

智能仿生灵巧手

精准触觉 | 实时感知 | 强劲抓力 | 可靠支持



自由度

16

主动关节

6

响应时间

10ms

单手负载

15kg

产品特征

高自由度

支持食指侧摆, 拇指具有大范围活动能力, 可实现人手的多种高精度抓取操作。



高分辨率触觉传感器

每个手指可配备一个触觉传感器, 可以提供精确的三维力触觉信息。



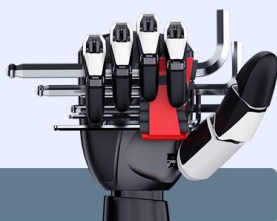
强大的抓握力

具备强大的抓握功能四指抓握力上限为25N, 拇指最大握力35N。



五指关节全驱

每个手指关节通过齿轮和电机驱动, 实现每个关节的独立的运动控制。



产品参数

产品参数(五指)

自由度	16 (6主动, 10被动)	工作电压	DC12V-48V
关节数	16	静态电流	0.23A(24V)
拇指最大握力	35N	最大电流	5A(24V)
四指最大握力	25N	通讯接口	EtherCAT
整手负载	15kg	触觉系统	支持
拇指旋转范围	≤90°	触发力	≥ 50g
拇指弯曲角度	≤ 80°	压力范围	50-2000g
四指弯曲角度	≤90°	响应时间	≤10ms
拇指弯曲速度	111°/s	传感器精度	±5%
拇指侧摆速度	208°/s	本体重量	840g
四指弯曲速度	208°/s	尺寸	201.12*150*41.5mm