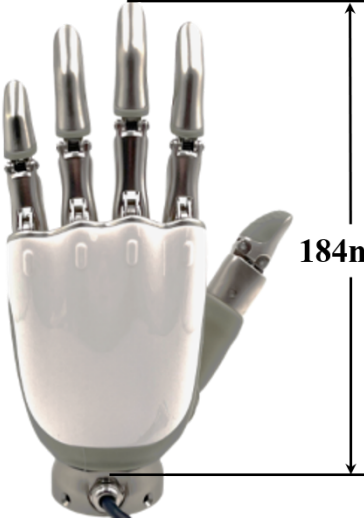


ROHand 灵巧手用户指南

概述

ROHAND 灵巧手共有 11 个运动关节，内置 6 个电机驱动器和电机控制电路。具有 6 个主动自由度，并内置 PID 电机控制算法，该手可以模拟人手实现多种抓握手势。典型应用包括机器人末端执行器、教育与科研设备、仿生假肢等。

ROHand 灵巧手提供 UART、RS485(下载驱动) 或 CAN(下载驱动) 物理接口，支持 SerialCtrl 专用串行协议、ModBus-RTU 协议和 CAN 协议，可为 ROS / ROS2 平台提供二次开发 SDK。目前分为以下版本：

ROH-A001/ROH-A002	ROH-AP001	ROH-LiteS001
 184mm	 183mm	 169mm

资源

资源类型	产品型号		
	ROH-A001/ROH-A002	ROH-AP001	ROH-LiteS001
上位机软件、固件与协议文档	A001/A002 firmware	AP001 firmware	LiteS001 firmware
开发工具	C/C++ SDK Python SDK		
ROS_URDF	ROS1 ROS2	ROS1 ROS2	ROS1 ROS2
MuJoCo	MuJoCo		
ROS功能包	ROS package ROS2 package		
Python示例程序	Python示例	Python示例	
RM65机械臂示例程序	ROH With RM65		