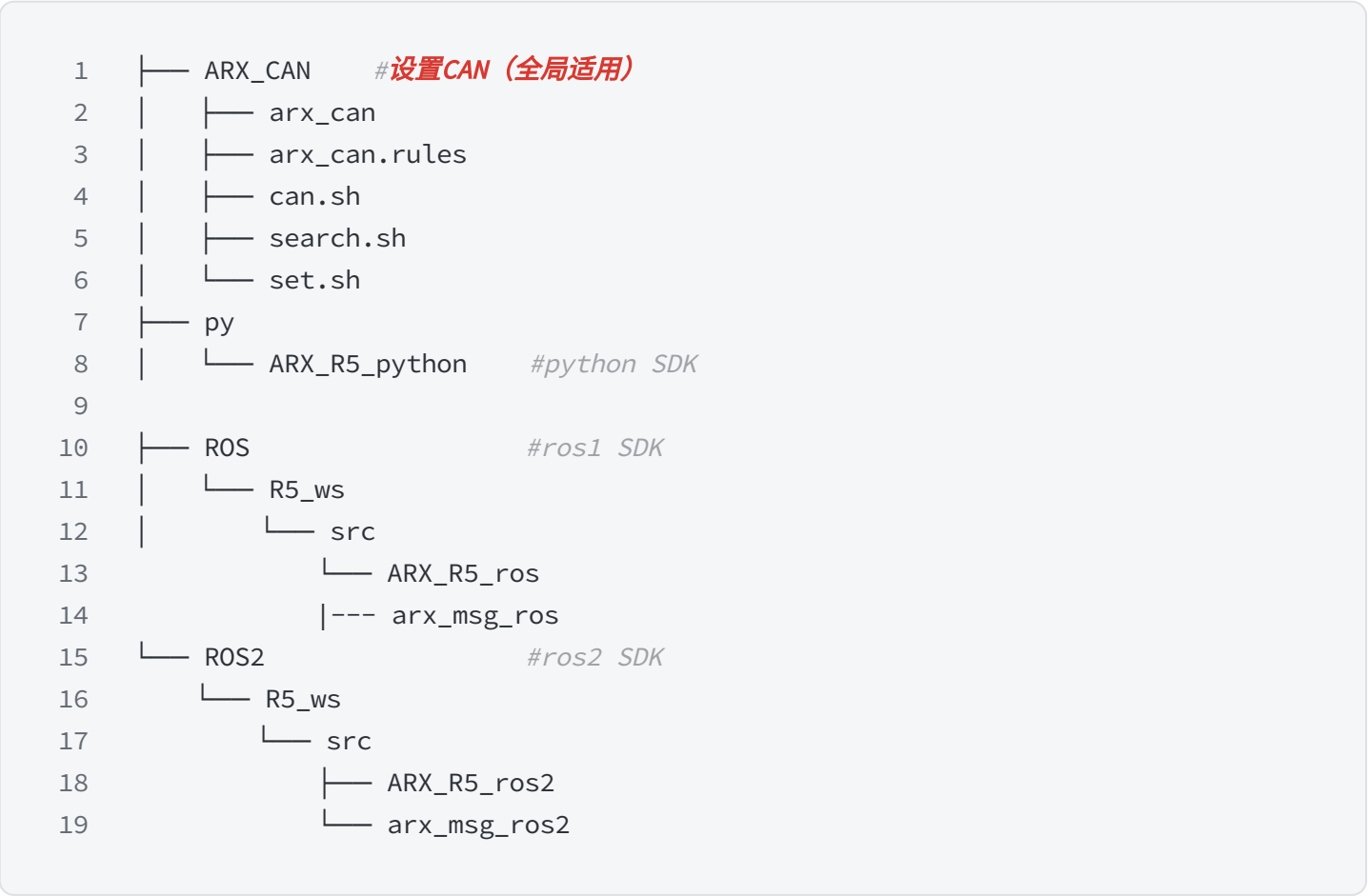


# R5总文档



我们的sdk有三个平台：python, ROS1, ROS2.

对应不同的使用场景，阅读对应的说明手册。

首先阅读“配置can手册”，因为无论应用哪种应用，都需要通过can通信。

不要有中文路径。

文档名称	应用场景
配置CAN手册	配置can
python-单臂R5-SDK	控制单臂
ROS1-单臂R5-SDK	控制单臂
ROS2-单臂R5-SDK	控制单臂
R5-ROS-aloha	四臂（VR）遥操作
R5-ROS2-aloha	四臂（VR）遥操作

