



睿尔曼机器人 rm_msg 使用说明书 V1.4



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)
V1.4	2025-11-18	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
— 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_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
    └── Expand_In_Position.msg
    └── Expand_Position.msg
    └── Expand_Speed.msg
    └── ExpandState.msg
    └── 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
    ├── Moveloffset.msg
    ├── Ort_Teach.msg
    ├── Plan_State.msg
    ├── Pos_Teach.msg
    ├── Programrunstate.msg
    ├── Read_ModbusRTU.msg
    ├── Read_Register.msg
    ├── Read_TCParandRTU.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_TCParandRTU.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。