

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



易维护

5根手指
均可独立更换



低功耗

姿态保持
不耗电



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



强兼容

支持主流机器人
末端接口和通讯协议



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

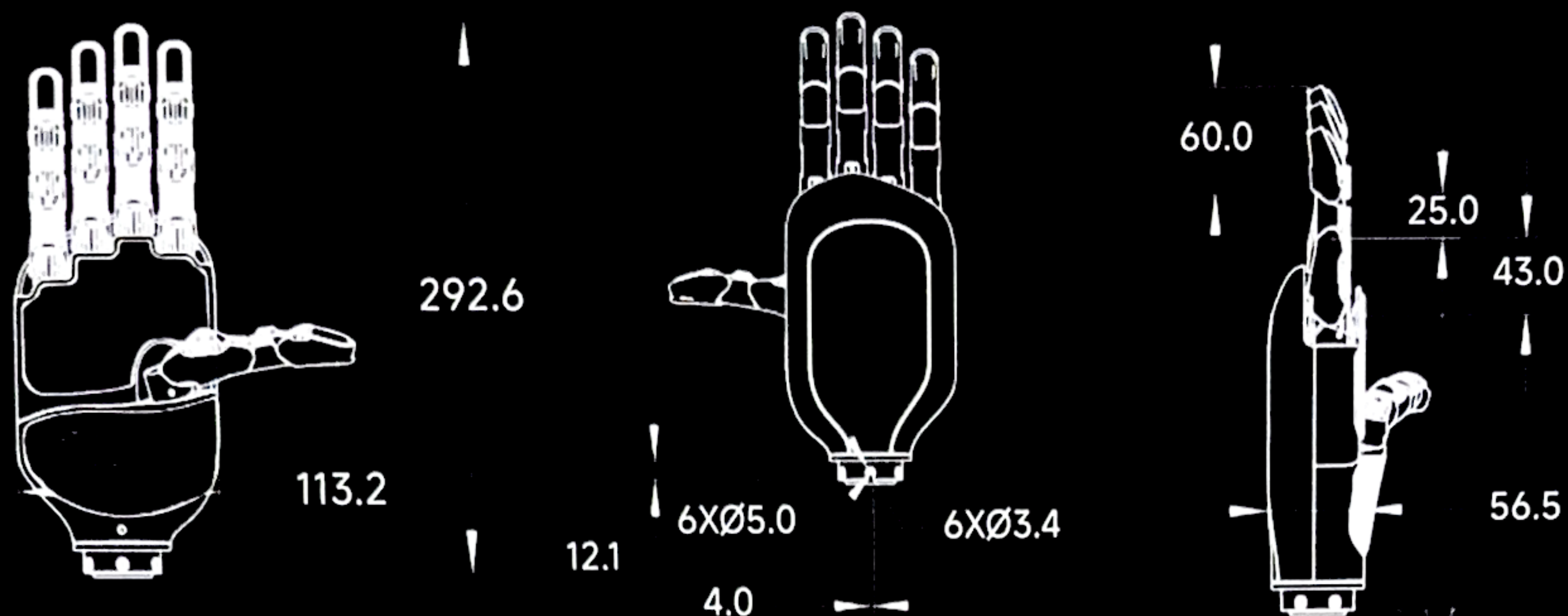
灵巧操作能力
掌内转动魔方、多物体抓取
支持超过15种类人手功能操作
如柱状抓握、球形抓握、多指捏夹等

