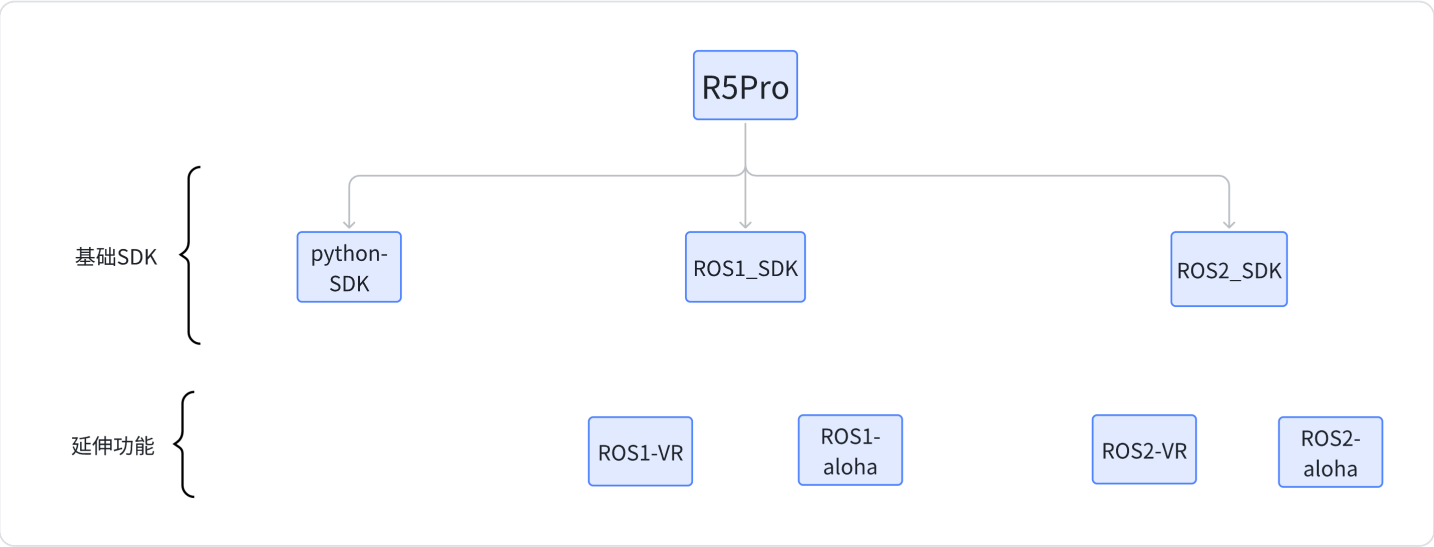


R5Pro总文档



ARX_CAN



py

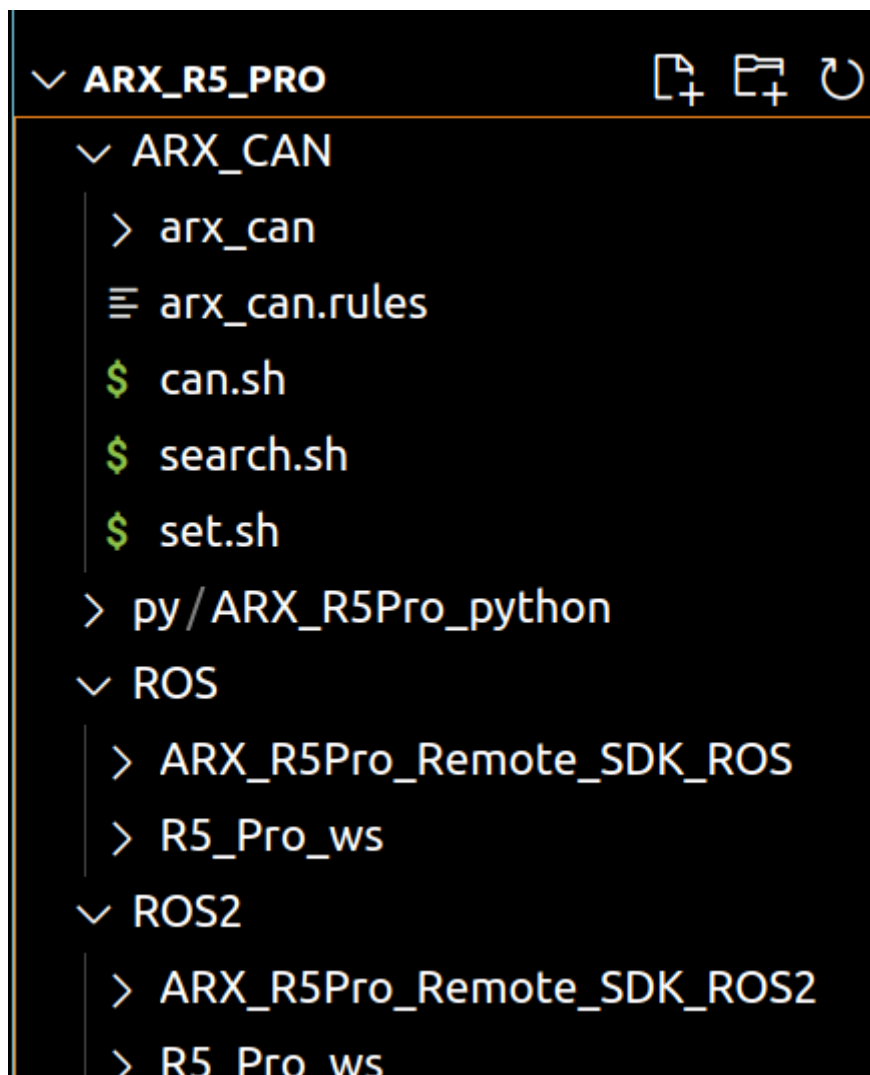


ROS



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。

配置can

[📖 ARX_CAN使用说明](#)

Pyhon-sdk

[📖 python-单臂R5Pro-SDK](#)

ROS1-sdk

[📖 ROS1-单臂R5Pro-SDK 手动设置can](#)

ROS2-sdk

[📖 ROS2-单臂R5Pro-SDK 手动设置can](#)

ROS1-aloha的sdk

[📖 R5Pro-ROS-aloha-四臂方案](#)

ROS2-aloha的sdk

[📖 R5Pro-ROS2-aloha-四臂方案](#)