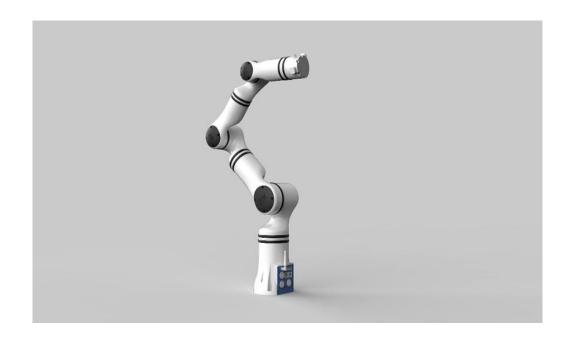


睿尔曼机器人 rm_msg 使用说明书 V1.3



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。

```
#编译规则文件
CMakeLists.txt
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
                             #当前的消息文件(详细请看下方介绍)
msg
  Arm Analog Output.msg
  Arm Current State.msg
  - Arm_Current_Status.msg
  - Arm Digital Output.msg
  Arm IO State.msg
  Arm_Joint_Speed Max.msq
  Arm Softversion v3.msg
  Arm Softversion v4.msg
```



│	
├── ArmState.msg	
Cabinet.msg	
— CartePosCustom.msg	
CartePos.msg	
ChangeTool Name.msg	
├── ChangeTool State.msg	
ChangeWorkFrame Name.msg	
ChangeWorkFrame State.msg	
Err.msq	
Flowchartrunstate.msg	
Force Position Move Joint.msg	
Force Position Move Pose Custom.msg	
Force Position Move Pose.msq	
Force Position State.msg	
Get TCP Master List Param 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_Enable.msg	
│ ├── Joint_En_Flag.msg	
│ ├── Joint_Error_Code.msg	
│ ├── Joint_Max_Speed.msg	
│ ├── JointPosCustom.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	
│	
Mastername.msg	
│	
MoveC.msg	
Movec.msg	
- Ivioves.irisg	



```
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 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.msq
  Write Register.msg
  · Write_TCPandRTU.msq
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。