**Introduction to Standart SDK**

Partie I : Introduction et démos

Ce document donne :

* Les directives pour utiliser Standart SDK selon l’environnement qu’on utilise
* les commandes pour récuperer les données du Lidar et les exploiter
* tutos pour chaque commande

Fonctions principales :

\*ultra\_simple : command to connect to an RPLIDAR device and continuously fetching the scan data and outputting the data to the console.

\*simple\_grabber : A command line grab application. Each execution will grab two round of laser data and show as histogram.

\*frame\_grabber : A win32 GUI grab application. When pressing start scan button, it will start scan continuously and show the data in the UI.

Cross Compile : The SDK build system allows you to generate binaries which run on another platform/system using the cross-compiling feature.

Partie II du doc : SDK Usage and Development : Protocole de communication du lidar et modes de travail

* description des librairies disponibles

(Header : rplidar.h : Usually, you only need to include this file to get all functions of RPLIDAR SDK.)

* Comment établir et rompre la communication entre l’utilisateur et le lidar
* Contrôle du moteur
* Fonctions pour acquérir les différentes données accessibles (données récoltées et état du lidar) et leur utilisation