R5总文档

```
1 ARX_CAN #设置CAN (全局适用)
  arx_can
2
3 | — arx_can.rules
  - can.sh
5
  7
    – ру
 ARX_R5_python #python SDK
8
9
              #ros1 SDK
10
  ├─ ROS
 11
 12
        └─ ARX_R5_ros
13
         |--- arx_msg_ros
14
#ros2 SDK
└── src
17
         ARX_R5_ros2
18
19
         ___ arx_msg_ros2
```

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"<mark>配置can手册</mark>",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			