realman 睿尔曼智能

Menu 目录

系统指令集

版本信息

查询软件版本（第二代控制器） `get_arm_software_version`

- **输入参数**

功能描述	类型	说明
`get_arm_software_version`	`string`	查询机械臂软件版本。

- **代码示例**

输入

说明：查询机械臂软件版本。

```json
{"command":"get_arm_software_version"}
```

输出

7013129：转换成uint32_t类型的16进制数据，0x6B0309。
6B：代表RM65-B型号6D-代表RM65-ZF型号6F-代表RM65-SF型号。
0309：代表软件版本号为V3.0.9。
Product_version：机械臂型号，仅第三代控制器支持。

```json
{
    "Real-time_Kernal2": 515,
    "state": "arm_software_version",
    "Ctrl_version": 7014147,
```

```
    "Plan_version": 7013891,
    "ctrlM4_build_info": "202212282001",
    "Real-time_Kernal1": 515,
    "ctrlM7_build_info": "202212282001",
    "Plan_build_info": "202212282001",
    "Product_version": "RM65-BI"
}
```

参数保存

参数保存（第二代控制器） `save_device_info_all`

- **输入参数**

功能描述	类型	说明
`save_device_info_all`	`string`	保存所有参数。

- **代码示例**

输入

说明：保存所有参数

```json
{"command":"save_device_info_all"}
```

输出

设置成功（true-设置成功，false-设置失败）。

```json
{
    "command": "save_device_info_all",
    "model": true
}
```

上次更新时间: 2025/10/16 15:37:16

上一页
状态查询指令集

下一页
网络配置指令集