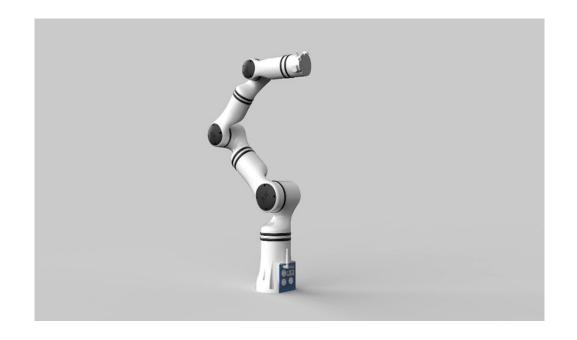


睿尔曼机器人 rm_msg 使用说明书 V1.1



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。





```
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
                                  #依赖声明文件
package.xml
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。