**新手说明书章节**

## 一、环境搭建

Linux环境安装，qt5安装，ewaysdk安装

## 二、构架介绍

TyRan外部尺寸数据，TyRan所有模块型号，TyRan系统框架，介绍ewayos文档和查阅方法（ros）

## 三、机械臂学习

认识坐标系，如何进行坐标系转换，了解D-H参数（笛卡尔）并提供相关资料，建立空间方程，用matlab求解（提供源代码）

## 四、视觉学习

认识Intel Realsence d435、认识opencv、调用opencv库函数，（自己建立库），opencv范例展示

## 五、代码示例

提供源码程序