



知行机器人



选型手册

为智能制造提供灵活、可靠、安全、智能的机器人抓取解决方案

Provide Adaptable, Reliable, Safe, and Intelligent Robotic Grasping Solutions for Smart Manufacturing

COPROPRATE CULTURE

企业文化

致力于成为全球 机器人抓取技术领导者

通过创新的机器人及AI技术为客户提供灵活、可靠、安全、智能的机器人产品及系统解决方案。



MISSION 使命



以核心技术赋能智能制造
重塑产业效率
服务人类未来

Empower intelligent manufacturing with core technologies, reshape industrial efficiency, and serve the future of humanity.



VISION 愿景



具身智能产业基石
全球核心部件与装备领导者

The industrial cornerstone of embodied intelligence, a global leader in core components and equipment.



VALUES 价值观



深耕笃行、追求极致
开放协作、敏捷创新

Devotion
Excellence
Openness
Agility

COMPANY PROFILE

公司简介

知行机器人科技(苏州)有限公司,自2018年8月成立以来,已迅速成长为一家专注于灵巧手及具身智能机器人研发与生产的国家级高新技术企业。公司凭借一支经验丰富的研发团队和对多行业技术的深刻洞察,成功构建了三大核心智能生态技术:机械智能(自适应可重构技术)、感知智能(多信息融合技术)、驱控智能(AI控制技术)。

在此基础上,公司推出了知行手系列产品,涵盖了工业平动手、协作手、仿生手、重型手等四大类别,为航空航天、工业制造、仓储物流、教育科研、生命科学等多个领域提供了灵活、可靠、安全、智能的机器人解决方案。

公司以苏州太仓为中心,国内有华北、华南、华东、西南四大基地,并在北美、欧洲有合作代理。自成立以来,公司已累计获得超过150项知识产权,并在国内外大赛中荣获60余项奖项,展现了强大的技术创新能力和市场竞争力。此外,公司已完成B轮融资,总额近亿元,为未来的持续发展和技术创新奠定了坚实基础。



CONTENTS

目录

全系列产品概览 P01

协作手系列 P07

90协作两指手 CTAG2F90	08
90-D协作两指手 CTAG2F90-D	09
120协作两指手 CTAG2F120	10
120S-D协作两指手 CTAG2F120S-D	11
模块化两指手 CTAG2F110E	12
模块化三指手 CTAG3F123	13
50F-D协作两指手 CTAG2F50F-D	14
20平动三指手 CTPM3F20	15
20协作两指手 CTIM2F20	16

平动手系列 P17

8S平动两指手 CTPM2F8S	18
14S平动两指手 CTPM2F14S	19
14平动两指手 CTPM2F14	20
20平动两指手 CTPM2F20	21
26平动两指手 CTPM2F26	22
30平动两指手 CTPM2F30	23
40S平动两指手 CTPM2F40S	24
40平动两指手 CTPM2F40	25
60S平动两指手 CTPM2F60S	26
120平动两指手 CTPM2F120	27
10平动三指手 CTPM3F10E	28

一体化执行器系列 P29

28驱控一体电机 I CTSSM28-A1	30
35驱控一体电机 I CTSSM35-A1	31
42驱控一体电机 I CTSSM42-A1	32
宽平台型伺服推杆 I CTMS28-W50	33
微型推杆滑台 I CTMS35-N30	34
微型推杆滑台 I CTMS42-N30	35
CTLA28电缸 I CTLA28	36
CTLA42电缸 I CTLA42	37
CTLA57电缸 I CTLA57	38
滑台模组 I CTLM-45	39
滑台模组 I CTLM-60	41

灵巧手系列 P43

扶一-具身仿生两指手 I CTAG1F75	44
抓握三指手 I CTMG3F60	45
九章-具身灵巧三指手 I CTDH3F110	46
灵思-具身仿生四指手 I CTDH4F08D	47
千机-具身仿生五指手 I CTDH5FS	48

重型手系列 P49

重型模块化三指手 I CTHM3F460	50
重型模块化六指手 I CTHM6F460	51
重型仿生五指手 I CTHM5F530	52
码带手 I CTABG430	53
多功能海绵吸盘手 I CTABX400	54
直刺式破袋手 I CTABG100	55
行李箱抓手 I CTBSM2F670.00	56

