

灵心启智能 巧手创未来

构建人机共融的美好世界

产品亮点

- 高可靠性

使用寿命
> 150,000次
- 高集成

集成多种通信接口
支持灵巧手触觉算法的二次开发
- 易维护

5根手指
均可独立更换
- 强兼容

支持主流机器人
末端接口和通讯协议
- 低功耗

姿态保持
不耗电
- 多模态

包含可感知4个模态：
位置、力觉、滑觉、接近觉

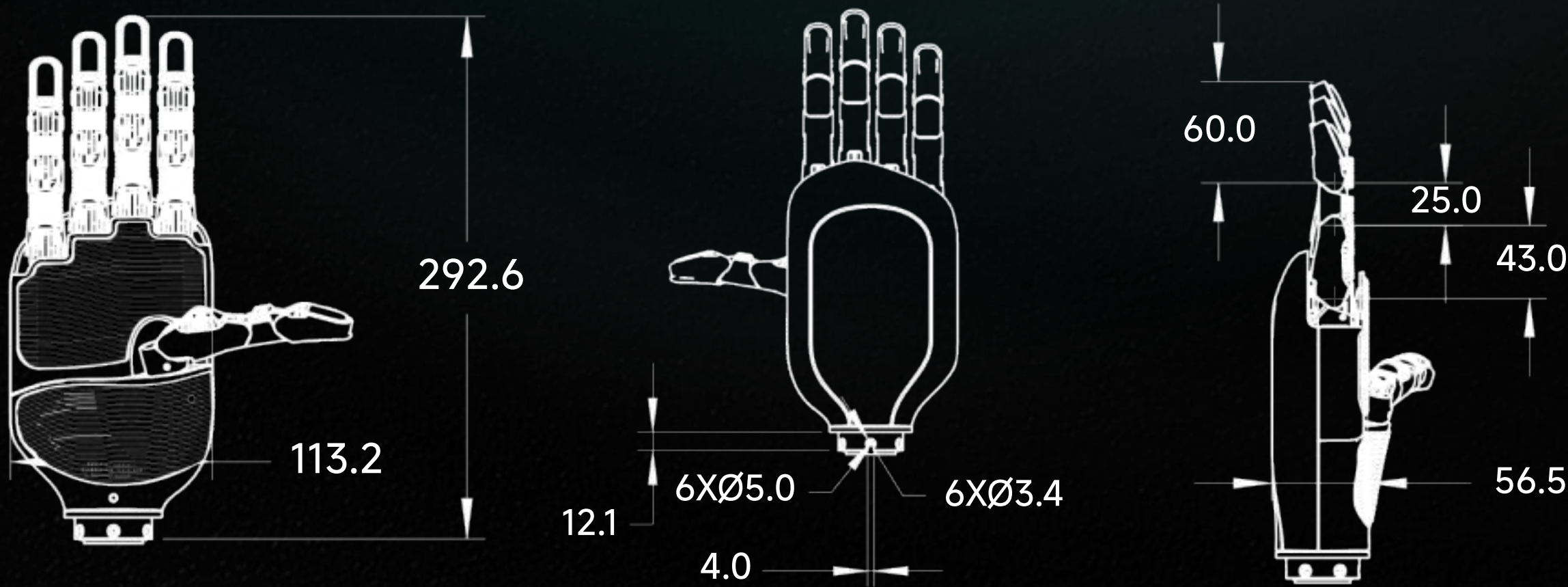


参数指标

自重 1.0kg	驱动方式 电机驱动	传感器 位置、触觉、力觉		
工作电压 DC 24V	静态电流 0.2A	最大电流 7.4A	负载 5kg	控制模式 位置控制、轨迹控制、力控制
通讯方式 CANFD	最小开合时间 <1.0s	风扇散热能力 2.38cfm	传动方式 腱绳传动	操作系统 ROS1、ROS2、micro-ROS
触觉传感器参数 法向力量程：20N 接近觉：≥1cm		灵巧操作能力 掌内转动魔方、多物体抓取 支持超过15种类人手功能操作 如柱状抓握、球形抓握、多指捏夹等		二次开发生态 集成多种通信接口，底层开放 并支持灵巧手触觉算法的二次开发