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

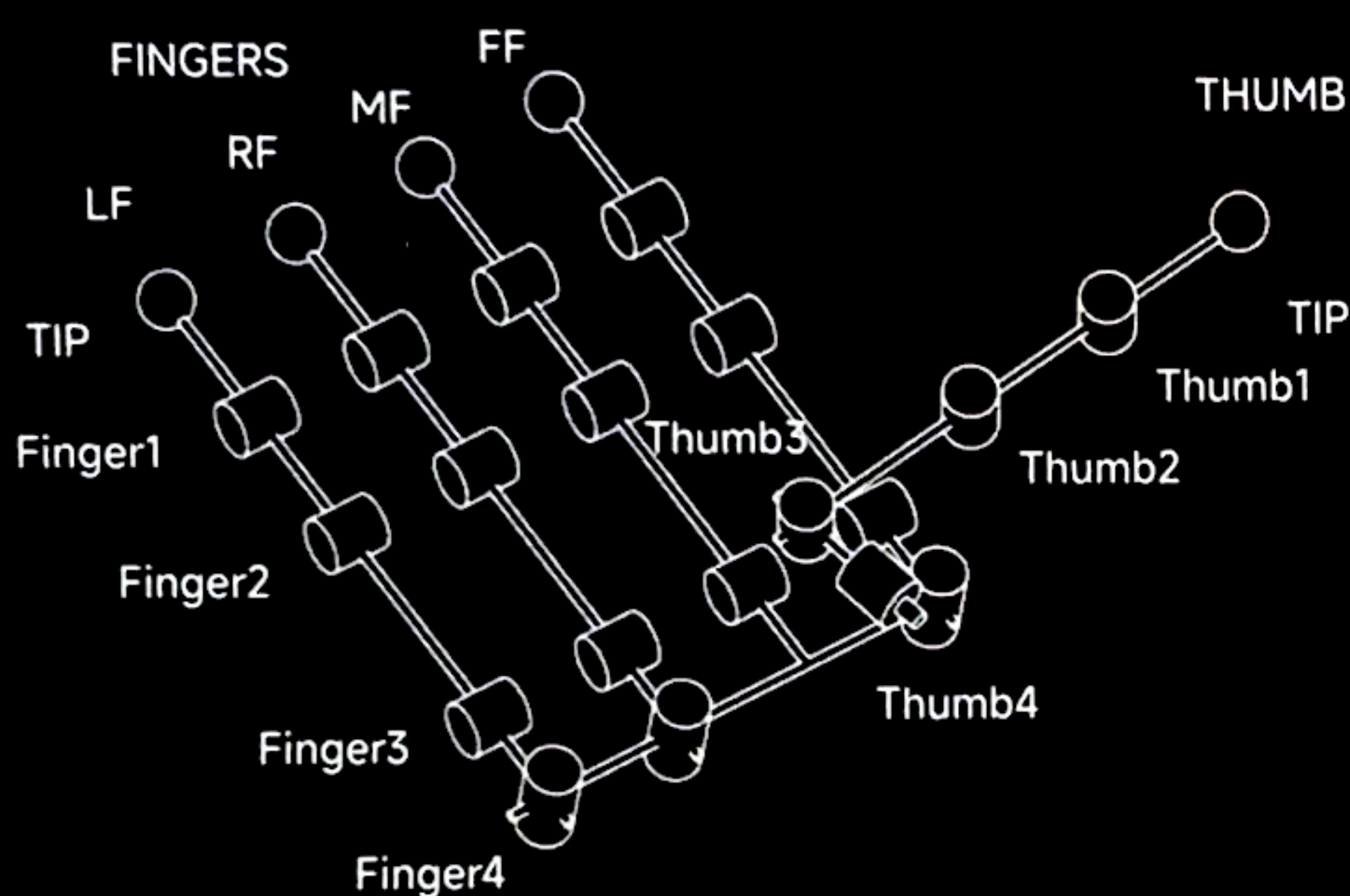
1. 仿真环境：灵巧手模型、物理引擎、操作场景、实时可视化
2. 算法工具包：动作映射、遥操作算法、强化学习和模仿学习（含预设场景）
3. 交互生态：集成动作捕捉、VR系统（输入/输出）、摄像头手势捕捉
4. 开发者支持：开放接口、场景定制、算法扩展、ROS系统集成

