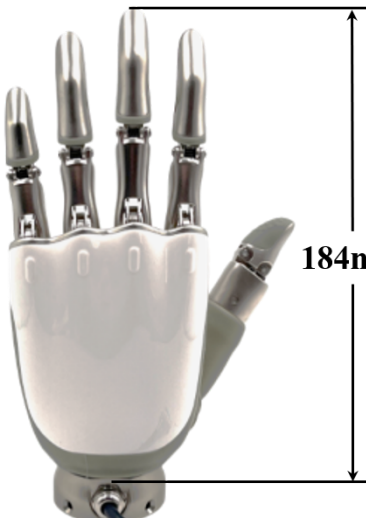


ROHand 灵巧手用户指南 V1.0.5

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
说明书	A002 User Manual	AP001 User Manual	LiteS001 User Manual
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		

修订记录

版本	日期	修改内容
1.0.0	2025.09.03	初始版本
1.0.1	2025.09.03	图片增加尺寸标识
1.0.2	2025.09.03	调整尺寸标识
1.0.3	2025.09.05	调整资源表格
1.0.4	2025.10.14	新增python sdk和MuJoCo模型，更改LiteS001图片
1.0.5	2025.10.31	增加说明书链接，增加修订记录