

R5总文档

```
1 |— ARX_CAN      #设置CAN（全局适用）
2 |   |— arx_can
3 |   |— arx_can.rules
4 |   |— can.sh
5 |   |— search.sh
6 |   |— set.sh
7 |— py
8 |   |— ARX_R5_python    #python SDK
9
10 |— ROS          #ros1 SDK
11 |   |— R5_ws
12 |       |— src
13 |           |— ARX_R5_Remote_SDK_ROS    #ROS1-aloha遥操作包
14 |           |— arx_r5_ros              #单臂包
15 |— ROS2         #ros2 SDK
16 |   |— R5_ws
17 |       |— src
18 |           |— ARX_R5_Remote_SDK_ROS2    #ROS2-aloha遥操作包
19 |           |— ARX_R5_ros2              #单臂包
```

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	文档内容
配置CAN手册	配置can
python-单臂R5-SDK	Pyhon-sdk
ROS1-单臂R5-SDK	ROS1-sdk(包含单臂VR摇操作)
ROS2-单臂R5-SDK	ROS2-sdk(包含单臂VR摇操作)
R5-ROS-aloha	ROS1-aloha遥操作
R5-ROS2-aloha	ROS2-aloha遥操作