结构尺寸



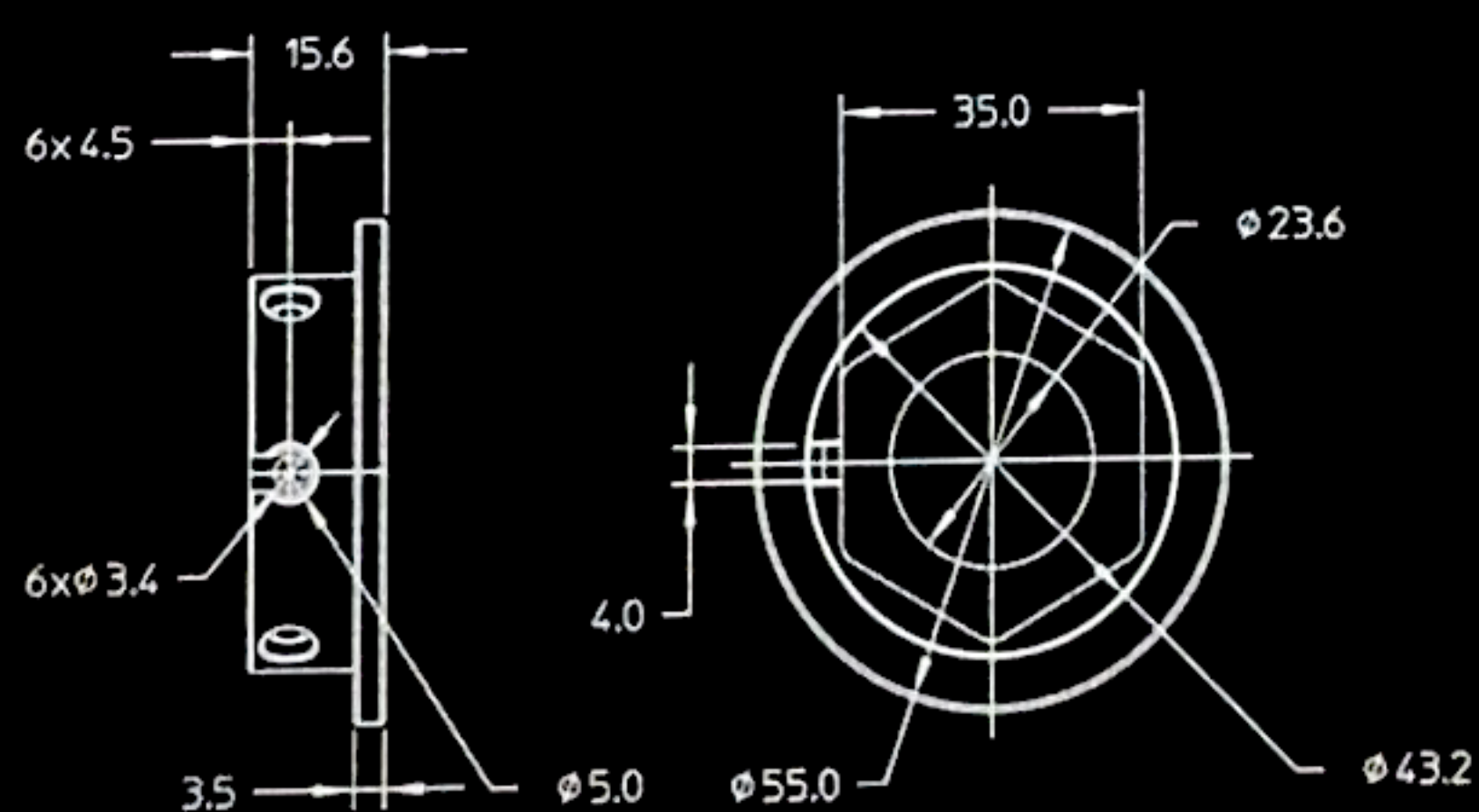
运动参数

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/>



微信小程序