



睿尔曼机器人 rm_bringup 使用说明书 V1.0



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	2024-1-16	拟制



目录

1. rm_bringup 功能包说明	3
2. rm_bringup 功能包使用	3
2.1 moveit 控制真实机械臂	3
3. rm_bringup 功能包架构说明	4
3.1 功能包文件总览	4
4. rm_bringup 话题说明	5



1. rm_bringup 功能包说明

rm_bringup 功能包为实现多个 launch 文件同时运行所设计的功能包，使用该功能包可用一条命令实现多个节点结合的复杂功能的启动。

1. 功能包使用。
2. 功能包架构说明。
3. 功能包话题说明。

通过这三部分内容的介绍可以帮助大家：

1. 了解该功能包的使用。
2. 熟悉功能包中的文件构成及作用。
3. 熟悉功能包相关的话题，方便开发和使用

代码链接：https://github.com/RealManRobot/rm_robot/tree/main/rm_bringup。

2. rm_bringup 功能包使用

2.1 moveit 控制真实机械臂

首先配置好环境完成连接后我们可以通过以下命令直接启动节点，运行 rm_bringup 功能包中的 launch.py 文件。

```
rm@rm-desktop:~$ roslaunch rm_bringup rm_<arm_type>_bringup.launch.py
```

在实际使用时需要将以上的<arm_type>更换为实际的机械臂型号，可选择的机械臂型号有 65、63、eco65、75、65_6f、63_6f、eco65_6f、75_6f。

例如 65 机械臂的启动命令：

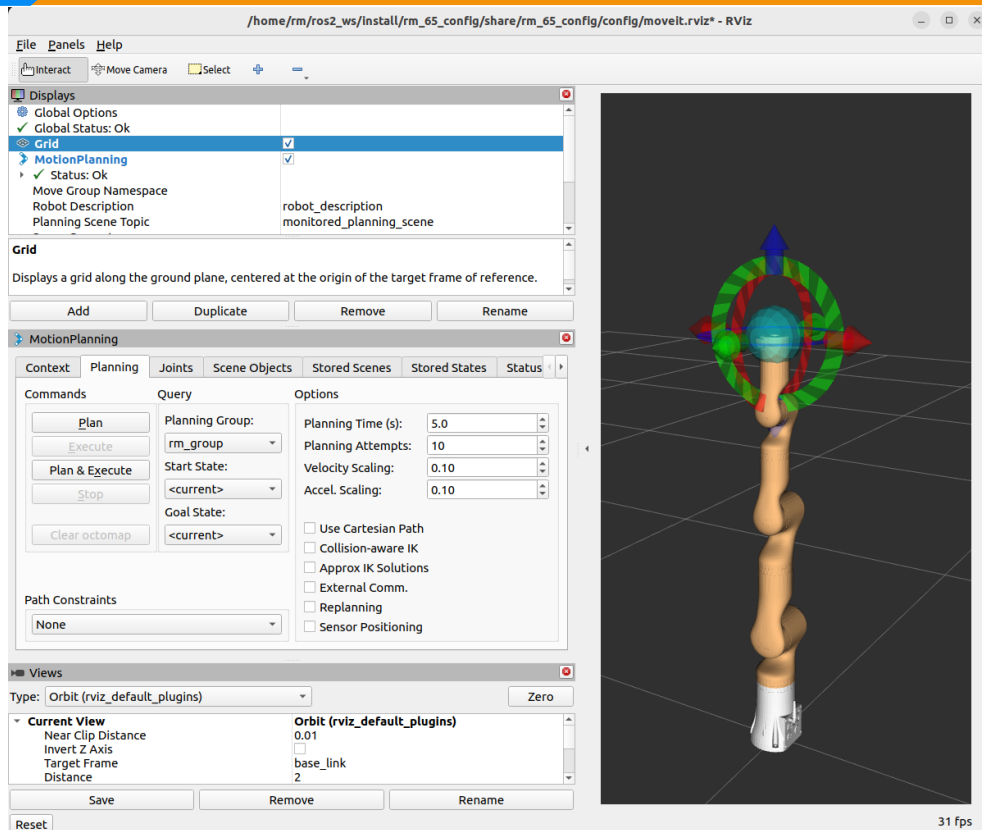
首先需要运行 rm_control 节点。

```
rm@rm-desktop:~$ roslaunch rm_control rm_<arm_type>_control.launch
```

之后需要运行 bringup 节点。

```
rm@rm-desktop:~$ roslaunch rm_bringup rm_<arm_type>_bringup.launch.py
```

节点启动成功后，将弹出以下画面。



实际该 launch 文件启动的为 moveit 控制真实机械臂的功能下面就可以使用控制球规划控制机械臂运动，详细可查看《rm_moveit_config 详解》相关内容。

3. rm_bringup 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
└── launch	
└── rm_63_6f_robot.launch	#63 臂六维力启动文件
└── rm_63_robot.launch	#63 臂 moveit 启动文件
└── rm_65_6f_robot.launch	#65 臂六维力启动文件
└── rm_65_robot.launch	#65 臂 moveit 启动文件
└── rm_75_6f_robot.launch	#75 臂六维力启动文件
└── rm_75_robot.launch	#75 臂 moveit 启动文件



```
|   └─ rm_eco65_6f_robot.launch    #ECO65 臂六维力启动文件
|   └─ rm_eco65_robot.launch      #ECO65 臂 moveit 启动文件
└─ package.xml
```

4. rm_bringup 话题说明

该功能包当前并没有本身的话题，主要为调用其他功能包的话题实现，关于 moveit 相关话题可查看《rm_moveit_config 详解》相关内容。