OmniHand 灵动款 2025 产品参数表（中英文）

OmniHand 2025（灵动款）- 中文版

		OmniHand 灵动款 2025	OmniHand 灵动触觉款 2025
本体参数	重量	⩽500g	⩽550g
	尺寸	180*85*38.5mm	180*85*38.5mm
	主动自由度	10	10
	总自由度	16	16
	关节角度	四指弯曲：80°；四指侧摆：+/-10°；大拇指弯曲：50°；大拇指侧摆：100°；大拇指自旋：60°	四指弯曲：80°；四指侧摆：+/-10°；大拇指弯曲：50°；大拇指侧摆：100°；大拇指自旋：60°
	最小张开/闭合时间(典型值)	0.7s	0.7s
	指尖重复定位精度(典型值)	0.5mm	0.5mm
	最大指尖力(典型值)	5N	5N
	工作电压	24V	24V
	通讯接口	CAN-FD/RS485/Type-C	CAN-FD/RS485/Type-C
	工作温度范围	-10~45°C	-10~45°C
	负载能力	抓握：0.5kg 勾握：1kg	抓握：0.5kg 勾握：1kg
触觉传感器	力感知类型	/	五指指尖+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。

OmniHand 2025（灵动款）- 英文版

		OmniHand 2025	OmniHand 2025(with Tactile)
Hardware	Weight	⩽500g	⩽550g
	Size	180*85*38.5mm	180*85*38.5mm
	Degrees of Active Freedom(DoA)	10	10
	Degrees of Freedom(DoF)	16	16
	Angle of Joint	Fingers Bent：80°；Fingers Side Swing：+/-10°； Thumb：Thumb Joint 1：60°；Thumb Joint 2：100°；Thumb Joint 3：50°	Fingers Bent：80°；Fingers Side Swing：+/-10°； Thumb：Thumb Joint 1：60°；Thumb Joint 2：100°；Thumb Joint 3：50°；
	Minimum opening/closing time (Typ)	0.7s	0.7s
	Fingertip repeat Positioning Accuracy(Typ)	0.5mm	0.5mm
	Maximum Fingertip Strength(Typ)	5N	5N
	Working Voltage	24V	24V
	Communication Interface	CAN-FD/RS485/Type-C	CAN-FD/RS485/Type-C
	Working Temperature Range	-10~45°C	-10~45°C

	Load Capacity	Grasp：0.5kg Hook Grip：1kg	Grasp：0.5kg Hook Grip：1kg
Tactile Sensor	Force Detection	/	1-dimensional Force in the Fingertips、Palm、Back of the hand
	Array Resolution	/	0.1N
	Range of Perception	/	0~20N
	Maximum Acceptance(Undamaged)	/	200N

[1] The above parameters may vary in practical applications depending on different business scenarios and model configurations. Please refer to the actual specifications.
[2] The product appearance may be subject to upgrades and adjustments in the future. Please refer to the physical product delivered at the time of purchase.