



技术要求

1. 产品金属零部件表面应平整均匀，无锈蚀，无碰伤及裂纹；塑料件表面应色泽一致，不应有裂痕，气泡等缺陷，零部件连接部位应牢固，无松脱；零部件运行过程中应平顺，无阻尼，卡滞或有杂音等现象。
2. 其他要求见知行机器人科技(苏州)有限公司企业标准Q/20190801模块两指知行手基本技术条件。

名称	两指模块手	控制精度(位置/力)(mm/N)	0.1 / 0.08
产品型号	CTM2F110	重复定位精度(mm)	±0.03
驱动方式	电机驱动	工作电压(V)	24
最大行程(mm)	106	推荐使用环境(温湿度)	0~40℃、85%RH以下(无结露情况下)
最大夹持力(N)	90	最大电流(A)	3
最大推荐负载(kg)	3	通讯协议	I/O、Modbus TCP、Modbus RTU
抓取速度(mm/s)	< 200	可编程参数	位置、速度、力
自身重量(kg)	0.8	反馈参数	位置、尺寸、扭矩

					外形图			 知行机器人科技(苏州)有限公司	
标记	更改区域	更改文件及说明	签名	日期					
设计	李海峰	2022.04.19	标准化		阶段标记	重量(kg)	比例	CTM2FA.00	
校对			审定		S	0.8	1:2		
审核			批准						
工艺					 共 1 张 第 1 张				