# OmniHand 专业款 2025 灵巧手产品参数表（中英文）

## OmniHand Pro 2025（专业款）- 中文版

| Omnihand Pro 2025（专业款） | | |
|---|---|---|
| 本体参数 | 重量 | ≤750g |
| | 尺寸 | 207*98*56mm |
| | 主动自由度 | 12 |
| | 总自由度 | 19 |
| | 关节角度 | 四指弯曲：＞80°，食指/中指侧摆：＞+/-10°；大拇指指尖弯曲：＞60°，大拇指指根弯曲：＞40°；拇指侧摆：＞70°；拇指旋转：＞40°； |
| | 最小开合时间（典型值） | 0.7s |
| | 指尖重复定位精度（典型值） | 0.4mm |
| | 最大指尖力（典型值） | 20N |
| | 工作电压 | 12~24V |
| | 通讯接口 | CAN-FD |
| | 工作温度范围 | -20~50°C |
| | 负载能力 | 抓握：5kg<br>钩握：35kg |
| 触觉传感器 | 力感知类型 | 指尖三维力，手掌一维力 |
| | 阵列分辨率 | 0.1N |
| | 感知范围 | 0~50N |
| | 最大接受力(不损坏) | 1000N |

[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 Pro 2025（专业款）- 英文版

| Omnihand Pro 2025 | | |
|---|---|---|
| Hardware | Weight | ≤750g |
| | Size | 207mm × 98mm × 56mm |
| | Degrees of Active Freedom(DoA) | 12 |
| | Degrees of Freedom(DoF) | 19 |
| | Angle of Joint | Fingers Bent：80°；Fingers Side Swing：+/-10°；<br>Thumb：Thumb Joint 1：40°；Thumb Joint 2：90°；Thumb Joint 3：40°；Thumb Joint 4：60°； |
| | Minimum opening/closing time (Typ) | 0.7s |
| | Fingertip repeat Positioning Accuracy(Typ) | 0.4mm |
| | Maximum Fingertip Strength(Typ) | 20N |
| | Working Voltage | 12~24V |
| | Communication Interface | CAN-FD |
| | Working Temperature Range | -20~50°C |
| | Load Capacity | Grasp：5kg<br>Hook Grip：35kg |
| Tactile Sensor | Force Detection | 3-dimensional Force at the Fingertips；<br>1-dimensional Force in the Palm |
| | Array Resolution | 0.1N |
| | Range of Perception | 0~50N |
| | Maximum Acceptance(Undamaged) | 1000N |

[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.