

AlienGo使用SDK进行开发的注意事项

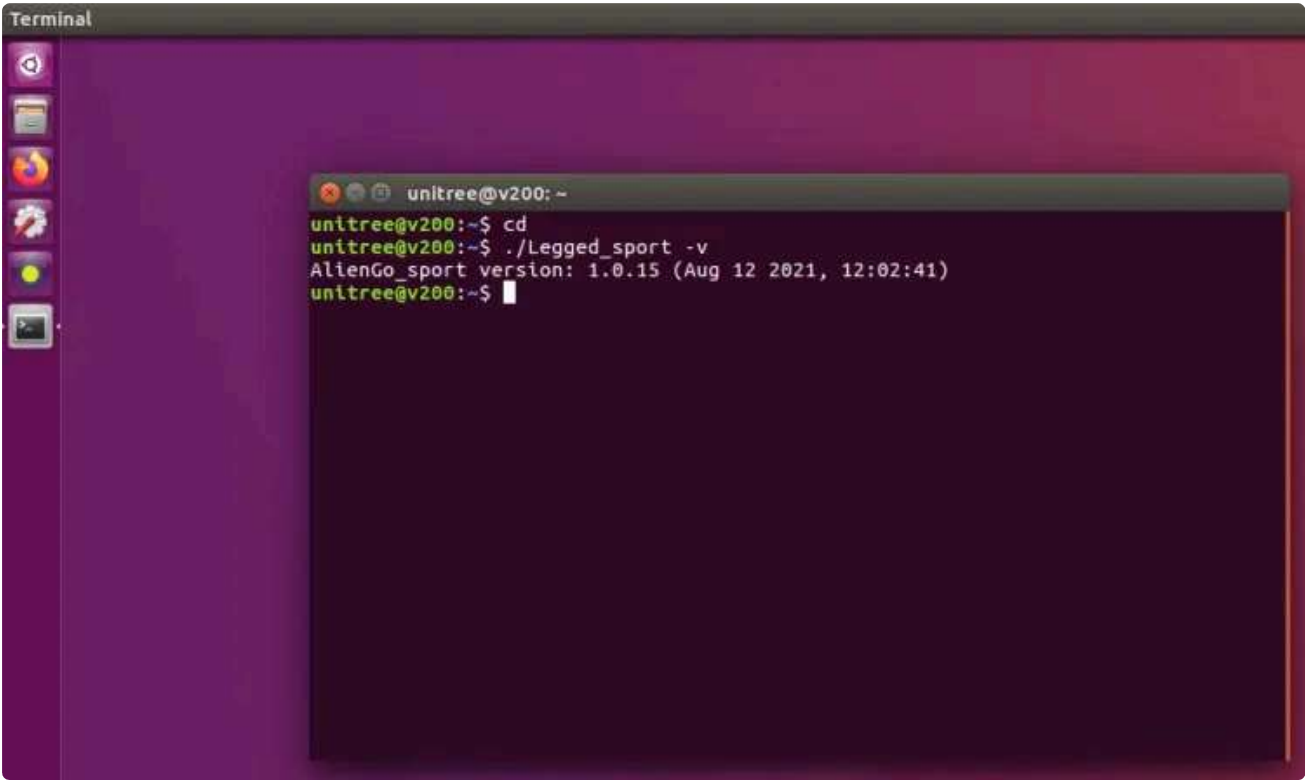
AlienGo使用SDK进行开发的注意事项

运动程序版本查询

连接好miniPC的HDMI、鼠标键盘，打开终端：

▼ Plain Text 复制代码

```
1 cd
2 ./Legged_sport -v
```



SDK版本选择及机器狗的运行模式

根据查询出来的运动程序版本，来选择相应的sdk：

- 1. 若运动程序 $\geq 1.0.20$ ，则：

机器狗运行模式：**运动模式**（机器狗开机自检后不会自动站起，需手动切换到运动模式，支持通过SDK切换，参考样例：`example_start_aliengo_sport.cpp`）；

SDK包版本：**狗上minipc自带的unitree_legged_sdk或者在宇树GitHub仓库上下载**

<https://github.com/unitreerobotics/unitree_legged_sdk/tree/Aliengo>，下载地址：

https://github.com/unitreerobotics/unitree_legged_sdk/tree/Aliengo

<https://github.com/unitreerobotics/unitree_legged_sdk/tree/Aliengo>；

ROS支持：支持unitree_ros_to_real通过ROS控制机器人，下载地址：

https://github.com/unitreerobotics/unitree_ros_to_real/tree/Aliengo

<https://github.com/unitreerobotics/unitree_ros_to_real/tree/Aliengo>。

2. 若运动程序 $\leq 1.0.11$ ，则：

机器狗运行模式：**普通模式**（机器狗开机自检后站起来即处于普通模式）；

SDK包版本：**v3.2**（狗上minipc自带的unitree_legged_sdk或者在宇树GitHub仓库上下载

<https://github.com/unitreerobotics/unitree_legged_sdk/tree/v3.2>，下载地址：

https://github.com/unitreerobotics/unitree_legged_sdk/tree/v3.2

<https://github.com/unitreerobotics/unitree_legged_sdk/tree/v3.2>）；

ROS支持：支持unitree_ros及unitree_ros_to_real，unitree_ros_to_real版本为v3.2.1，下载地址：

https://github.com/unitreerobotics/unitree_ros_to_real/tree/v3.2.1

<https://github.com/unitreerobotics/unitree_ros_to_real/tree/v3.2.1>。

3. 若运动程序介于 1.0.11（不含）和 1.0.20（不含）之间，则：

机器狗运行模式：**运动模式**（机器狗开机自检后需切换到运动模式，支持通过SDK切换，参考样例：`example_start_aliengo_sport.cpp`）；

SDK包版本：**联系宇树技术支持获取，一般以运动程序版本号命名；**

ROS支持：不再提供封装好的ROS包，客户可以自行在ROS中调用SDK实现。

SDK所需依赖以及运行权限

使用前请仔细阅读**Readme文件**，该文件包含了SDK需要的依赖以及编译运行的方法。

- 依赖

所需依赖见readme文件；

如果在狗上系统，所需依赖已安装，可以直接编译使用；

如果在自己的PC上，一般需要都需要安装LCM，readme中有下载链接及安装方法。

- 编译


编译方法见readme文件；

编译前需要修改CmakeList文件中调用的库文件，根据自己的平台选择amd64或者arm64。

- 运行

使用方法见readme文件；

运行编译出来的文件，需要sudo权限锁定内存。

 <<https://service.weibo.com/share/share.php?url=https%3A%2F%2Fwww.yuque.com/vSDK%E7%89%88%E6%9C%AC%E9%80%89%E6%8B%A9%E5%8F%8A%E6%9C%BA%E5%99%A8%>