**Actin-ROS Socket接口定义列表说明**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 修改时间 | 内容 | 作者 |
| 2016-09-13 | 修改部分请求描述，增加注释。 | 黄镇杰 |
| 2016-09-13 | 修改了相关名称，增加了具体作用说明。 | 张鑫 |

周期发送（25~50Hz）下表数据：

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 名称 | 作用 | 参数 | 返回 |
| JointPosACS | 实际ACS位置，用于确定机器人各关节当前位置。 |  | X1，X2，X3，X4，X5，X6  Xn都是double类型。 |
| Jointvelocity | 关节速度，用于确定机器人各关节是否在运动，起监视作用。 |  | X1，X2，X3，X4，X5，X6  Xn都是double类型，每隔Xn是一个0到1的double值，其中“0.5”表示速度为50%。 |
| ActionState | 执行状态，用于显示机器人状态。 |  | X  X是一个代表执行状态的字符串，值如下：  ACTIVE  WAITING |

请求指令列表：

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 名称 | 作用 | 参数 | 返回 |
| GoalPos | 工件位置，用于设定工件位置发送给机器人，使得机器人末端或者工具到达工件上方。 | X,Y,Z,A,B,C | X  X是一个代表执行状态的字符串，值如下：  SUCCESS  FAIL |
| Stop | 停止运动，用于让机器人及夹爪停止运动。 |  | X  X是一个代表执行状态的字符串，值如下：  SUCCESS  FAIL |
| MovDirAbsAcs | ACS运动，设定机器人各关节运动位置。 | J1,J2,J3,J4,J5,J6 | X  X是一个代表执行状态的字符串，值如下：  SUCCESS  FAIL |
| SetGripper | 设定夹爪动作，控制夹爪的开合。 | GRIPPERTYPE  GRIPPERTYPE是一个整型值，0代表开（松），1代表合（夹）。 | X  X是一个代表执行状态的字符串，值如下：  SUCCESS  FAIL |

任务计划

1.方案

2.计划安排

3.软件接口（时间截点）

4.硬件准备及搭建（时间截点）

5.联调及老化（时间截点）