产品介绍

FTP系列仿人五指灵巧手采用创新型直线驱动设计，具有6个自由度和12个运动关节，结合力、位、触觉混合控制算法，可以模拟人手实现精准的抓取操作。典型应用包括机器人末端执行器、假肢和教育科研装备等。

FTP系列抓握力大，速度适中，适用于机器人或假肢的抓取操作。

支持ROS，可提供ROS插件。

技术参数

|  |  |
| --- | --- |
| 仿人五指灵巧手  RH56DFTP-0R-C1（右手）  RH56DFTP-0L-C1（左手） | 自由度：≥6  关节数：≥12  重量：≤800g  独立的力传感器数量：≥6  独立的触觉感知区域数量：≥5  触觉感知原理：电容式  拇指最大抓握力：≥30N  四指最大抓握力：≥30N  拇指横向旋转范围：≥85°  是否掉电自锁：是  供电接口：DC24V  通信接口：CAN & Modbus TCP |