



| 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

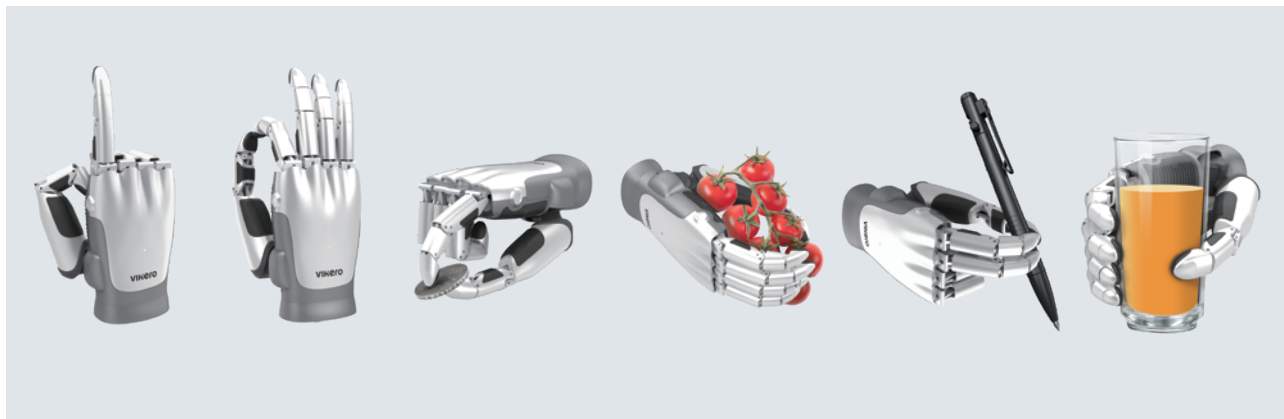


智能灵巧手按照真实人手1:1设计，拥有16个自由度和16个手部关节，高度模拟真实人体手部结构，可完成各种复杂抓握动作和手势展示。控制系统采用电流反馈控制方法，可根据物品的材质和重量智能调节抓力的大小，单指指尖压力可达12N，最大提取负载15kg。智能灵巧手和伟景立体视觉智能系统集成后，视觉系统可以通过手部装配的2个的Mark点实时定位、追踪手掌的空间位置和移动路径，进而实现智能灵巧手在各种复杂环境下物品的取放和搬移动作。

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。

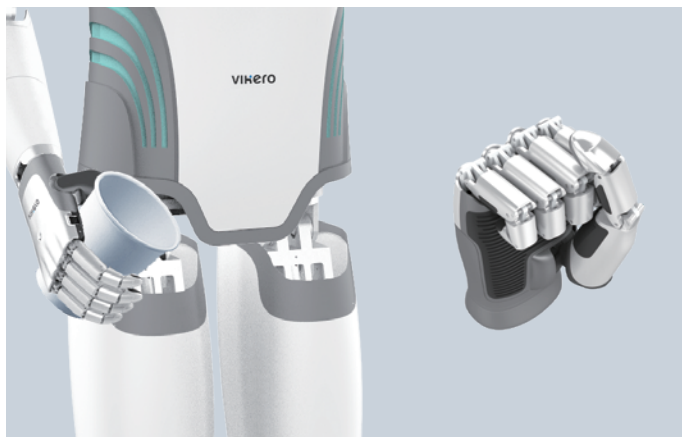


自由灵活，稳固抓握

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，最大提取负载15kg，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。



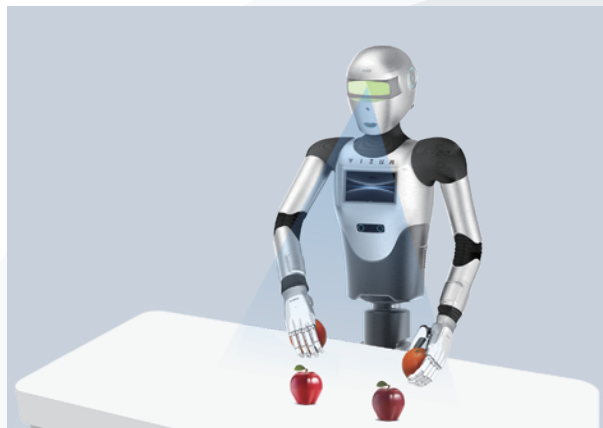
适应变化，智能抓握



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

| 型号 | VH-HA-18T2 |
|--------------|------------------------|
| 手掌尺寸 (L×W×H) | 233mm × 89.6mm × 53mm |
| 单手总自由度 | 16 |
| 大拇指自由度 | 3 |
| 重量 | 760g |
| 手指数 | 5 |
| 四指单指指节数 | 3 |
| 大拇指指节数 | 2 |
| 单指指尖压力 | 12N |
| 最大提取负载 | 15kg |
| 传动方式 | 连杆传动 |
| 驱动方式 | 电机驱动 |
| 通讯接口 | CAN FD |
| 重复定位精度 | ±0.1mm |
| 静态电流 | 0.3A |
| 最大电流 | 1.8A |
| 工作电压 | 24V |
| 二次开发 | 提供 SDK, 支持 C/C++, ROS2 |

产品应用



工业制造



农业采摘



医疗辅助



商业服务



家庭娱乐



科研教育



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703
010-82098660

陕西伟景机器人科技有限公司
Shaanxi ViHero Technology Co., Ltd.

陕西省咸阳市高新区启点科技产业园-E6 B座
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科技三路19号汉企联大厦1栋2206-1室
0769-22893760