天津电动二维拇指肌电手品牌

生成日期: 2025-10-23

基于机电一体化设计思想和很新的驱动技术,研制仿人灵巧手. 该灵巧手由5个相同结构的模块化手指和1个独自的手掌构成,每个手指有4个关节、3自由度,所有的驱动器和电路板均集成在手指或手掌内. 采用新型的体积小输出力矩大的盘式无刷直流驱动电动机、质量轻的谐波减速器、齿形皮带等的驱动传动方案,使手指的体积和质量得到明显减小:采用钢丝耦合传动方案,实现手指末端两个关节的1: 1耦合运动;手指具有位置、力/力矩、温度等多种感知功能. 层次化的灵巧手硬件结构由手指电气系统、手掌电气系统和PCI总线控制卡等组成,灵巧手具有点对点串行通信 CAN以及网络等多种通信接口. 在灵巧手的外观设计中, 欢迎官网咨询。科生肌电手具有抗电磁波干扰, 欢迎来电垂询。天津电动二维拇指肌电手品牌

机器人仿生手爪,包括基座和用于抓取的手爪部件,该手爪部件为设置在基座上的三爪,其包括两个上爪和位于两个上爪中部下方的下爪;所述三爪为面对称结构分布在基座上;还包括用于驱动两个上爪运动的上爪驱动机构,以及用于驱动下爪运动的下爪驱动机构;两个所述上爪通过上爪驱动机构以联动的方式同步运动,或者两个所述上爪通过上爪驱动机构以单独驱动的方式运动;所述下爪通过下爪驱动机构以单独驱动的方式运动,或者所述下爪通过下爪驱动机构以作为两个上爪的从动机构实现运动。本发明机器人仿生手爪结构紧凑,驱动简单,欢迎来电咨询。天津电动二维拇指肌电手品牌科生肌电假肢,手形仿真美观,安装方便,欢迎垂询。

基于机电一体化设计思想和很新的驱动技术,研制仿人灵巧手. 该灵巧手由5个相同结构的模块化手指和1个独自的手掌构成,每个手指有4个关节、3自由度,所有的驱动器和电路板均集成在手指或手掌内. 采用新型的体积小输出力矩大的盘式无刷直流驱动电动机、质量轻的谐波减速器、齿形皮带等的驱动传动方案,使手指的体积和质量得到明显减小;采用钢丝耦合传动方案,实现手指末端两个关节的1: 1耦合运动;手指具有位置。温度等多种感知功能. 层次化的灵巧手硬件结构由手指电气系统、手掌电气系统和PCI总线控制卡等组成,灵巧手具有点对点串行通信□CAN以及网络等多种通信接口. 在灵巧手的外观设计中, 欢迎官网垂询。

机器人仿生手爪,包括基座和用于抓取的手爪部件,该手爪部件为设置在基座上的三爪,其包括两个上爪和位于两个上爪中部下方的下爪;所述三爪为面对称结构分布在基座上;还包括用于驱动两个上爪运动的上爪驱动机构,以及用于驱动下爪运动的下爪驱动机构;两个所述上爪通过上爪驱动机构以联动的方式同步运动,或者两个所述上爪通过上爪驱动机构以单独驱动的方式运动;所述下爪通过下爪驱动机构以单独驱动的方式运动,或者所述下爪通过下爪驱动机构以作为两个上爪的从动机构实现运动。本发明机器人仿生手爪结构紧凑,驱动简单,而且可适用于不同直径的类圆柱体或类球体的抓取,从而提高通用性和实用性。欢迎来电咨询。科生肌电假肢,长度适合腕部截肢者,手形仿真美观,安装方便,欢迎垂询。

基于机电一体化设计思想和很新的驱动技术, 研制仿人灵巧手. 该灵巧手由5个相同结构的模块化手指和1个独自的手掌构成, 每个手指有4个关节、3自由度, 所有的驱动器和电路板均集成在手指或手掌内. 采用新型的体积小输出力矩大的盘式无刷直流驱动电动机、质量轻的谐波减速器、齿形皮带等的驱动传动方案, 使手指的体积和质量得到明显减小; 采用钢丝耦合传动方案, 实现手指末端两个关节的1: 1耦合运动; 手指具有位置。温度等多种感知功能. 层次化的灵巧手硬件结构由手指电气系统、手掌电气系统和PCI总线控制卡等组成, 灵巧手具有点对点串行通信 CAN以及网络等多种通信接口. 欢迎官网咨询。科生智能肌电假肢,安装方便,重量轻,欢迎来电咨询。天津电动二维拇指肌电手品牌

科生智能肌电假肢,手,腕、肘三关节协同动作,欢迎来电。天津电动二维拇指肌电手品牌

假手指:用于手指截肢的装饰性假肢。单指假手指,部分手假肢:部分手假肢是指半掌假肢。腕离断假肢:适用于腕关节离断及残肢长度保留了前臂80%以上(通常距尺骨茎突5cm以内)的截肢者。腕关节离断后残肢保留了前臂的旋前旋后动作,其范围可以达到前、后旋各90°。肘离断假肢:适用于肘关节离断或上臂残肢长度保留85%以上(通常为距肱骨外上髁5cm以内)的截肢者。肩离断假肢:肩离断假肢适用于肩关节离断、上肢带解脱术(肩胛骨和锁骨截肢)及上臂高位截肢、残肢长度小于30%(通常为肩峰下8cm以内)的截肢者。天津电动二维拇指肌电手品牌

上海科生假肢有限公司属于电子元器件的高新企业,技术力量雄厚。是一家有限责任公司企业,随着市场的发展和生产的需求,与多家企业合作研究,在原有产品的基础上经过不断改进,追求新型,在强化内部管理,完善结构调整的同时,良好的质量、合理的价格、完善的服务,在业界受到宽泛好评。公司拥有专业的技术团队,具有仿生手,假肢,假手,肌电假肢等多项业务。上海科生假肢顺应时代发展和市场需求,通过**技术,力图保证高规格高质量的仿生手,假肢,假手,肌电假肢。