

OmniHand 2025 规格书

		OmniHand 2025	OmniHand 触觉款 2025
本体 参数	重量（不含手腕板护盖及螺钉）	≤510g	≤520g
	尺寸	180*85*38.5mm	
	主动自由度	10（大拇指：3；食指：2；中指：1；无名指：2；小指：2）	
	总自由度	16（大拇指：4；食指：3；中指：3；无名指：3；小指：3）	
	最小张开/闭合时间	0.5s / 0.5s	
	指尖重复定位精度	0.3mm	
	负载能力	五指抓握力≥5kg	
	工作电压	18-27V	
	通讯接口	CAN-FD / RS485	
	工作温度范围	0~45℃	
	在线升级	支持 OTA 在线升级	
触觉 传感器	力感知类型	/	指尖+手掌+手背：一维力
	阵列分辨率	/	0.1N
	感知范围	/	0~20N

最大接受力(不损坏)	/	200N
------------	---	------

[1] 以上参数，在不同业务场景、不同型号参数配置等情况，在应用中有所差异，请以实际为准。

[2] 产品外观后续可能会有升级调整，请以届时实物为准。

[3] 五指握力数据为灵巧手工作在混合力控模式时的测试结果。

- **关节角度范围：**

手指	关节名称	左手		右手	
		最小值 (度)	最大值 (度)	最小值 (度)	最大值 (度)
大拇指	thumb_roll_joint	-2	64	-64	2
	thumb_abad_joint	-94	3	-3	94
	thumb_mcp_joint	0	48	-48	0
	thumb_pip_joint	NA / 耦合关节，耦合关系参考 SDK			
	thumb_dip_joint	NA / 耦合关节，耦合关系参考 SDK			
食指	index_abad_joint	-9	0	0	9
	index_pip_joint	0	85	0	85
	index_dip_joint	NA / 耦合关节，耦合关系参考 SDK			
中指	middle_pip_joint	0	85	0	85
	middle_dip_joint	NA / 耦合关节，耦合关系参考 SDK			
无名指	ring_abad_joint	0	10	-10	0
	ring_pip_joint	NA / 耦合关节，耦合关系参考 SDK			

	ring_dip_joint	0	85	0	85
小指	pinky_abad_joint	0	11	-11	0
	pinky_pip_joint	0	85	0	85
	pinky_dip_joint	NA / 耦合关节, 耦合关系参考 SDK			

- 以表格数值为准

