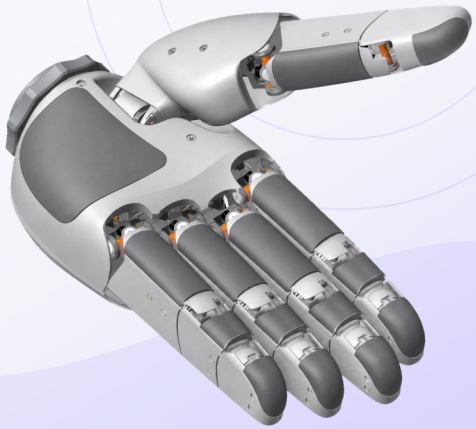
DEXBOT · 灵博机器人

新一代仿生灵巧手

ACE HAND

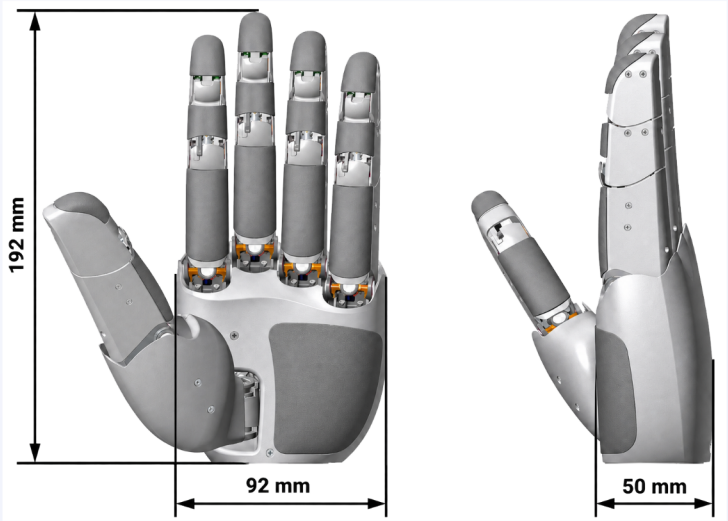
大指尖力·关节力控·高集成度

破性能极限　为应用而生



商务对接　sales@dexbot.cn
诚聘英才　hr@dexbot.cn

COMPACT FORM FACTOR



0.86 kg
轻量化自重

±0.05mm
重复定位精度

55 N
拇指最大指尖力

FULL SPECIFICATIONS

完整产品参数

参数项目	规格 / 性能
自重	0.86 kg
尺寸 长 × 宽 × 厚	192 mm × 92 mm × 50 mm
自由度	20
主动自由度	16
驱动方式	无刷空心杯电机
传动方式	刚性肌腱传动
自锁特性	断电自锁
手指闭合时间	0.75 s
食指与拇指最大开合距离	130 mm
关节平均运动速度	120°/s
指尖重复定位精度	±0.05mm
传感器配置	关节编码器、电机编码器、关节力矩传感器、温度传感器
拇指最大指尖力	55 N
手指最大指尖力	50 N
力矩感知分辨率	0.02 Nm
拇指对掌运动范围	0° ~ 55°
拇指侧摆运动范围	±20°
拇指俯仰运动范围	MCP 0° ~ 90°，IP 0° ~ 80°
手指侧摆运动范围	±20°
手指俯仰运动范围	MCP 0° ~ 90°，DIP & PIP 0° ~ 80°
机电连接	螺纹式机电快拆接口
通信速率	1000 Hz
控制模式	位置控制、柔顺控制、接触力控制
通讯协议	EtherCAT（支持 485、CAN 定制）
视觉与触觉感知	支持腕部相机与触觉定制
电源适配器	12 V / 10 A DC