

# OmniHand Pro 2025 规格书

Omnihand Pro 2025		
本体参数	重量	≤820g
	尺寸	207*98*56mm
	主动自由度	12
	总自由度	19
	最小开合时间（典型值）	0.7s
	指尖重复定位精度（典型值）	0.4mm
	负载能力	五指抓握力≥10kg
	工作电压	8.3-35.6V
	通讯接口	CAN-FD
	工作温度范围	-20~50°C
	在线升级	支持 OTA 在线升级
触觉传感器	力感知类型	指尖三维力
	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。

- **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	0	42	-42	0
	thumb_abad_joint	-54	0	0	54
	thumb_mcp_joint	-49	0	-49	0
	thumb_pip_joint	-74	0	-74	0
	thumb_dip_joint	NA / 耦合关节，耦合关系参考 SDK			
食指	index_abad_joint	-15	15	-15	15
	index_mcp_joint	0	76	0	76
	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_abad_joint	-15	15	-15	15
	middle_mcp_joint	0	76	0	76
	middle_pip_joint	0	98	0	98
	middle_dip_joint	NA / 耦合关节，耦合关系参考 SDK			
无名指	ring_mcp_joint	0	79	0	79
	ring_pip_joint	NA / 耦合关节，耦合关系参考 SDK			
	ring_dip_joint	NA / 耦合关节，耦合关系参考 SDK			

小指	pinky_mcp_joint	0	79	0	79
	pinky_pip_joint	NA / 耦合关节, 耦合关系参考 SDK			
	pinky_dip_joint	NA / 耦合关节, 耦合关系参考 SDK			



