

R5Pro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_R5Pro_python    #python SDK
9 |— ROS
10 |   |— R5_Pro_ws          #ros1 SDK
11 |       |— src
12 |           |— ARX_R5_ros
13 |           |— ARX_R5Pro_ros
14 |           |___ arx_msg_ros
15 |— ROS2
16 |   |— R5_Pro_ws          #ros2 SDK
17 |       |— src
18 |           |— ARX_R5_ros2
19 |           |— ARX_R5Pro_ros2
20 |           |___ arx_msg_ros2
```

文档名称	应用场景
配置CAN手册	配置can
python-单臂R5Pro-SDK	控制单臂
ROS1-单臂R5Pro-SDK	控制单臂
ROS2-单臂R5Pro-SDK	控制单臂
R5Pro-ROS-aloha	四臂（VR）遥操作
R5Pro-ROS2-aloha	四臂（VR）遥操作

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。