

X5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_x5_python      #python SDK
9 |— ROS      #ros1 SDK
10 |   |— X5_ws
11 |       |— src
12 |           |— arx_x5_ros
13 |               |___ arx_msg_ros
14 |               |___ arx_r5_ros
15 |— ROS2      #ros2 SDK
16 |   |— X5_ws
17 |       |— src
18 |           |— arx_x5_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“配置can手册”，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	文档内容
配置CAN手册	配置can
python-单臂X5-SDK	Pyhon-sdk
ROS1-单臂X5-SDK	ROS1-sdk
ROS2-单臂X5-SDK	ROS2-sdk
X5-ROS-aloha	ROS1遥控 sdk

