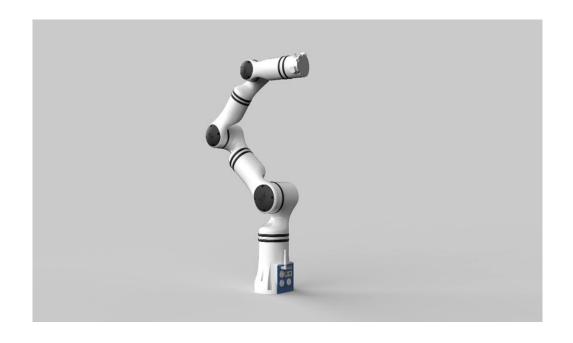


## 睿尔曼机器人 rm\_msg 使用说明书 V1.0



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。

CMakeLists.txt	#编译规则文件		
include	#依赖头文件文件夹		
L— rm_msgss			
├── msg	#当前的消息文件(详细请看下方介绍)		
│			
│ ├── Arm_Digital_Output.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_Digital_Output.msg	
│ ├── Tool_IO_State.msg	
L— 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。