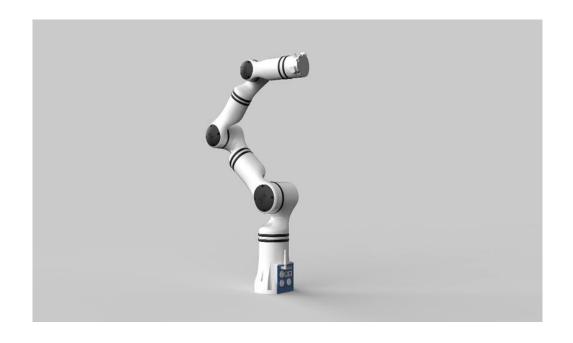


## 睿尔曼机器人 rm\_msg 使用说明书 V1.2



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 | 2024-1-17  | 拟制                                  |
| V1.1 | 2024-7-4   | 修订(添加版本消息 Arm_Software_Version.msg) |
| V1.2 | 2024-12-18 | 修订 (添加 UDP 上报相关消息)                  |



# 目录

| 1. rm_ msg 功能包说明   | 3 |
|--------------------|---|
| 2. rm_msgs 功能包使用   | 3 |
| 3. rm_msgs 功能包架构说明 | 3 |
| 3.1 功能包文件总览        | 3 |



#### 1. rm\_ msg 功能包说明

rm\_msgs 功能包的主要作用为为机械臂在 ROS 的框架下运行提供必要的 消息文件,在下文中将通过以下几个方面详细介绍该功能包。

- 功能包使用。
- 功能包架构说明。

通过这三部分内容的介绍可以帮助大家:

- 了解该功能包的使用。
- 熟悉功能包中的文件构成及作用。

代码链接: https://github.com/RealManRobot/rm robot/tree/main/rm msgs。

#### 2. rm msgs 功能包使用

该功能包并没有可执行的使用命令,其主要作用为为其他功能包提供必须的消息文件。

#### 3. rm\_msgs 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
                           #依赖头文件文件夹
include
 - rm msgss
                            #当前的消息文件(详细请看下方介绍)
  Arm Analog Output.msg
  - Arm_Current State.msq
  - Arm Current Status.msg
  - Arm Digital Output.msg
  - Arm IO State.msg
  - Arm Joint Speed Max.msg

    Arm Software Version.msg

  - ArmState.msq
  - Cabinet.msg
  · CartePos.msq

    CartePosCustom.msg

  ChangeTool Name.msg
  - ChangeTool State.msg
  · ChangeWorkFrame Name.msg
  ChangeWorkFrame State.msg
  Force Position Move Joint.msg
  Force Position Move Pose.msg
  Force Position State.msg
  GetArmState Command.msg
  Gripper Pick.msg
  Gripper Set.msg
```



```
Hand Angle.msg
   Hand Force.msg
   Hand Posture.msg
   Hand_Seq.msg
   Hand Speed.msg
   IO Update.msg

    Joint Current.msg

  - Joint En Flag.msg
  Joint Enable.msg

    Joint Error Code.msg

    Joint Max Speed.msg

  - Joint PoseEuler.msg
  - Joint Speed.msg
  - JointPos.msq

    JointPosCustom.msq

  - Joint Step.msg
  - Joint Teach.msg
  - Joint Temperature.msg
  - Joint Voltage.msg
  - Lift_Height.msq

    Lift In position.msg

  · Lift Speed.msg
  · LiftState.msg

    Manual Set Force Pose.msq

   Manual Set Force Pose Custom.msg
   MoveC.msg
   MoveJ.msg
   MoveJ P.msg
  · MoveL.msg
  - Ort Teach.msg
   Plan State.msg

    Pos Teach.msg

    Servo GetAngle.msg

   Servo Move.msg
  - Set Force Position.msg
  - Set Realtime Push.msg

    Six Force.msq

    Socket Command.msg

  · Start_Multi_Drag_Teach.msg
   Stop.msq
   Stop Teach.msg
   Tool_Analog_Output.msg
   Tool Digital Output.msg
   Tool IO State.msg
  - Turtle Driver.msg
package.xml
                                    #依赖声明文件
src
```

有关以上消息文件的详细说明就不在此详细展开了,详情可查看《睿尔曼机械臂 ROS1rm driver 话题详细说明 V1.1.0》进行查看。