机械手系统技术要求

包含灵巧手和机械臂各一套

灵巧手：

自由度≥6，关节数≥12，压力传感器数≥6，指尖重复定位精度≤±0.2mm，四指指尖峰值抓握力≥10N，拇指指尖峰值抓握力≥15N，工作电压6-8.4V，控制接口RS232

机械臂：

自由度≥6，负载≥3kg，定位精度≤0.03mm，重量≤16kg，臂展≥600mm，末端速度≤1.9m/s，IP54