

先通过无线免驱网卡接入某一个热点（可以是手机热点）

- 1、插入网卡
- 2、nmcli device wifi list 看看能不能扫描到自己的热点
- 3、（若有）nmcli device wifi connect <SSID> password <password>（其中<>的内容使用双引号括住）
- 4、连接成功，则扫描到机器狗的 ip，进行 ssh 链接
- 5、ssh unitree@<ip> （密码是 123）
- 6、进入终端后，会有一个二选一的选项，务必不理睬，直接回车，进入主目录

（首先通过文件传输工具（例如 winscp）将所有文件传入主目录/home/unitree）以下指令可顺序执行

# 解压相关压缩包

```
unzip cyclonedds.zip
```

```
unzip unitree_ws.zip
```

```
unzip unitree_sdk2_python.zip
```

```
mv cyclonedds ./unitree_ros2/cyclonedds_ws/src/
```

```
mv rmw_cyclonedds ./unitree_ros2/cyclonedds_ws/src/
```

```
cd unitree_ros2/cyclonedds_ws/
```

```
colcon build --packages-select cyclonedds
```

```
source /opt/ros/foxy/setup.bash
```

```
colcon build
```

```
sudo gedit ~/unitree_ros2/setup.sh （也可以更换工具，不使用 gedit 编辑，如 nano，比如使用 nano，需要先 sudo apt install nano）
```

填入以下信息：

```
#!/bin/bash
```

```
echo "Setup unitree ros2 environment"
```

```
source /opt/ros/foxy/setup.bash
```

```
source $HOME/unitree_ros2/cyclonedds_ws/install/setup.bash
```

```
export CYCLONEDDS_URI='<CycloneDDS><Domain><General><Interfaces>
```

```
    <NetworkInterface    name="eth0"    priority="default"
```

```
multicast="default" />
```

```
    </Interfaces></General></Domain></CycloneDDS>'
```

```
sudo apt update
```

```
sudo apt install dos2unix
```

```
cd ~/unitree_ros2/
```

```
dos2unix setup.sh
```

```
cd ~/unitree_ros2/cyclonedds_ws/src/cyclonedds/
```

```
mkdir build install && cd build
```

```
cmake .. -DCMAKE_INSTALL_PREFIX=./install
```

```
cmake --build . --target install
```

```
export
CYCLONEDDS_HOME="/home/unitree/unitree_ros2/cyclonedds_ws/src/cyclonedds/install"
```

```
cd ~/unitree_sdk2_python
```

```
pip config set global.index-url https://mirrors.tuna.tsinghua.edu.cn/pypi/web/simple
pip3 install -e .
```

```
cd ~/unitree_ws
colcon build
```

现在是最后一步. 编辑~/.bashrc

nano ~/.bashrc （可以用其他的文本编辑器）

在最后一行添加以下内容：

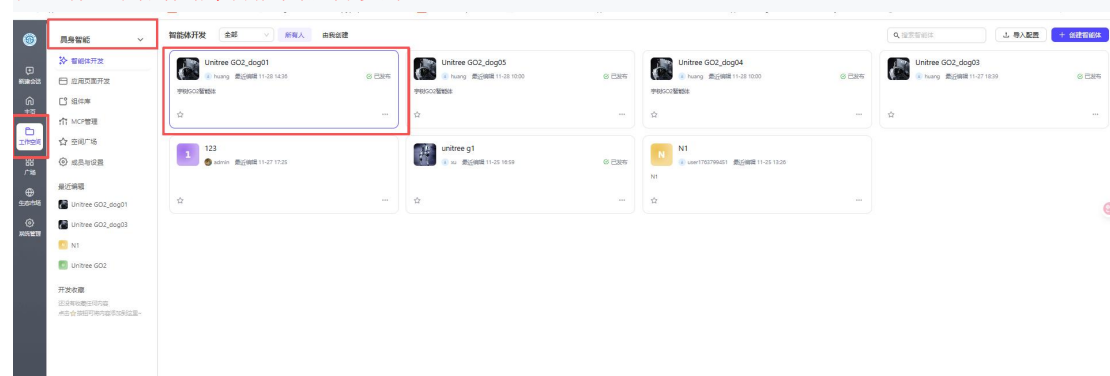
```
export NUWAX_CLIENT_ID=dog-unitree06    #这就是老师您可以用的编号，我们已经使用了
前五个，第二只狗配置时需要写入的就是 dog-unitree07
```

```
source ~/unitree_ros2/setup.sh
```

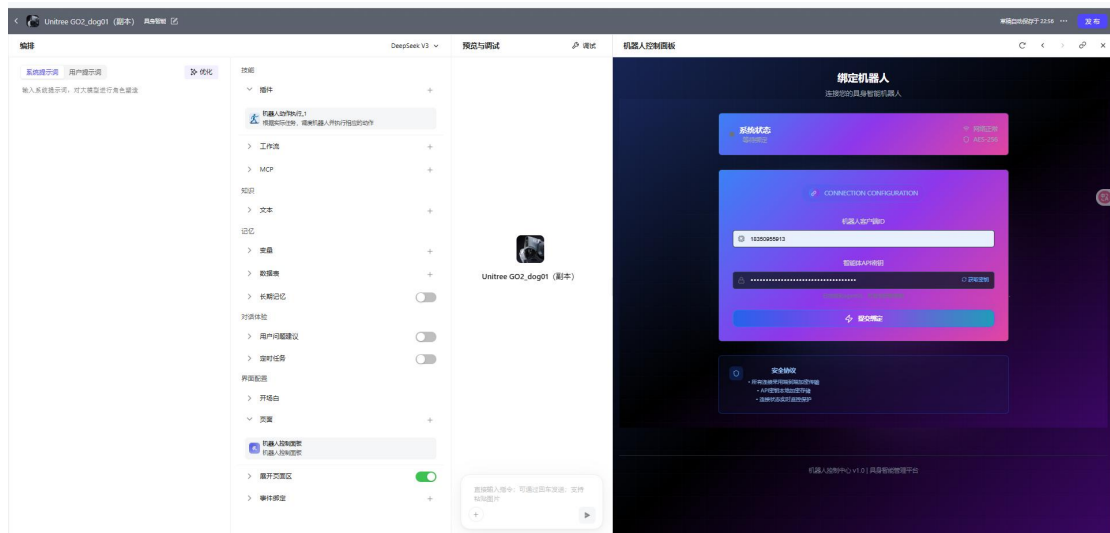
```
export
CYCLONEDDS_HOME="/home/unitree/unitree_ros2/cyclonedds_ws/src/cyclonedds/install"
source ~/unitree_ros2/setup.sh
```

此时进入浏览器，打开女娲平台 <https://r-agent.nuwao.com/space/7/develop>

在工作空间的具身智能团队分支下：



复制 01 智能体到具身智能空间下。进入复制后的智能体



需要进行机器狗的绑定，上方是 dog-unitree06 （即我们刚才填写的 NUWAX\_CLIENT\_ID=dog-unitree06，下方栏目直接点击获取密钥按钮，然后提交绑定！此时智能体创建完毕

最后执行一下，以下指令

```
nano ~/setup_autostart.sh
```

将其中有一个%%占位符换成刚才设置的 NUWAX\_CLIENT\_ID 的最后两位编号。保存

```
source ~/.bashrc
```

```
sudo chmod +x ~/setup_autostart.sh
```

```
sudo ~/setup_autostart.sh
```

此时具备了开机自启的条件，同时也可以直接使用刚才创建好的智能体进行交互了（测试阶段请使用趴下、站立、平衡站立简单的动作）。