universal\_robot-kinetic-devel

├── README.md

├── universal\_robot

│   ├── CHANGELOG.rst

│   ├── CMakeLists.txt

│   └── package.xml

├── ur10\_moveit\_config

│   ├── CHANGELOG.rst

│   ├── CMakeLists.txt

│   ├── config

│   │   ├── controllers.yaml

│   │   ├── fake\_controllers.yaml

│   │   ├── joint\_limits.yaml

│   │   ├── kinematics.yaml

│   │   ├── ompl\_planning.yaml

│   │   └── ur10.srdf

│   ├── launch

│   │   ├── default\_warehouse\_db.launch

│   │   ├── demo.launch

│   │   ├── fake\_moveit\_controller\_manager.launch.xml

│   │   ├── move\_group.launch

│   │   ├── moveit.rviz

│   │   ├── moveit\_rviz.launch

│   │   ├── ompl\_planning\_pipeline.launch.xml

│   │   ├── planning\_context.launch

│   │   ├── planning\_pipeline.launch.xml

│   │   ├── run\_benchmark\_ompl.launch

│   │   ├── sensor\_manager.launch.xml

│   │   ├── setup\_assistant.launch

│   │   ├── trajectory\_execution.launch.xml

│   │   ├── ur10\_moveit\_controller\_manager.launch.xml

│   │   ├── ur10\_moveit\_planning\_execution.launch

│   │   ├── ur10\_moveit\_sensor\_manager.launch.xml

│   │   ├── warehouse.launch

│   │   └── warehouse\_settings.launch.xml

│   └── package.xml

├── ur5\_moveit\_config

│   ├── CHANGELOG.rst

│   ├── CMakeLists.txt

│   ├── config

│   │   ├── controllers.yaml

│   │   ├── fake\_controllers.yaml

│   │   ├── joint\_limits.yaml

│   │   ├── kinematics.yaml

│   │   ├── ompl\_planning.yaml

│   │   └── ur5.srdf

│   ├── launch

│   │   ├── default\_warehouse\_db.launch

│   │   ├── demo.launch

│   │   ├── fake\_moveit\_controller\_manager.launch.xml

│   │   ├── move\_group.launch

│   │   ├── moveit.rviz

│   │   ├── moveit\_rviz.launch

│   │   ├── ompl\_planning\_pipeline.launch.xml

│   │   ├── planning\_context.launch

│   │   ├── planning\_pipeline.launch.xml

│   │   ├── run\_benchmark\_ompl.launch

│   │   ├── sensor\_manager.launch.xml

│   │   ├── setup\_assistant.launch

│   │   ├── trajectory\_execution.launch.xml

│   │   ├── ur5\_moveit\_controller\_manager.launch.xml

│   │   ├── ur5\_moveit\_planning\_execution.launch

│   │   ├── ur5\_moveit\_sensor\_manager.launch.xml

│   │   ├── warehouse.launch

│   │   └── warehouse\_settings.launch.xml

│   └── package.xml

├── ur\_bringup

│   ├── CHANGELOG.rst

│   ├── CMakeLists.txt

│   ├── launch

│   │   ├── ur10\_bringup\_joint\_limited.launch

│   │   ├── ur10\_bringup.launch

│   │   ├── ur3\_bringup\_joint\_limited.launch

│   │   ├── ur3\_bringup.launch

│   │   ├── ur5\_bringup\_joint\_limited.launch

│   │   ├── ur5\_bringup.launch

│   │   └── ur\_common.launch

│   └── package.xml

├── ur\_description

│   ├── CHANGELOG.rst

│   ├── CMakeLists.txt

│   ├── launch

│   │   ├── test.launch

│   │   ├── ur10\_upload.launch

│   │   ├── ur3\_upload.launch

│   │   └── ur5\_upload.launch

│   ├── meshes

│   │   ├── ur10

│   │   │   ├── collision

│   │   │   │   ├── base.stl

│   │   │   │   ├── forearm.stl

│   │   │   │   ├── shoulder.stl

│   │   │   │   ├── upperarm.stl

│   │   │   │   ├── wrist1.stl

│   │   │   │   ├── wrist2.stl

│   │   │   │   └── wrist3.stl

│   │   │   └── visual

│   │   │   ├── base.dae

│   │   │   ├── forearm.dae

│   │   │   ├── shoulder.dae

