

三指灵巧手

Casia Hand- G 系列用户手册

中科硅纪(南京)机器人有限公司 2025 年 9 月

编号 共 页 版本 V1.0

目录

1.产品概述	1
1.1 产品特性	1
1.2 结构尺寸	1
1.3 性能参数	2
1.4 电气连接	2
1.4.1.引脚定义	2
2.安装与调试	3

三指灵巧手

Casia Hand- G 系列用户手册

1.产品概述

1.1 产品特性

Casia Hand- G 系列灵巧手一款高精度、高效率的抓取工具，具有 10 个自由度和 4 个主动自由度，能够实现灵活多样的抓取动作。以其出色的性能和轻量化设计，适用于多种需要精确抓取和操作的场景。

1.2 结构尺寸

灵巧手的结构尺寸如图 1 所示

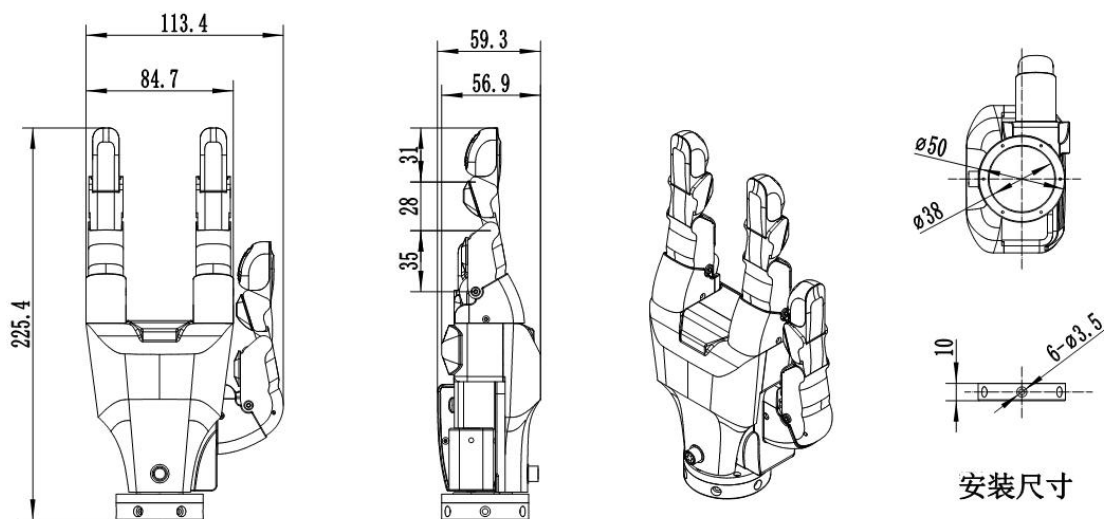


图 1 结构尺寸图

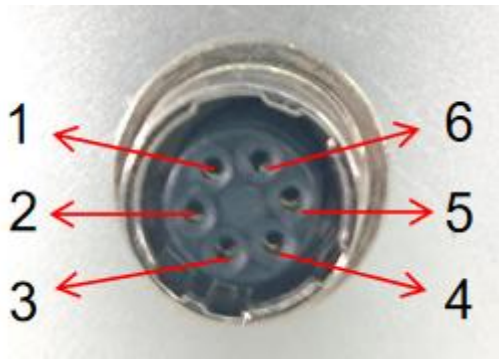
1.3 性能参数

自由度	10 关节 4 驱动
负载	5kg
自重	0.55kg
工作电压	DC 24~48V
静态电流	0.05A
最大电流	1A
手指末节压力	15N
手指关节速度	≤180°/S
通讯方式	RS485 和 CAN FD

