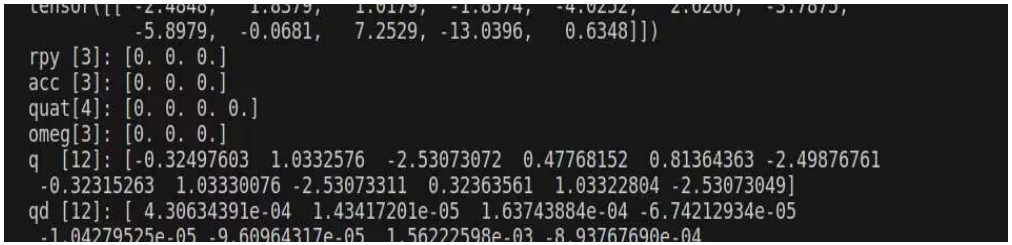
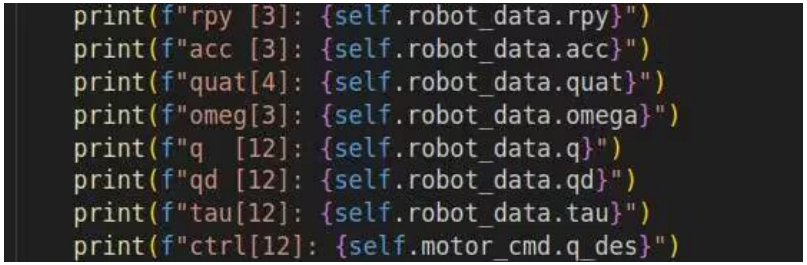
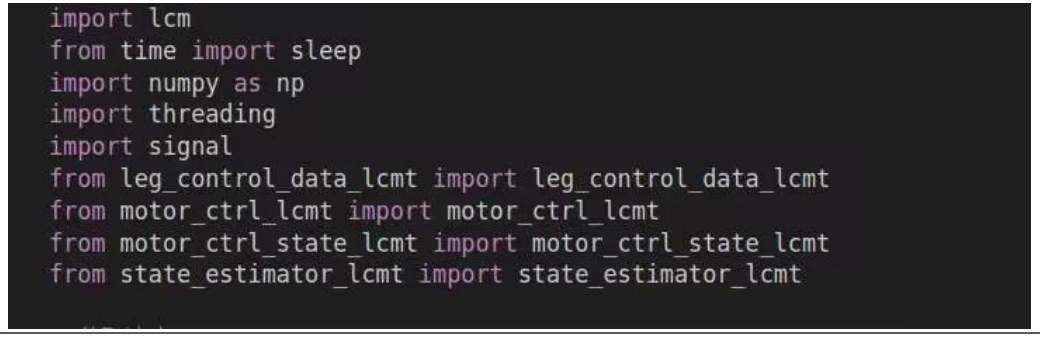
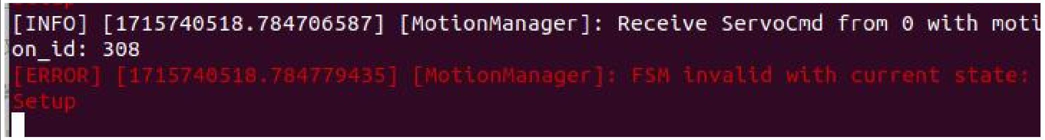
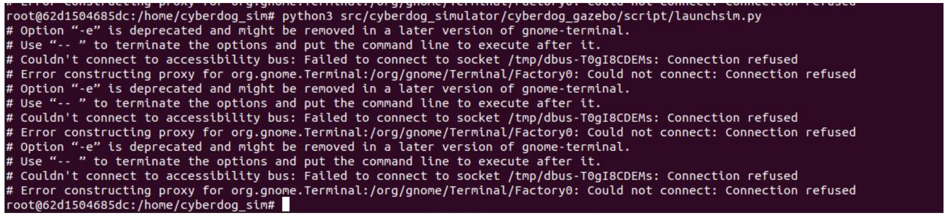
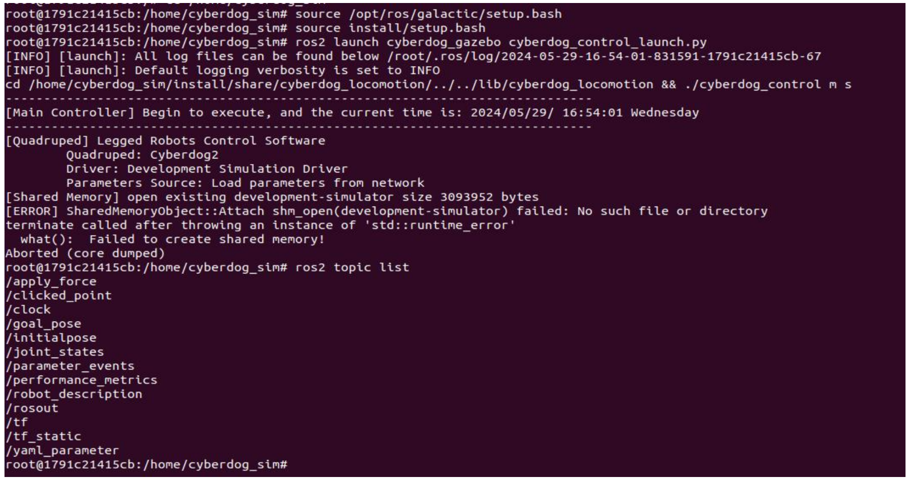
编号	问题	答复
1	基于motor_SDK提供的方法尝试使用lcm通信获取机器狗的robot_data,但是在狗的运动过程中，只有q,qd,tau，ros2 topic订阅的线速度信息有发生变化，acc,quat,omeg和ctrl都一直是0，请问怎么解决呢？有数据产生了变化就是证明已经和狗连接上了？    	微信沟通定位到lcm消息订阅初始化异常，需要指定端口号后，再subscribe()，串行初始化会存在覆盖的问题。