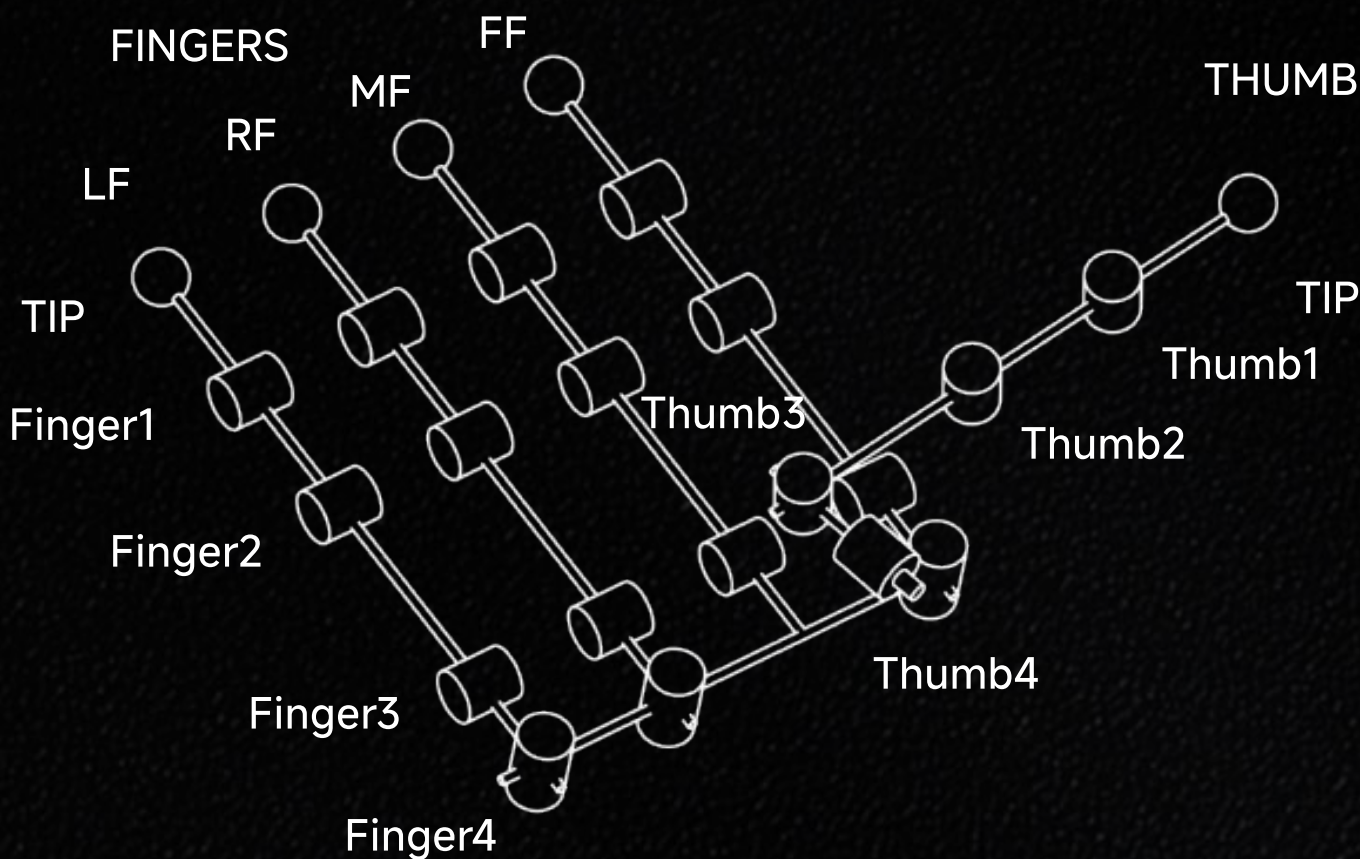
- AI能力
1. 仿真环境：灵巧手模型、物理引擎、操作场景、实时可视化
 2. 算法工具包：动作映射、遥操作算法、强化学习和模仿学习（含预设场景）
 3. 交互生态：集成动作捕捉、VR系统（输入/输出）、摄像头手势捕捉
 4. 开发者支持：开放接口、场景定制、算法扩展、ROS系统集成

结构尺寸



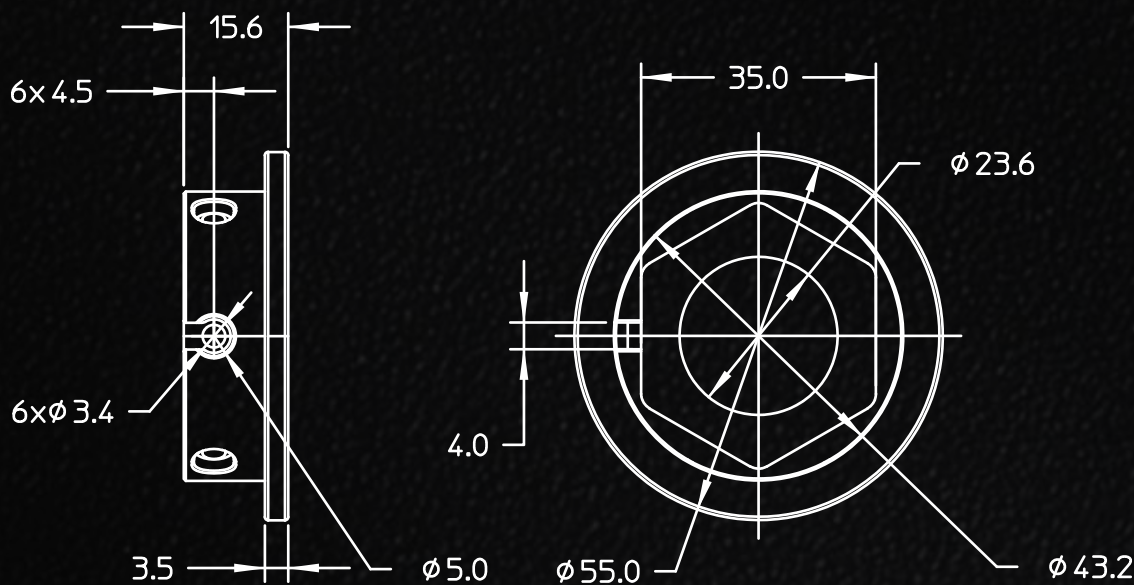
运动参数

高自由度，19DOF，12个主动自由度，7个被动自由度



关节/Joints	最小角度 Min(°)	最大角度 Max(°)
LF1,RF1,MF1,FF1,THUMB1 (耦合)	-9	78
LF2,RF2,MF2,FF2,THUMB2 (耦合)	0	78
LF3,RF3,MF3,FF3	0	90
LF4	0	34
RF4,FF4	0	20
THUMB3	0	105
THUMB4	0	120

接口信息



机械接口



航插 GX12
电气接口

插针编号	功能
1	VCC
2	GND
3	CAL
4	CAH

联系我们

联系电话：
(021)52271850

业务邮箱：
info@dex-robot.com

官网地址：
<https://www.dex-robot.com/>

本手册最终解释权归本公司所有



微信小程序