1.4 电气连接

1.4.1.引脚定义

灵巧手的电器接口如图 2 所示，接口为航插端子，端子定义如下。

引脚定义	引脚含义	备注
1	VCC	
2	GND	
3	CAN- L	
4	B-	
5	A+	
6	CAN- H	

.安装与调试

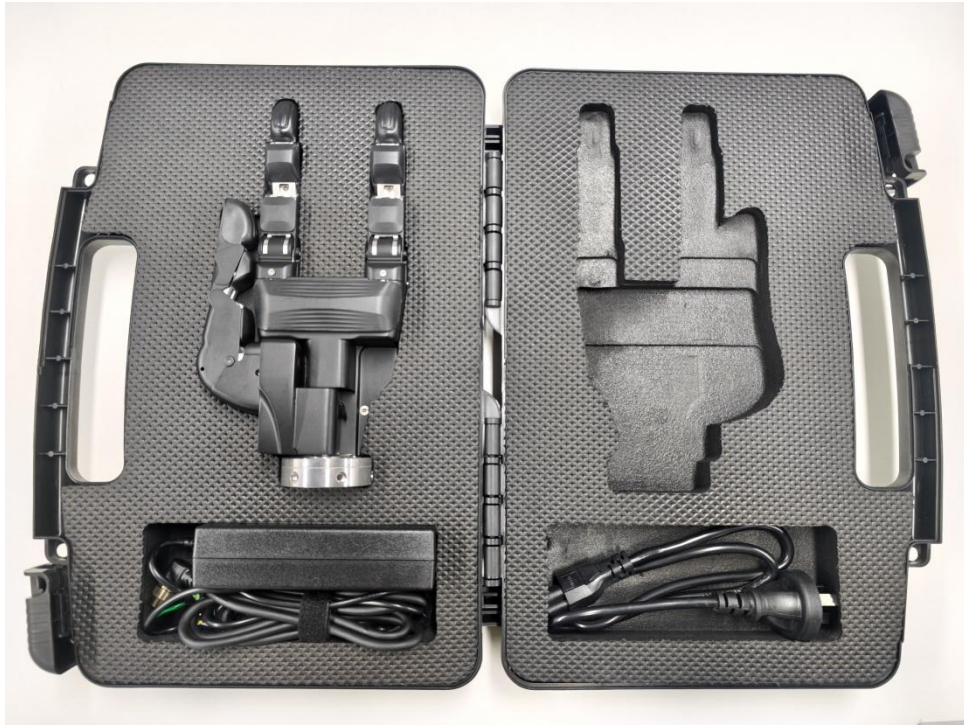
2.1 开箱检查

用户拿到的高速自适应灵巧手箱体如下：



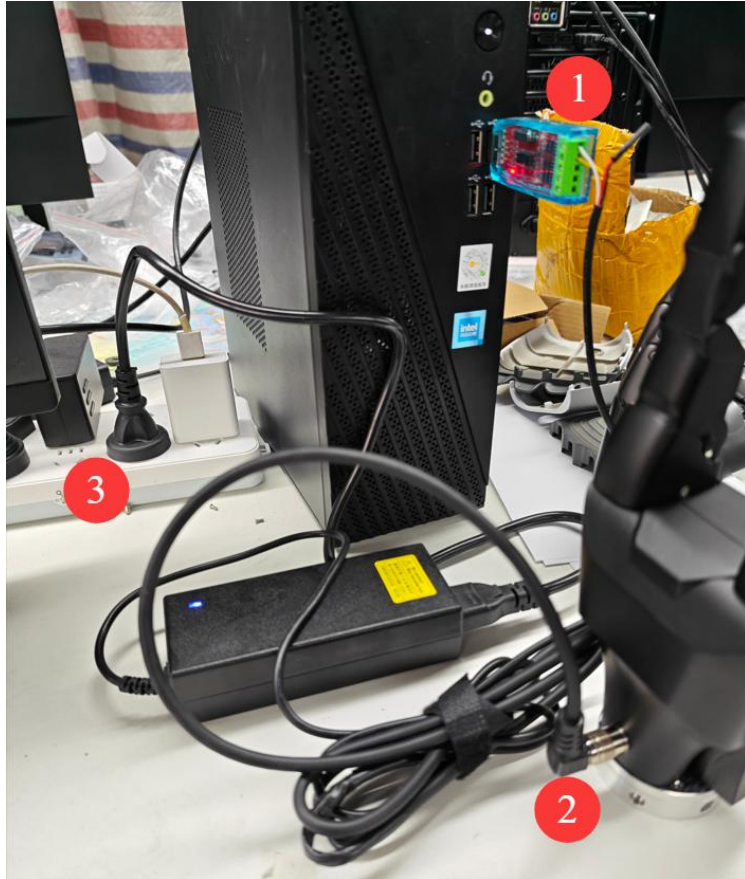
开箱之后，内有三指灵巧手一套，单只手仅配备一套电源适配器，一套电源适配器包含：

序号	名称	数量	说明
1	电源线	1	
2	适配器	1	
3	航空插头	1	
4	RS485 转换器	1	接线(白-A，黄-B)
5	CAN- FD 预留线	2	红-H，黑-L



2.2 安装与软件调试

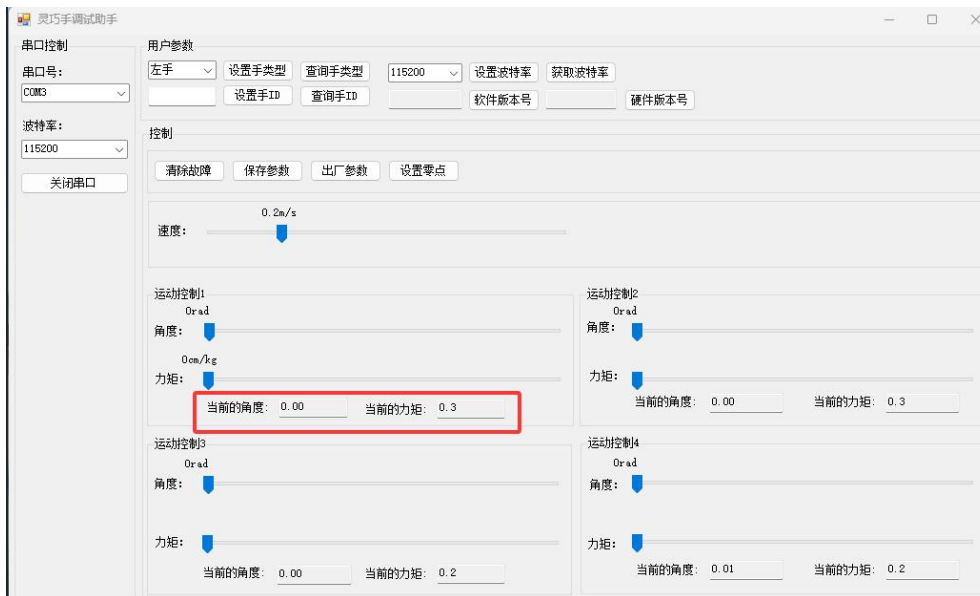
1.使用 RS485 转换器接入电脑上的 USB 口，然后将航空插头公头插入灵巧手接口，最后将电源适配器插头插到 AC220V 插排上；



2.解压灵巧手调试助手压缩包，双击灵巧手调试助手.exe 执行文件即可打开软件，打开软件后如下所示；



3.选择串口号与波特率之后打开端口，如连接上设备，运动控制界面的当前角度与当前力矩会更新数据；



4.连接上设备后，可拖动角度控制对应手指，力矩与速度设置为 0 的情况下，力矩与速度按照最大值运行。