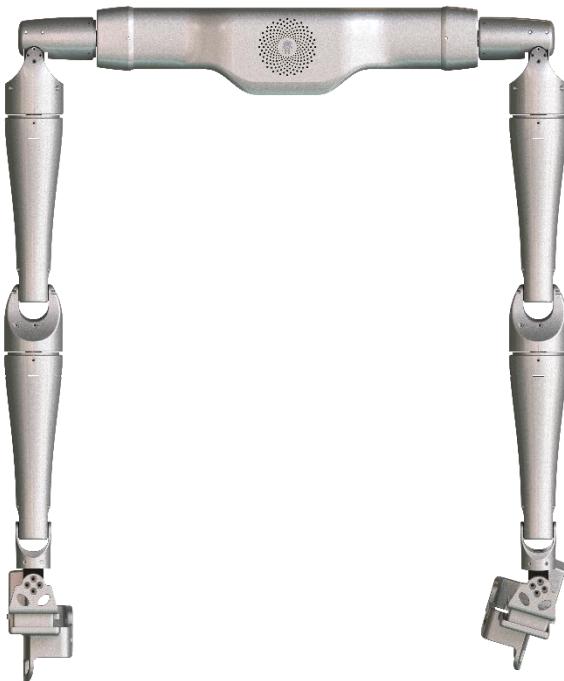




Linker TA

产品手册



灵心巧手（北京）科技有限公司

版本修订记录

版本号	变更日期	变更说明
v1.0	2025.09.17	初版

目录

1. 产品概览.....	1
1.1 产品简介.....	1
1.2 产品特点.....	1
1.3 产品展示.....	2
1.4 外观尺寸.....	2
2. 技术规格.....	3
3. 关节自由度及运动范围介绍.....	3
4. 安装与调试.....	4
4.1 接口说明.....	5
4.2 穿戴说明.....	5
4.3 各关节 ID 说明.....	5
5. 售后与服务须知.....	6

1. 产品概览

1.1 产品简介

Linker TA (Linker Teleoperated Arm) 遥操作臂采用 14 个自由度设计，可精准映射人体肩、肘、腕关节运动轨迹；搭配高分辨率传感器，能实现高精度动作捕捉与还原，同时支持毫秒级低延迟数据传输，为操作实时性提供有效保障。

在结构设计上，该产品依托人机工效学原理打造轻量化机身，在显著提升穿戴舒适性的同时，进一步优化运动自由度表现。Linker TA 可广泛适用于双臂机器人精准控制、运动数据采集等高级应用开发，以及各类系统集成场景。

1.2 产品特点

➤ 高精度动作捕捉

遥操作臂搭载 12-bit 高分辨率编码器，可提供亚毫米级控制精度，不仅能精准复现各类复杂操作姿态，更能为机械臂整体操作建立稳定可靠的高精度基准。

➤ 低延迟实时同步

依托高速通信接口，遥操作臂可实现 800Hz 高频通信，能将传输延迟控制在毫秒级水平，进而构建稳定可靠的低延迟同步机制，有效保障遥操作过程的流畅性。

➤ 舒适的人机工程设计

采用轻量化结构设计，遥操作臂整体重量约 1.32kg，搭配 14 个自由度的科学布局；同时依据人体尺寸与运动规律优化贴合曲线，可缓解长时间使用带来的肌肉疲劳，充分满足人机协作场景下的舒适性要求。

