



睿尔曼机器人 rm_msg 使用说明书 V1.1



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)



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
└─ rm_msgss	
— 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_Digital_Output.msg	
— Arm_IO_State.msg	
— Arm_Joint_Speed_Max.msg	
— Arm_Software_Version.msg	
— ArmState.msg	
— Cabinet.msg	
— CartePos.msg	
— ChangeTool_Name.msg	
— ChangeTool_State.msg	
— ChangeWorkFrame_Name.msg	
— ChangeWorkFrame_State.msg	
— Force_Position_Move_Joint.msg	
— Force_Position_Move_Pose.msg	
— Force_Position_State.msg	
— GetArmState_Command.msg	
— Gripper_Pick.msg	
— Gripper_Set.msg	
— Hand_Angle.msg	
— Hand_Force.msg	



```
— Hand_Posture.msg
— Hand_Seq.msg
— Hand_Speed.msg
— IO_Update.msg
— Joint_Current.msg
— Joint_Enable.msg
— Joint_Error_Code.msg
— Joint_Max_Speed.msg
— JointPos.msg
— Joint_Step.msg
— Joint_Teach.msg
— Lift_Height.msg
— Lift_Speed.msg
— LiftState.msg
— Manual_Set_Force_Pose.msg
— MoveC.msg
— MoveJ.msg
— MoveJ_P.msg
— MoveL.msg
— Ort_Teach.msg
— Plan_State.msg
— Pos_Teach.msg
— Servo_GetAngle.msg
— Servo_Move.msg
— Set_Force_Position.msg
— Set_Realtime_Push.msg
— Six_Force.msg
— Socket_Command.msg
— Start_Multi_Drag_Teach.msg
— Stop.msg
— Stop_Teach.msg
— Tool_Analog_Output.msg
— Tool_Digital_Output.msg
— Tool_IO_State.msg
— Turtle_Driver.msg
— package.xml #依赖声明文件
— src
```

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 V1.1.0》进行查看。