



## 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](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_SoftwareVersion_v3.msg	
— Arm_SoftwareVersion_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



```
— Modbus tcp master list.msg
— MoveC.msg
— MoveJ.msg
— MoveJ_P.msg
— MoveL.msg
— Move offset.msg
— Ort_Teach.msg
— Plan_State.msg
— Pos_Teach.msg
— Program run state.msg
— Read_Modbus RTU.msg
— Read_Register.msg
— Read_TCP and RTU.msg
— Register_Data.msg
— Rm_Plus_Base.msg
— Rm_Plus_State.msg
— RS485_Mode.msg
— RS485 params.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
— Software build info.msg
— Start_Multi_Drag_Teach.msg
— Stop.msg
— Stop_Teach.msg
— Tool_Analog_Output.msg
— Tool_Digital_Output.msg
— Tool_IO_State.msg
— Trajectory info.msg
— Trajectory list.msg
— Turtle_Driver.msg
— Update TCP master param.msg
— Write_Modbus RTU.msg
— Write_Register.msg
— Write_TCP and RTU.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。