│   │   │   ├── upperarm.dae

│   │   │   ├── wrist1.dae

│   │   │   ├── wrist2.dae

│   │   │   └── wrist3.dae

│   │   ├── ur3

│   │   │   ├── collision

│   │   │   │   ├── base.stl

│   │   │   │   ├── forearm.stl

│   │   │   │   ├── shoulder.stl

│   │   │   │   ├── upperarm.stl

│   │   │   │   ├── wrist1.stl

│   │   │   │   ├── wrist2.stl

│   │   │   │   └── wrist3.stl

│   │   │   └── visual

│   │   │   ├── base.dae

│   │   │   ├── forearm.dae

│   │   │   ├── shoulder.dae

│   │   │   ├── upperarm.dae

│   │   │   ├── wrist1.dae

│   │   │   ├── wrist2.dae

│   │   │   └── wrist3.dae

│   │   └── ur5

│   │   ├── collision

│   │   │   ├── base.stl

│   │   │   ├── forearm.stl

│   │   │   ├── shoulder.stl

│   │   │   ├── upperarm.stl

│   │   │   ├── wrist1.stl

│   │   │   ├── wrist2.stl

│   │   │   └── wrist3.stl

│   │   └── visual

│   │   ├── base.dae

│   │   ├── forearm.dae

│   │   ├── shoulder.dae

│   │   ├── upperarm.dae

│   │   ├── wrist1.dae

│   │   ├── wrist2.dae

│   │   └── wrist3.dae

│   ├── model.pdf

│   ├── package.xml

│   └── urdf

│   ├── common.gazebo.xacro

│   ├── ur10\_joint\_limited\_robot.urdf.xacro

│   ├── ur10\_robot.urdf.xacro

│   ├── ur10.urdf.xacro

│   ├── ur3\_joint\_limited\_robot.urdf.xacro

│   ├── ur3\_robot.urdf.xacro

│   ├── ur3.urdf.xacro

│   ├── ur5\_joint\_limited\_robot.urdf.xacro

│   ├── ur5\_robot.urdf.xacro

│   ├── ur5.urdf.xacro

│   ├── ur.gazebo.xacro

│   └── ur.transmission.xacro

├── ur\_driver

│   ├── cfg

│   │   └── URDriver.cfg

│   ├── CHANGELOG.rst

│   ├── CMakeLists.txt

│   ├── package.xml

│   ├── prog

│   ├── prog\_reset

│   ├── setup.py

│   ├── src

│   │   └── ur\_driver

│   │   ├── deserialize.py

│   │   ├── deserialize.pyc

│   │   ├── deserializeRT.py

│   │   ├── deserializeRT.pyc

│   │   ├── driver.py

│   │   ├── \_\_init\_\_.py

│   │   ├── io\_interface.py

│   │   ├── test\_comm.py

│   │   └── testRT\_comm.py

│   ├── test\_io.py

│   └── test\_move.py

├── ur\_gazebo

│   ├── CHANGELOG.rst

│   ├── CMakeLists.txt

│   ├── controller

│   │   ├── arm\_controller\_ur10.yaml

│   │   ├── arm\_controller\_ur3.yaml

│   │   ├── arm\_controller\_ur5.yaml

│   │   └── joint\_state\_controller.yaml

│   ├── launch

│   │   ├── controller\_utils.launch

│   │   ├── ur10\_joint\_limited.launch

│   │   ├── ur10.launch

│   │   ├── ur3\_joint\_limited.launch

│   │   ├── ur3.launch

│   │   ├── ur5\_joint\_limited.launch

│   │   └── ur5.launch

│   └── package.xml

├── ur\_kinematics

│   ├── CHANGELOG.rst

│   ├── CMakeLists.txt

│   ├── include

│   │   └── ur\_kinematics

│   │   ├── ikfast.h

│   │   ├── ur\_kin.h

│   │   └── ur\_moveit\_plugin.h

│   ├── package.xml

│   ├── src

│   │   ├── ur\_kin.cpp

│   │   ├── ur\_kinematics

│   │   │   └── test\_analytical\_ik.py

│   │   ├── ur\_kin\_py.cpp

│   │   └── ur\_moveit\_plugin.cpp

│   └── ur\_moveit\_plugins.xml

└── ur\_msgs

├── CHANGELOG.rst

├── CMakeLists.txt

├── msg

│   ├── Analog.msg

│   ├── Digital.msg

│   ├── IOStates.msg

│   ├── MasterboardDataMsg.msg

│   ├── RobotStateRTMsg.msg

│   └── ToolDataMsg.msg

├── package.xml

└── srv

├── SetIO.srv

└── SetPayload.srv

64 directories, 258 files