<table>
<tr>
<td>2</td>
<td>请问调用伺服指令
ros2 topic pub /motion_servo_cmd protocol/msg/MotionServoCmd "{motion_id: 308, cmd_type: 2}" 报以下错是怎么回是


</td>
<td>MotionManager 的状态机没有切换到 Active。按照文档或者视频讲解，调用接口切换状态机状态后即可。</td>
</tr>
<tr>
<td>3</td>
<td>1. python3 src/cyberdog_simulator/cyberdog_gazebo/script/launchsim.py 请问运行这个指令出现这个错误怎么解决




</td>
<td>对于第一张图的问题，应该是 gnome 的错误，可以查阅相关的文档，如果无法解决，可以尝试通过分别运行各程序来解决该问题。参考教程中分别运行各程序的部分。
对于第二张图的问题，该错误是由于仿真程序的 shared momery 没有正确创建导致。可能的原因是 docker 分配的共享内存不足，或者是仿真程序没有正确的运行，可尝试检查以上问题。</td>
</tr>
</table>

4	视觉功能文档里安装依赖报错怎么解决 root@Ubuntu20:/etc/apt# sudo apt-get install nvidia-l4t-jetson-multimedia-api Reading package lists... Done Building dependency tree Reading state information... Done E: Unable to locate package nvidia-l4t-jetson-multimedia-api	需要在 Cyberdog2 真机环境中安装
5	里程计的数据可以在哪里看到？	仿真环境中监控/tf 话题中 vodom 的位置即可，也可以通过 lcm 监控 state_estimater 通信获取
6	是否可以提供基于 isaac gym 的仿真训练代码，还有强化学习控制器的 policy 架构？训练时的腿部轨迹控制方法，Policy Modulating Trajectory Generator 是否有效？	暂未开源，可参考已有开源项目: https://github.com/leggedrobotics/legged_gym PMTG 轨迹方法可参考 https://gitee.com/HUAWEI-ASCEND/quadruped-robot 越障： https://extreme-parkour.github.io/