



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/20190802模块三指知行手基本技术条件。

名称	三指模块化手	控制精度(位置/力)(mm/N)	0.1 / 0.08
产品型号	CTM3F123	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)	123	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)	120	最大电流(A)	3
最大推荐负载(kg)	4	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)	1.2	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 Changyang Robot	
标记	更改区域	更改文件及说明	签名	日期					
设计	李海峰	2022.04.20 标准化			共 1 张 第 1 张			三指模块化手(外置控制器版) CRM3FA.00	
校对			审定						
审核			批准						
工艺									