电动真空执行器系列 P57

电动吸盘手 I CTMSC1F50.00	58
电动吸盘手 I CTMSC1F50.00A	59
电动吸盘手 I CTMSC1F50.00B	60

驱动器系列 P61

气动有源驱控器 I CTPAD-S	62
-------------------	----

通用轮式人形机器人 P63

通用轮式人形机器人	64
-----------	----

FULL RANGE OF PRODUCTS

全系列产品概览

协作手系列

◆ 90协作两指手 I CTAG2F90 >Page08



最大夹持力: 23 N
重复定位精度: ± 0.05 mm
自身重量: 0.7 kg
通讯协议: Modbus RTU/IO

◆ 90-D协作两指手 I CTAG2F90-D >Page09



最大夹持力: 25 N
重复定位精度: ± 0.03 mm
自身重量: 0.8 kg
通讯协议: Modbus RTU/IO

◆ 120协作两指手 I CTAG2F120 >Page10



最大夹持力: 80 N
重复定位精度: ± 0.03 mm
自身重量: 1.5 kg
通讯协议: Modbus RTU/IO

◆ 120S-D协作两指手 I CTAG2F120S-D >Page11



最大夹持力: 50 N
重复定位精度: ± 0.03 mm
自身重量: 1.1 kg
通讯协议: Modbus RTU/IO

◆ 模块化两指手 I CTM2F110E >Page12



最大夹持力: 50 N
重复定位精度: ± 0.03 mm
自身重量: 0.75 kg
通讯协议: Modbus RTU/IO

◆ 模块化三指手 I CTM3F123 >Page13



最大夹持力: 50 N
重复定位精度: ± 0.03 mm
自身重量: 1.2 kg
通讯协议: Modbus RTU/IO

◆ 50F-D协作平动两指手 I CTPM2F50F-D >Page14



最大夹持力: 60 N
重复定位精度: ± 0.02 mm
自身重量: 1.3 kg
通讯协议: Modbus RTU/IO

◆ 20平动三指手 I CTPM3F20 >Page15



最大夹持力: 40 N
重复定位精度: ± 0.02 mm
自身重量: 1.2 kg
通讯协议: Modbus RTU

◆ 20协作两指手 I CTIM2F20 >Page16



最大夹持力: 10 N
重复定位精度: ± 0.02 mm
自身重量: 0.4 kg
通讯协议: Modbus RTU

平动手系列

◆ 8S平动两指手 I CTPM2F8S >Page18



最大夹持力: 3 N
重复定位精度: ± 0.02 mm
自身重量: 0.3 kg
通讯协议: Modbus RTU/IO

◆ 14S平动两指手 I CTPM2F14S >Page19



最大夹持力: 15 N
重复定位精度: ± 0.02 mm
自身重量: 0.4 kg
通讯协议: Modbus RTU/IO

◆ 14平动两指手 I CTPM2F14 >Page20



最大夹持力: 24 N
重复定位精度: ± 0.02 mm
自身重量: 0.6 kg
通讯协议: Modbus RTU/IO

◆ 20平动两指手 I CTPM2F20 >Page21



最大夹持力: 24 N
重复定位精度: ± 0.02 mm
自身重量: 0.8 kg
通讯协议: Modbus RTU/IO

◆ 26平动两指手 I CTPM2F26 >Page22



最大夹持力: 35 N
重复定位精度: ± 0.02 mm
自身重量: 0.95 kg
通讯协议: Modbus RTU/IO

◆ 30平动两指手 I CTPM2F30 >Page23



最大夹持力: 35 N
重复定位精度: ± 0.02 mm
自身重量: 1.2 kg
通讯协议: Modbus RTU/IO

◆ 40S平动两指手 I CTPM2F40S >Page24



最大夹持力: 60-300 N
重复定位精度: ± 0.02 mm
自身重量: 1.1 kg
通讯协议: Modbus RTU/IO

◆ 40平动两指手 I CTPM2F40 >Page25



最大夹持力: 100 N
重复定位精度: ± 0.02 mm
自身重量: 1.2 kg
通讯协议: Modbus RTU/IO

◆ 60S平动两指手 I CTPM2F60S >Page26



最大夹持力: 350-700 N
重复定位精度: ± 0.02 mm
自身重量: 2.1 kg
通讯协议: Modbus RTU/IO

◆ 120平动两指手 I CTPM2F120 >Page27



最大夹持力: 250 N
重复定位精度: ± 0.02 mm
自身重量: 2.8 kg
