



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/20190810模块三指重载知行手基本技术条件。

名称	三指重型模块化手	控制精度(位置/力)(mm/N)	1 / 1
产品型号	CTHM3F460	重复定位精度(mm)	± 0.3
驱动方式	电机驱动	工作电压(V)	48
最大行程(mm)	460	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)	100	最大电流(A)	25
最大负载(kg)	50	通讯协议	I/O、Modbus RTU
最大抓取速度(mm/s)	200	可编程参数	位置、速度、力
自身重量(kg)	35	可反馈参数	位置、尺寸、扭矩

					组件			知行机器人科技(苏州)有限公司 三指重型模块化手(无传感器)
标记	更改区域	更改文件及说明	签名	日期	阶段标记	重量(kg)	比例	
设计	李海山	2022.04.20 标准化			S	A	35	1:10
校对			审定					
审核			批准					
工艺					共 1 张 第 1 张			CTM3F460.00