

AIDIN-HAND

인간형 로봇핸드

초소형 6축 힘/토크
센서 탑재

에이딘로보틱스가 자체 개발한 인간형 로봇핸드는 손가락 끝에 초소형 6축 힘/토크 센서(AFT50)이 탑재돼 있어, 기존 그리퍼로는 지원이 어려웠던 다양한 파지동작을 더욱 정밀하고 섬세하게 지원하여 더욱 완성도 높은 핸들링을 지원합니다.
(본 제품은 연구용 R&D 플랫폼으로만 판매)

특징

- ✓ 다섯 손가락 끝에 초소형 6축 힘/토크 센서가 내장돼 있으며 정교하면서 섬세한 핸들링 가능
- ✓ 다양한 종류의 물체를 적절한 파지동작(파워, 3지점, 핀치)을 지원하고 힘 센서 기반의 움직임으로 높은 신뢰도로 핸들링
- ✓ 모든 모터, 전장부가 내장된 구조
- ✓ 링크 구조 기반으로 제작돼 제어 정밀도와 효율이 높음
- ✓ 글러브와 연동한 AI 모방학습(Tele-Operation) 활용 가능

Application

- ✓ 협동로봇
- ✓ 물류용 피킹 로봇
- ✓ 가정용 가사 보조 로봇
- ✓ 의료용 로봇 의수

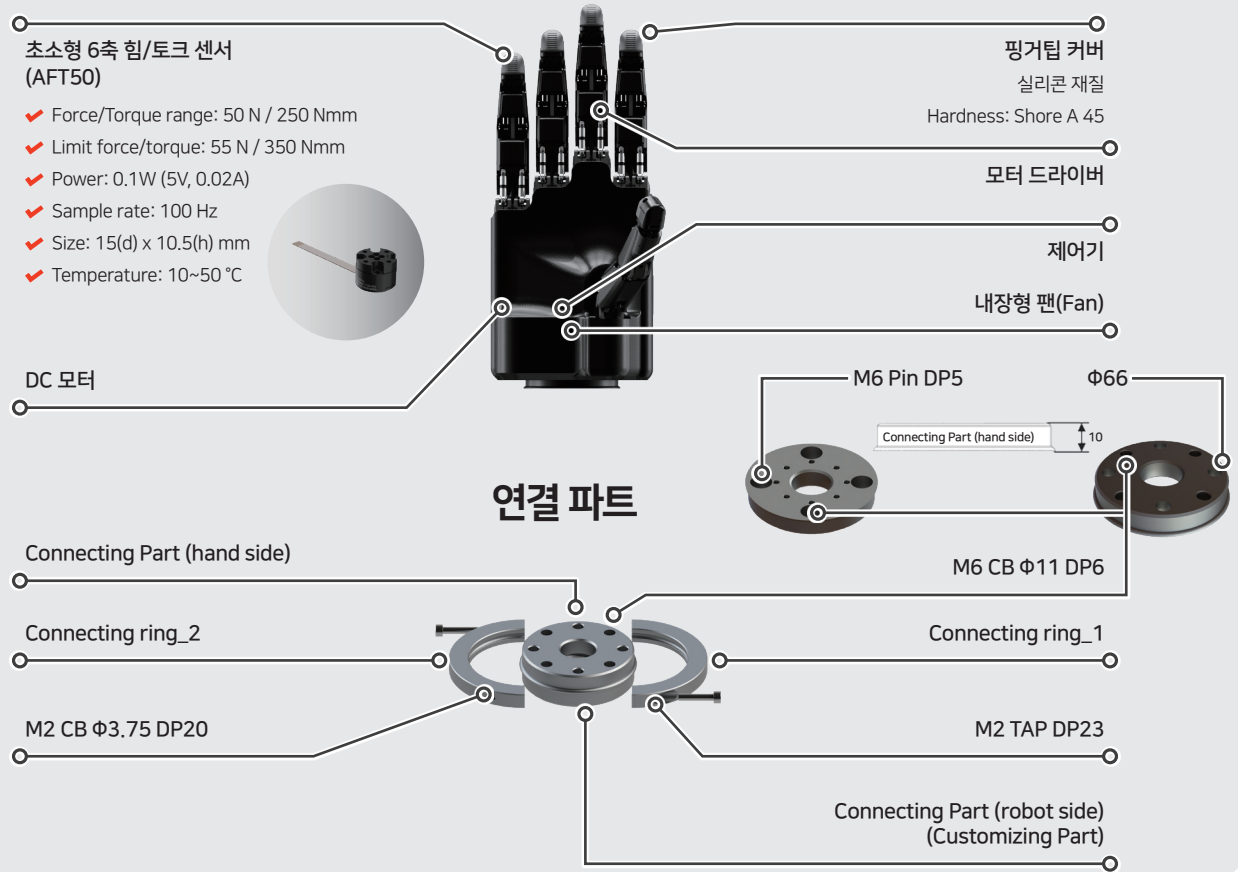
사양

Index	Unit	Value
Grasping Mode	Mode	Power Mode(Cylindrical, spherical, etc) Precision Mode(pinch, tripod, etc)
Degree of Freedom (Finger)	DoF	3
Degree of Freedom (Hand)	DoF	15
Finger-tip force	N	20
Payload	kg	15
Size	mm	291 * 112 * 120
Weight	kg	1.3
Finger-tip sensor	EA	5 (Miniature 6-axis F/T Sensor, AFT50-D15)

YouTube



✓ AIDIN-HAND 하드웨어 구성



✓ 제어 시스템 맵 개통도



API 지원 범위

- ✓ API type: ROS 통신 메시지 기반의 제어 명령 인터페이스 (C++ 구조)
- ✓ API commands:
 - 초기화 명령(홈 모드, 티칭 모드, 센서 초기화 모드, 제한 전류 설정 등)
 - 모션 명령(기본 파지 모드, 관절 및 공간좌표 위치 제어 모드, 전류 제어 모드 등)

운영 및 지원 환경

- ✓ Ubuntu 18.04 및 ROS1 Melodic 버전
- ✓ Ubuntu 20.04 및 ROS2 foxy 버전
- ✓ 제어명령주기: 1kHz (Xenomai 기반 실시간 제어)

제품소개

홈페이지

Contact Us



AIDIN ROBOTICS

✓ sales@aidinrobotics.co.kr
✓ https://www.aidinrobotics.co.kr

✓ 경기도 안양시 동안구 시민대로 327번길 12-20 5층
✓ 031-360-7926