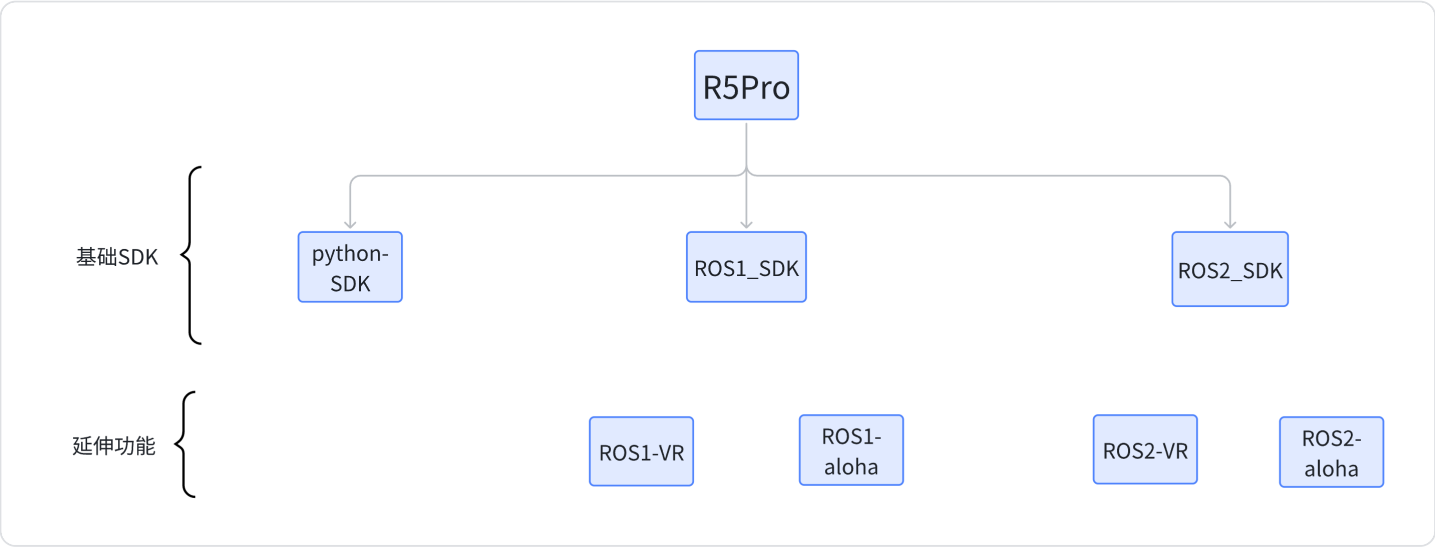


# R5Pro总文档



ARX\_CAN



py

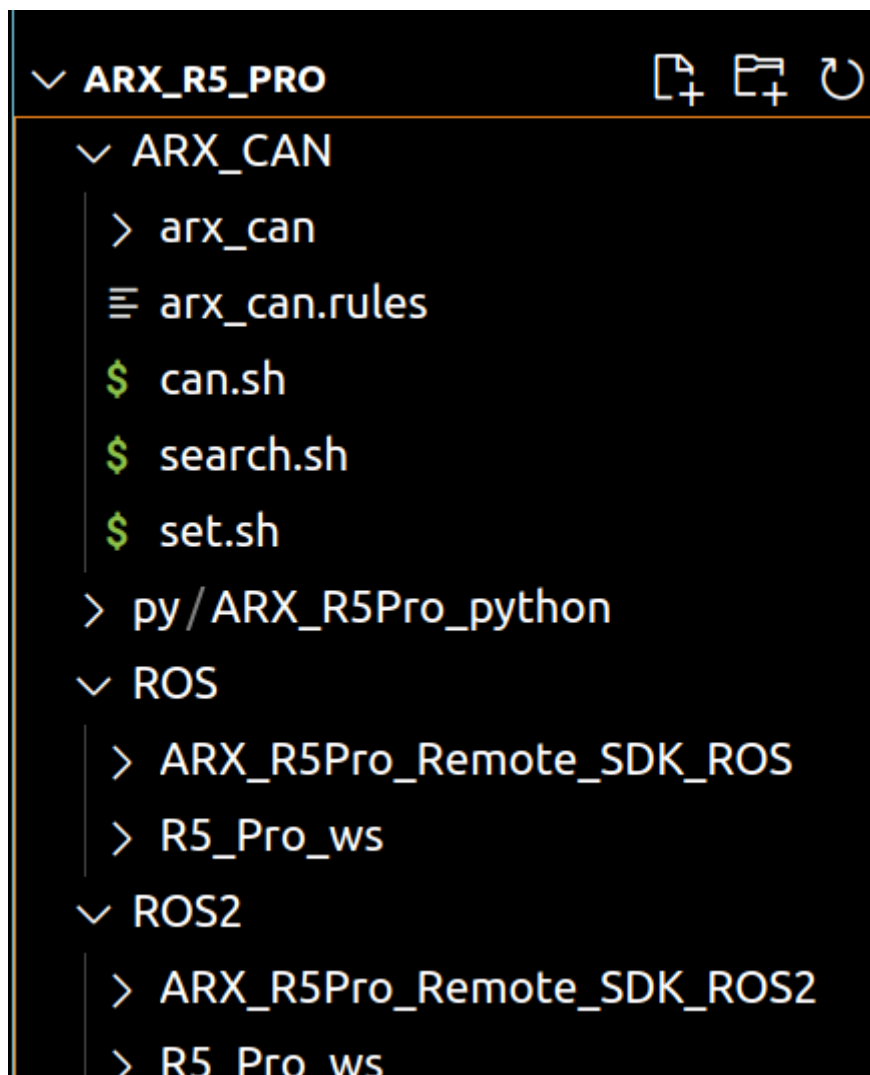


ROS



ROS2

总文件夹



文件说明表		
文件名称	说明	作用
ARX_CAN	设置can通信（全局适用）	
ARX_R5Pro_python	python的SDK	控制单臂
ARX_R5Pro_Remote_SDK_ROS	ROS1的aloha遥操作包	控制四台臂
ARX_R5Pro_ros	ROS1的SDK包	控制单臂
ARX_R5Pro_Remote_SDK_ROS2	ROS2的aloha遥操作包	控制四台臂
ARX_R5Pro_ros2	ROS2的SDK包	控制单臂

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。

文档名称	文档内容
配置CAN手册	配置can
python-单臂R5Pro-SDK	Pyhon-sdk
ROS1-单臂R5Pro-SDK	ROS1-sdk(包含单臂VR摇操作)
ROS2-单臂R5Pro-SDK	ROS2-sdk(包含单臂VR摇操作)
R5Pro-ROS-aloha	ROS1-aloha的sdk
R5Pro-ROS2-aloha	ROS2-aloha的sdk