

盒子桥-具身智能数据采集遥控器说明手册 V0.1

盒子桥 2025 年 1 月 12 日



〇、概述

（一）基本原理：根据手柄内置的姿态传感器提供一个机械臂末端的指向，配合摇杆的前后左右进行空间中的位移和旋转。

（二）适用范围：任意配有正逆运动学的机械臂，无人机，无人车等可遥控设备。

（三）使用规范：请注意防火、防水、防摔造成意外损坏，注意保护摇杆勿折断，请勿拆卸，使用通用的手机 typeC 5V 充电，当长时间未充电是获取到的数据会出现较大的偏差和抖动。

（四）注意安全：第一次使用请先在仿真环境中适应一下操作！

第一次上机请保证机械臂臂展空间内无人！

长时间使用注意电量，请及时充电，避免数据异常造成以外！

因机械臂意外造成损失以及事故有使用者自行负责。

一、安装与测试

（一）基本配置：

1. 推荐操作系统：Ubuntu 20.04 Focal。
2. 电脑支持配备蓝牙设备连接（在双系统 Ubuntu 下也有相应驱动支持）。
3. 安装 Python 3.8 及以上，推荐使用 Conda/Mamba 管理项目。

（二）安装与配置

1. 安装依赖库

```
git clone https://github.com/box2ai-robotics/joycon-robotics.git  
  
cd joycon-robotics  
  
pip install -e .  
  
make install
```

2. 设置系统控制条目

```
sudo systemctl enable --now joycond
```

（三）连接

1. 首次连接：长按 3 秒遥控器侧边小圆按钮，四个蓝色的指示灯开始跑马灯状态，几进入蓝牙配对状态。在电脑中的蓝牙设备中找到“Joy-Con(R)”或者“Joy-Con(R)”点击匹配连接。



2. 连接成功之后，手柄将按照一定频率震动，同时指示灯停止跑马灯。如果单手柄运行，则同时按住两个扳机按钮 3 秒，如果是双手柄同时使用，则两只手柄都开始震动之后，同时按下左手柄的上扳机键（L）和有手柄的上扳机键（R）。此后，系统将分配固定的进程进行单手柄或双手柄的连接守护。

3. 若已连接配对成功之后，下一次连接相同的电脑只需要按下上扳机键，即可自动搜索快速匹配，5 秒内机可能会出现一定频率的“确定震动”，按照上一步的操作即可连接成功。

（四）快速使用

打开 quick_start.ipynb，选择对应的 python 环境，按照说明进行一步一步，Python 获取

手柄 ID，获取手柄数据，在 matplotlib 三维图像中适应基本操作。

二、基本通用操作（推荐传统协作臂以及新型的机械臂，如 Sawyer，UR5，ARX L5 等）

（一）摇杆（末端第一人称视角）

1. 拨动摇杆向上，即可朝着末端指向的方向前进，
2. 拨动摇杆向下，即可朝着末端指向的方向后退
3. 拨动摇杆向左，即朝着末端指向的横向方向，向左平移
4. 拨动摇杆向右，即朝着末端指向的横向方向，向右平移

（二）按键

1. 右边的 home 键，左边的 O（截图键），将控制末端位姿回到初始位置（根据差值一回到零点）



3. 右边的扳机键（ZR），左边的扳机键（ZL），控制夹爪切换开关状态，处于开启状态按下即关闭夹爪，处于关闭状态按下即开启夹爪。

3. 按下摇杆，机械臂末端在空间中的高度（Z 轴）下降。
4. 上扳机键（L 或者 R），机械臂末端在空间中的高度（Z 轴）上升。
5. 其余所有按键皆可自定义。

三、Lerobot 适配（5 关节版本）

（一）摇杆（末端第一人称视角）

- 1. 拨动摇杆向上，即可朝着末端指向的方向前进（与通用相同）——
- 2. 拨动摇杆向下，即可朝着末端指向的方向后退（与通用相同）——
- 3. 拨动摇杆向左，即 1 号舵机向左转动，从上向下看逆时针旋转。
- 4. 拨动摇杆向右，即 1 号舵机向右转动，从上向下看顺时针旋转。

(二) 按键（与通用版本完全相同）