➤ 宽幅运动范围：

采用前胸穿戴式设计，遥操作臂能支持手臂进行大范围无干涉运动，可适配机械臂执行复杂精密操作任务。

1.3 产品展示

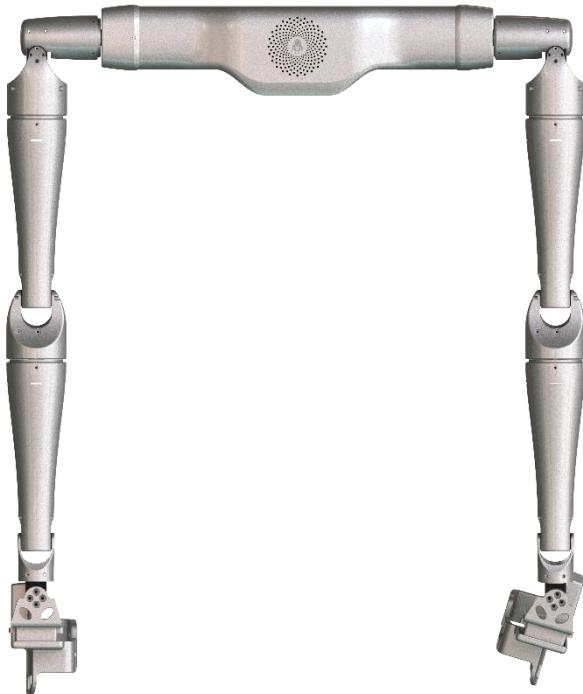


图 1-1 Linker TA 产品展示图

1.4 外观尺寸

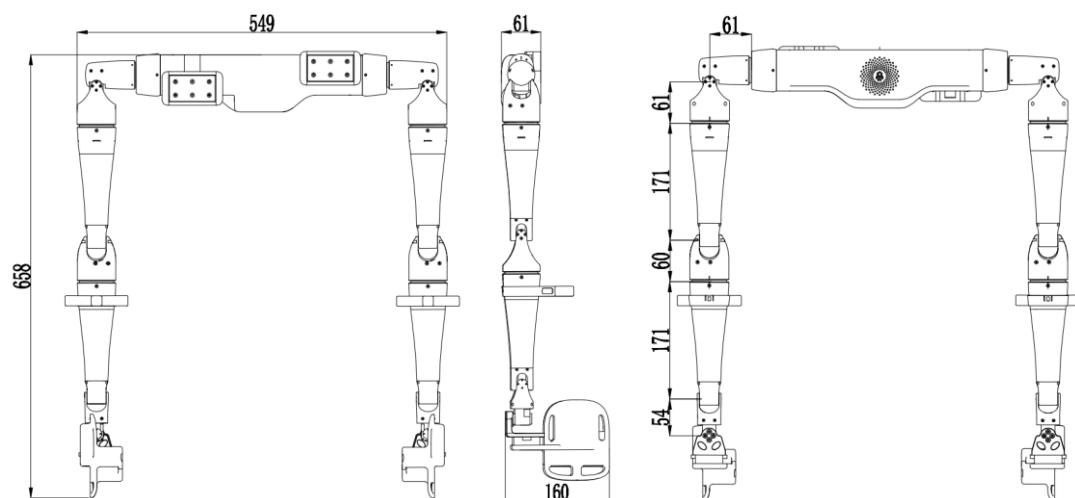


图 1-2 Linker TA 外观尺寸图 (单位 mm)

2. 技术规格

产品型号	LTA1-01
自由度	14
单臂臂展	658mm
穿戴方式	前胸穿戴
额定电压	5V
额定电流	240mA
重量	1.53Kg
通信方式	Type-C
通信波特率	3Mbps
采样频率	>800Hz
编码器类型	绝对值编码器
编码器位数	12Bit

3. 关节自由度及运动范围介绍

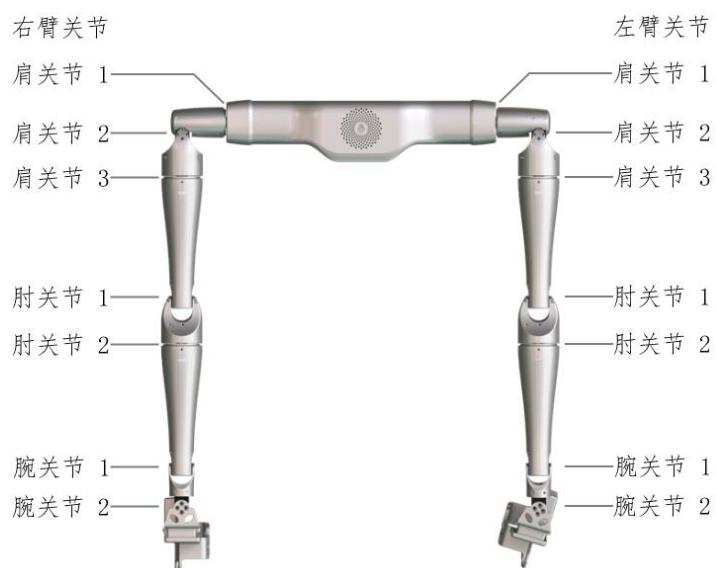


图 3-1 Linker TA 关节自由度介绍

关节名称 (包含左右臂)	运动维度	角度范围(度)
肩关节 1	前后	-170 ~ 170
肩关节 2	左右	-35 ~ 65
肩关节 3	旋转	-170 ~ 170
肘关节 1	前后	-120 ~ 120
肘关节 2	旋转	-170 ~ 170
腕关节 1	前后	-105 ~ 105
腕关节 2	左右	-80 ~ 80
单臂合计	7	-
双臂合计	14	-

