

| 高度模拟真实人体手部结构



智能灵巧手

INTELLIGENT DEXTEROUS HAND



自由灵活，稳固抓握



适应变化，智能抓握



手眼伺服，协同作业



智能灵巧手按照真实人手1:1设计，拥有16个自由度和16个手部关节，高度模拟真实人体手部结构，可完成各种复杂抓握动作和手势展示。控制系统采用电流反馈控制方法，可根据物品的材质和重量智能调节抓力的大小，单指指尖压力可达12N。智能灵巧手和伟景立体视觉智能系统集成后，视觉系统可以通过手部装配的2个的Mark点实时定位、追踪手掌的空间位置和移动路径，进而实现智能灵巧手在各种复杂环境下物品的取放和搬移动作。

产品特点

仿人设计，科技外观

智能灵巧手遵循人类五指比例与弧度进行设计，外观打造出兼具拟人化亲和力与未来科技感的视觉形象。机械结构采用电机驱动和连杆传动方式，手部各关节协同运作，精准流畅，能够灵活做出各式手势，适配多样场景手势需求，比如打招呼、拍照、互动、执行任务等，打造趣味交互体验。

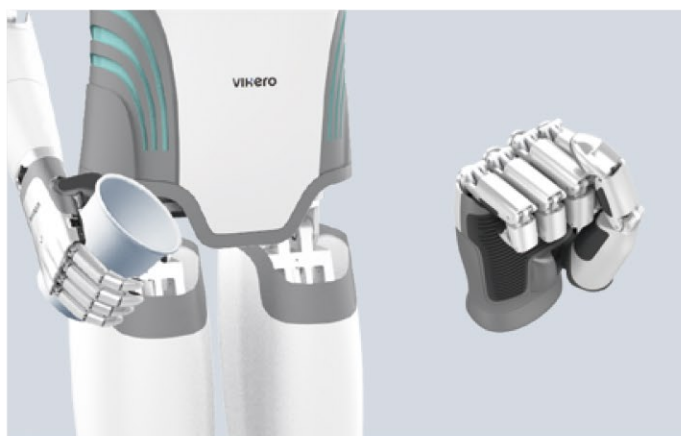


自由灵活，稳固抓握

智能灵巧手拥有16个自由度和16个手部关节，模拟真实人手五指关节结构设计，可实现手指屈曲、外展、内收、伸展姿态，加强了手指关节运动能力。此外灵巧手单指指尖压力可达12N，单指指尖负载能力可达1.2kg，极大地提高了灵巧手自由度、承载力和灵活性，实现稳固抓握。



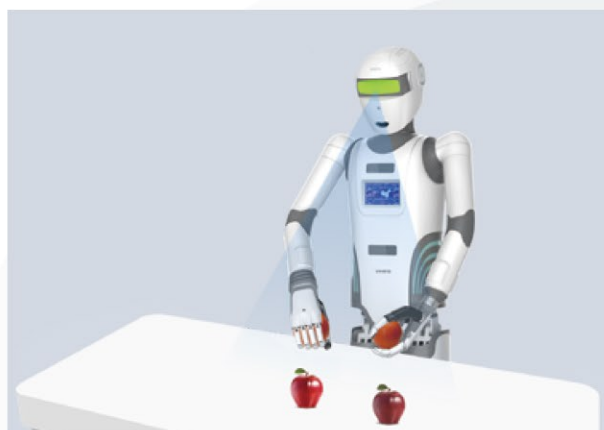
适应变化，智能抓握



控制系统采用电流反馈控制方法，智能灵巧手可针对不同材质、重量的物品自适应调整抓力，丰富抓握物品的种类，拓宽实际应用场景，让抓握更智能。

手眼伺服，协同作业

智能灵巧手在手掌侧面与背面装配了2个伟景独有的Mark点，与伟景立体视觉智能系统集成后，视觉系统可以通过Mark点实时定位、追踪手掌的空间位置和移动路径，并在视觉系统辅助下，控制系统可以对手掌位置和姿态进行精准控制，进而实现各种复杂环境下物品的取放和搬移，做到手眼伺服，协同作业。



技术参数

名 称	参 数
手掌尺寸 (L×W×H)	233 × 89 × 45mm
手指数	5
自由度	16
关节数	16
单指指尖力	12N
单指负载	1.2kg
驱动方式	电机驱动
传动方式	连杆传动
重复定位精度	± 0.1mm
工作电压	24V
通讯接口	CAN FD

产品应用

工业制造

在工业领域，智能灵巧手可在自动化生产线上进行抓取、搬运、装配等高重复性、高精度工作，比如物流拣选、汽车装配等，提高生产运作效率。

农业采摘

在农业领域，智能灵巧手作为采摘机器人的末端执行器，能够替代人工更加高效持续地进行蔬果采摘，比如伟景农业人形采摘机器人装配灵巧手自动摘苹果、番茄等。

医疗辅助

在医疗领域，智能灵巧手可以协助医生进行精细的手术操作，还能够作为假肢手帮助截肢病患进行康复训练以及辅助生活，提升生活质量。

商业服务

在商业领域，智能灵巧手可以应用在餐饮酒店等行业，提供端菜倒水、调酒烹饪、清洁打扫、社交互动等人性化服务。

家庭娱乐

智能灵巧手在家庭环境中也发挥着娱乐价值，比如灵巧手弹钢琴、跳舞、表演、社交互动等功能为家庭生活带来丰富的娱乐体验。

科研教育

在科研教育领域，智能灵巧手可以用来帮助学生理解专业知识，帮助科研人员进行危险或精密的探索、研究、采集工作。



给每个机器人装上智能眼 让他像人一样去生活



Contact Us

北京伟景智能科技有限公司

Beijing Vizum Technology Co., Ltd.

北京市海淀区北清路81号中关村壹号A2座6层603

010-82098660

陕西伟景机器人科技有限公司

Shaanxi ViHero Technology Co., Ltd.

陕西省咸阳高新区中韩产业园A区106B筑梦·创享空间三层

029-33629732

东莞伟景智能科技有限公司

Dongguan Vizum Technology Co., Ltd.

广东省东莞市松山湖园区研发五路2号4栋1904室

0769-22893760