



## 睿尔曼机器人 rm\_msg 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	2024-1-17	拟制



# 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](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
│   └── 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 V1.0.0》进行查看。