4. 安装与调试

4.1 包装清单

序号	物品名称	图片
1	Linker TA 本体 ×1	
2	电源及电源线 ×1	
3	Type-C 数据线 ×1	

4.2 接口说明

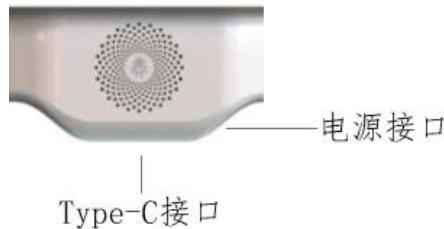


图 4-1 接口说明

4.3 穿戴说明

1) 穿戴设备并调节肩带

先穿戴遥控臂专用固定肩带，随后检查并调整遥控臂各关节，确保各关节在零位附近；再将遥控臂主体固定于肩带上，根据自身身形调整肩带松紧度，以设备紧密贴合前胸且无晃动、抬臂及屈肘时无束缚感为调整标准。

(说明：穿戴前将遥控臂各关节调整到零位附近，可避免因关节初始角度偏差过大，导致上电后被控机械臂出现突然大角度运动，从而规避安全风险。**)**

2) 连接电源数据线

将电源线、Type-C 数据线连接至遥控臂指定接口，插紧至无松动状态，确保电气连接稳定可靠。

4.4 各关节 ID 说明

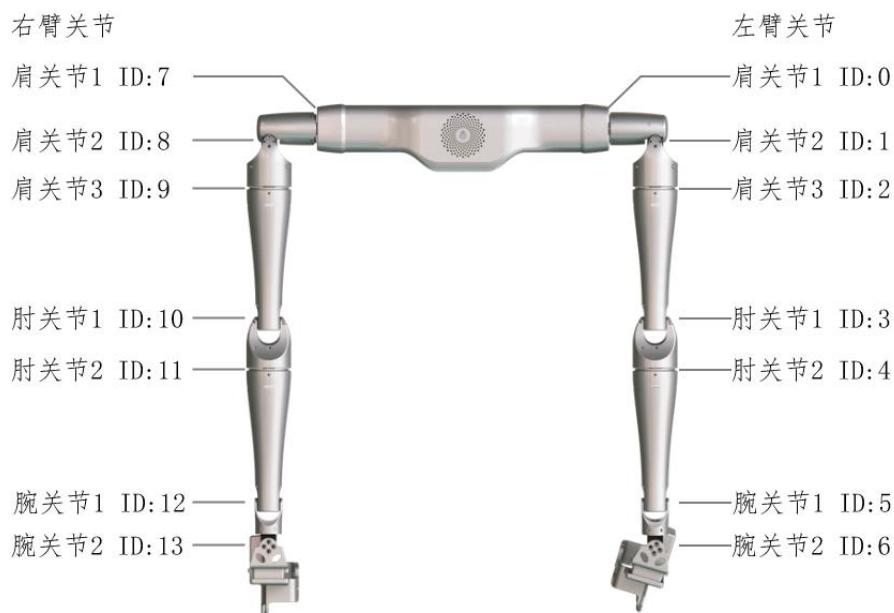


图 4-2 各关节 ID 说明图

5. 售后与服务须知

1. 产品享受自购买之日起 12 个月的有限保修。
2. 保修期内，因制造或材料缺陷导致的故障，我们将提供免费维修或部件更换。
3. 免责条款：以下情况不属保修范围：
正常使用造成的外观磨损。
因不当操作、意外、私自拆卸或未遵循指南导致的损坏。
4. 非质量问题，不予退换。
5. 产品出现任何故障，请立即联系官方售后，切勿自行拆卸。
6. 保修期外的维修将收取相应费用。

附录

SDK 获取路径: <https://github.com/linker-bot/linkerhand-tele-glove>

技术支持邮箱: support@linkerbot.cn

如需更多技术支持, 可访问公司官网: <https://linkerbot.cn>

灵心巧手（北京）科技有限公司

联系方式: 010-53607783; +86 13911526671

商务邮箱: kk@linkerbot.cn

人才招募: hr@linkerbot.cn

公司地址: 北京市海淀区大钟寺东路 168 号

