Vizum
伟景智能

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

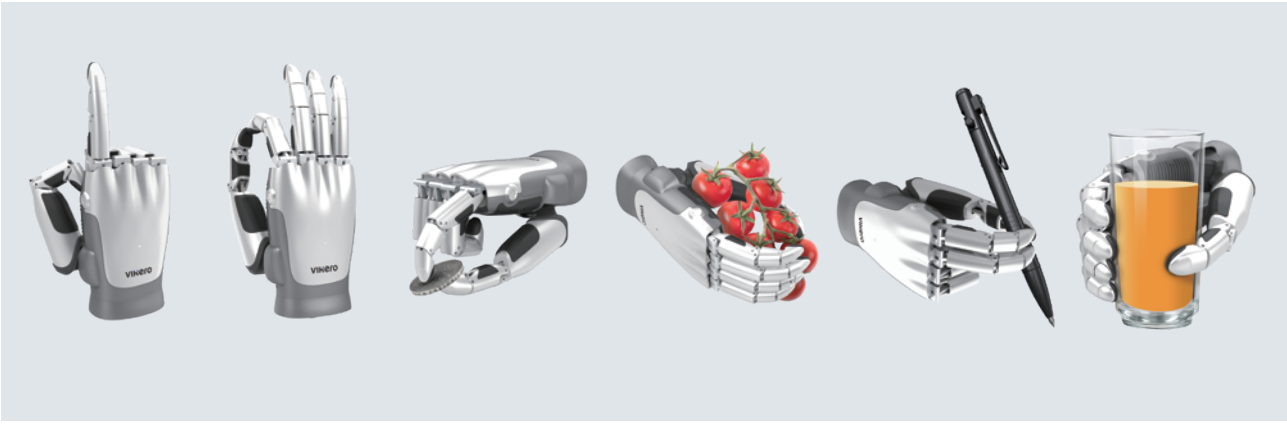
手眼伺服，协同作业

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。

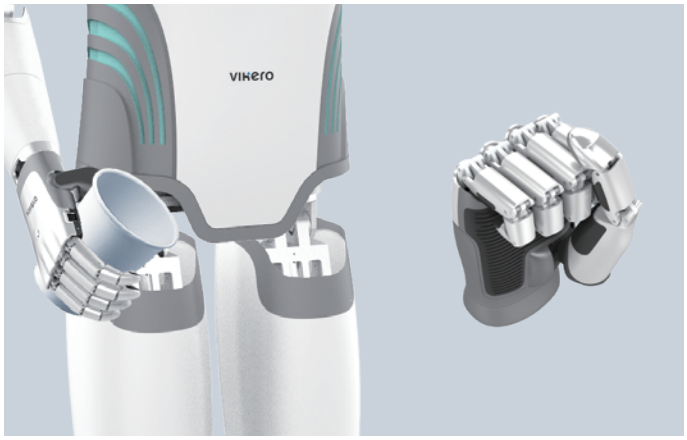


自由灵活，稳固抓握

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。

16	16	12 N	1.2 kg
自由度	手部关节	单指指尖压力	单指指尖负载

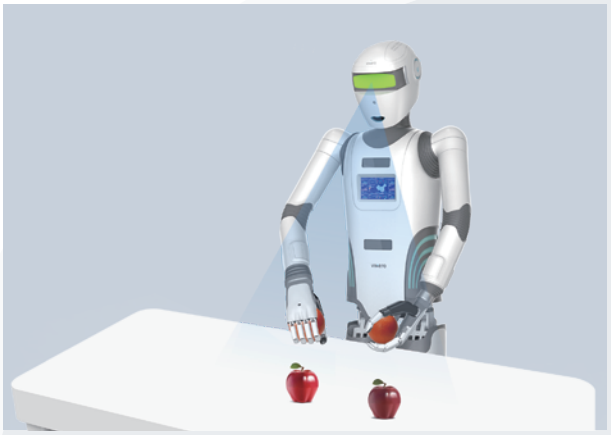
适应变化，智能抓握



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
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