



睿尔曼机器人 rm_msg 使用说明书 V1.3



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)
V1.3	2025-8-1	修订 (添加新 msg)



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 功能包的主要作用是为机械臂在 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，其主要作用是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
— include	#依赖头文件文件夹
— Arm_Analog_Output.h	
— Arm_Digital_Output.h	
— Arm_IO_State.h	
— Gripper.h	
— JointPos.h	
— MoveC.h	
— MoveJ.h	
— MoveL.h	
— Plan_State.h	
— Stop.h	
— Tool_Analog_Output.h	
— Tool_Digital_Output.h	
— Tool_IO_State.h	
— msg	#当前的消息文件（详细请看下方介绍）
— Arm_Analog_Output.msg	
— Arm_Current_State.msg	
— Arm_Current_Status.msg	
— Arm_Digital_Output.msg	
— Arm_IO_State.msg	
— Arm_Joint_Speed_Max.msg	
— Arm_Softversion_v3.msg	
— Arm_Softversion_v4.msg	



- Arm_Software_Version.msg
- ArmState.msg
- Cabinet.msg
- CartePosCustom.msg
- CartePos.msg
- ChangeTool_Name.msg
- ChangeTool_State.msg
- ChangeWorkFrame_Name.msg
- ChangeWorkFrame_State.msg
- Err.msg
- file_list.txt
- Flowchartrunstate.msg
- Force_Position_Move_Joint.msg
- Force_Position_Move_Pose_Custom.msg
- Force_Position_Move_Pose.msg
- Force_Position_State.msg
- GetArmState_Command.msg
- Get_TCP_Master_List_Param.msg
- Gettrajectorylist.msg
- Gripper_Pick.msg
- Gripper_Set.msg
- Hand_Angle.msg
- Hand_Force.msg
- Hand_Posture.msg
- Hand_Seq.msg
- Hand_Speed.msg
- Hand_Status.msg
- IO_Update.msg
- Joint_Current.msg
- Joint_Enable.msg
- Joint_En_Flag.msg
- Joint_Error_Code.msg
- Joint_Max_Speed.msg
- JointPosCustom.msg
- Joint_PoseEuler.msg
- JointPos.msg
- Joint_Speed.msg
- Joint_Step.msg
- Joint_Teach.msg
- Joint_Temperature.msg
- Jointversion.msg
- Joint_Voltage.msg
- Lift_Height.msg
- Lift_In_Position.msg
- Lift_Speed.msg
- LiftState.msg
- Manual_Set_Force_Pose.msg
- Mastername.msg
- Modbusreaddata.msg
- Modbustcpmasterinfo.msg
- Modbustcpmasterlist.msg
- MoveC.msg
- MoveJ.msg



```
— MoveJ_P.msg
— MoveL.msg
— Moveoffset.msg
— Ort_Teach.msg
— Plan_State.msg
— Pos_Teach.msg
— Programrunstate.msg
— Read_ModbusRTU.msg
— Read_Register.msg
— Read_TCPandRTU.msg
— Register_Data.msg
— Rm_Plus_Base.msg
— Rm_Plus_State.msg
— RS485_Mode.msg
— RS485params.msg
— Servo_GetAngle.msg
— Servo_Move.msg
— Set_Force_Position.msg
— Set_Modbus_Mode.msg
— Set_Realtime_Push.msg
— Six_Force.msg
— Socket_Command.msg
— Softwarebuildinfo.msg
— Start_Multi_Drag_Teach.msg
— Stop.msg
— Stop_Teach.msg
— Tool_Analog_Output.msg
— Tool_Digital_Output.msg
— Tool_IO_State.msg
— Trajectoryinfo.msg
— Trajectorylist.msg
— Turtle_Driver.msg
— UpdateTCPmasterparam.msg
— Write_ModbusRTU.msg
— Write_Register.msg
— Write_TCPandRTU.msg
package.xml      #依赖声明文件
```

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 V1.1.6》进行查看。