



## 睿尔曼机器人 rm\_bringup 使用说明书 V1.1



---

睿尔曼智能科技（北京）有限公司



## 文件修订记录：

版本号	时间	备注
V1.0	2024-1-16	拟制
V1.1	2024-7-4	修订（增加 GEN72 相关文件）



# 目录

1. rm_bringup 功能包说明.....	3
2. rm_bringup 功能包使用.....	3
2.1 moveit 控制真实机械臂.....	3
3. rm_bringup 功能包架构说明 .....	4
3.1 功能包文件总览 .....	4
4. rm_bringup 话题说明 .....	4



## 1. rm\_bringup 功能包说明

rm\_bringup 功能包为实现多个 launch 文件同时运行所设计的功能包，使用该功能包可用一条命令实现多个节点结合的复杂功能的启动。

1. 功能包使用。
2. 功能包架构说明。
3. 功能包话题说明。

通过这三部分内容的介绍可以帮助大家：

1. 了解该功能包的使用。
2. 熟悉功能包中的文件构成及作用。
3. 熟悉功能包相关的话题，方便开发和使用

代码链接：[https://github.com/RealManRobot/rm\\_robot/tree/main/rm\\_bringup](https://github.com/RealManRobot/rm_robot/tree/main/rm_bringup)。

## 2. rm\_bringup 功能包使用

### 2.1 moveit 控制真实机械臂

首先配置好环境完成连接后我们可以通过以下命令直接启动节点，运行 rm\_bringup 功能包中的 launch 文件。

```
rm@rm-desktop:~$ roslaunch rm_bringup rm_<arm_type>_robot.launch
```

在实际使用时需要将以上的<arm\_type>更换为实际的机械臂型号，可选择的机械臂型号有 65、63、eco65、75、65\_6f、63\_6f、eco65\_6f、75\_6f、gen72。

例如 65 机械臂的启动命令：

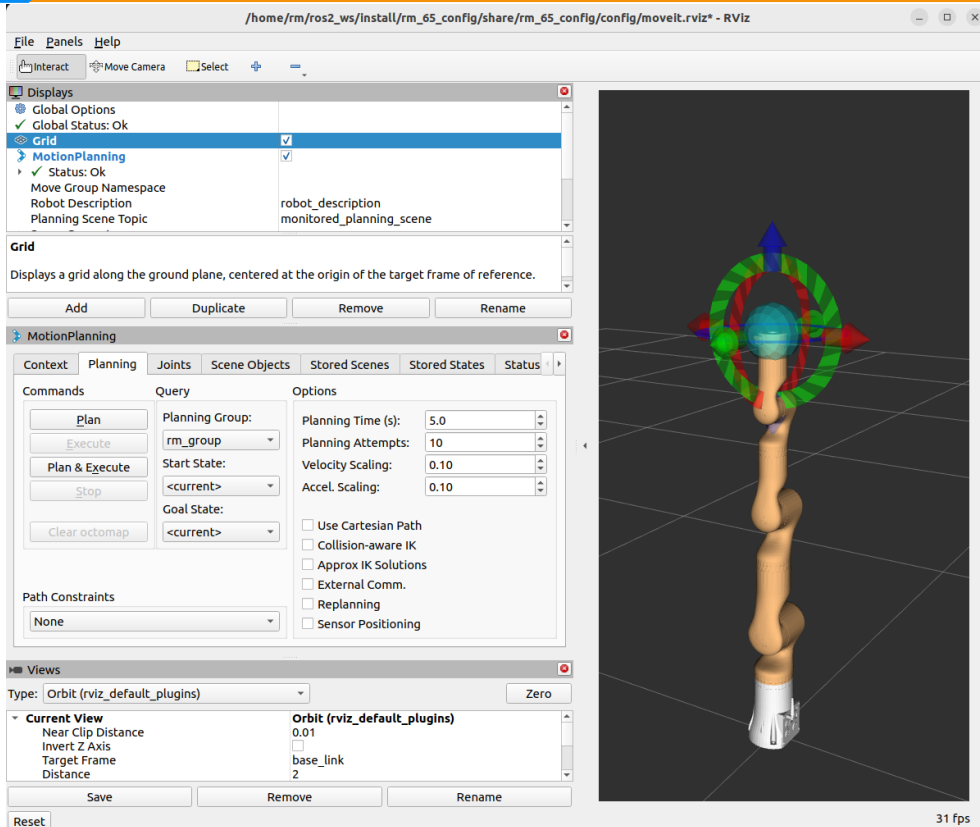
首先需要运行 rm\_control 节点。

```
rm@rm-desktop:~$ roslaunch rm_control rm_65_control.launch
```

之后需要运行 bringup 节点。

```
rm@rm-desktop:~$ roslaunch rm_bringup rm_65_robot.launch
```

节点启动成功后，将弹出以下画面。



实际该 launch 文件启动的为 moveit 控制真实机械臂的功能下面就可以使用控制球规划控制机械臂运动，详细可查看《rm\_moveit\_config 详解》相关内容。

## 3. rm\_bringup 功能包架构说明

### 3.1 功能包文件总览

当前 rm\_driver 功能包的文件构成如下。

— CMakeLists.txt	#编译规则文件
— launch	
— rm_63_6f_robot.launch	#63 臂六维力启动文件
— rm_63_robot.launch	#63 臂 moveit 启动文件
— rm_65_6f_robot.launch	#65 臂六维力启动文件
— rm_65_robot.launch	#65 臂 moveit 启动文件
— rm_75_6f_robot.launch	#75 臂六维力启动文件
— rm_75_robot.launch	#75 臂 moveit 启动文件
— rm_eco65_6f_robot.launch	#ECO65 臂六维力启动文件
— rm_eco65_robot.launch	#ECO65 臂 moveit 启动文件
— rm_gen72_robot.launch	#GEN72 臂 moveit 启动文件
— package.xml	

## 4. rm\_bringup 话题说明

该功能包当前并没有本身的话题，主要为调用其他功能包的话题实现，关于 moveit 相关话题可查看《rm\_moveit\_config 详解》相关内容。