通讯协议: Modbus RTU/IO

◆ 10平动三指手 I CTPM3F10E >Page28



最大夹持力: 15 N
重复定位精度: ± 0.02 mm
自身重量: 0.85 kg
通讯协议: Modbus RTU+IO

一体化执行器系列

◆ 28伺服步进电机 I CTSDM28-A1 >Page30



额定转矩: 0.1Nm (低速)
最大转速: 3000RPM
机身长度: 66.2mm
通讯协议: Modbus RTU/IO

◆ 42伺服步进电机 I CTSDM42-A1 >Page32



额定转矩: 0.4Nm (低速)
最大转速: 2400RPM
机身长度: 54mm
通讯协议: Modbus RTU/IO

◆ 微型推杆滑台 I CTMS35-N30 >Page34



行程: 30 (行程可定制)
力控精度: $\pm 0.1\text{N}$
滚珠螺杆直径: 直径6
通讯协议: Modbus RTU/IO

◆ CTLA28电缸 I CTLA28 >Page36



额定转矩: 0.1Nm
最长行程: 300 mm
重复定位精度: $\pm 0.02\text{ mm}$
最大推荐负载: 8 kg

◆ CTLA57电缸 I CTLA57 >Page38



额定转矩: 1.8Nm
最长行程: 800 mm
重复定位精度: $\pm 0.02\text{ mm}$
最大推荐负载: 40 kg

◆ 滑台模组 I CTLM-60 >Page41



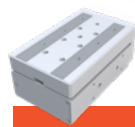
行程: 60-510 (每间隔50mm)
重复定位精度: $\pm 0.02/100\text{mm}$
防护等级: IP40

◆ 35伺服步进电机 I CTSDM35-A1 >Page31



额定转矩: 0.16Nm (低速)
最大转速: 3000RPM
机身长度: 46.8mm
通讯协议: Modbus RTU/IO

◆ 宽平台型伺服推杆 I CTMS28-W50 >Page33



最大推压力: 300 N
行程: 50 mm (行程可定制)
重复定位精度: $\pm 0.02\text{ mm}$
通讯协议: Modbus RTU

◆ 微型推杆滑台 I CTMS42-N30 >Page35



行程: 30 (行程可定制)
力控精度: $\pm 0.1\text{N}$
滚珠螺杆直径: 直径6
通讯协议: Modbus RTU/IO

◆ CTLA42电缸 I CTLA42 >Page37



额定转矩: 0.4 Nm
最长行程: 600 mm
重复定位精度: $\pm 0.02\text{ mm}$
最大推荐负载: 20 kg

◆ 滑台模组 I CTLM-45 >Page39



行程: 50-800 (每间隔50mm)
重复定位精度: $\pm 0.02/100\text{mm}$
防护等级: IP40

灵巧手系列

◆ 扶一-具身仿生两指手 I CTAG1F65 >Page44



最大夹持力: 17 N
重复定位精度: ± 0.03 mm
自身重量: 0.38kg
通讯协议: Modbus RTU

◆ 抓握三指手 I CTMG3F60 >Page45



最大夹持力: 50 N
重复定位精度: ± 0.03 mm
自身重量: 1.1 kg
通讯协议: Modbus RTU+IO

◆ 九章-具身灵巧三指手 I CTDH3F110 >Page46



最大夹持力: 4 N(单指)
重复定位精度: ± 0.02 mm
自身重量: 1.04 kg
通讯协议: Modbus RTU

◆ 灵思-具身灵巧四指手 I CTDH4F08D >Page47



最大夹持力: 6 N (单指)
重复定位精度: ± 0.15 mm
自身重量: 0.7 kg
通讯协议: Modbus RTU

◆ 千机-具身灵巧五指手 I CTDH5FS >Page48



控制精度 (位置/力) : 0.1/0.1 mm/N
重复定位精度: ± 0.03 mm
最大抓取速度: 10 mm/s
通讯协议: Modbus RTU

重型手系列

◆ 重型模块化三指手 I CTHM3F460 >Page50



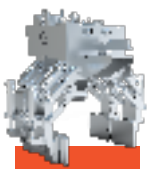
最大夹持力: 100 N
最大抓取速度: 200 mm/s
重复定位精度: ± 0.3 mm
通讯协议: Modbus RTU+IO

◆ 重型模块化六指手 I CTHM6F460 >Page51



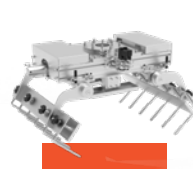
最大夹持力: 100 N
最大抓取速度: 200 mm/s
重复定位精度: ± 0.3 mm
通讯协议: Modbus RTU+IO

◆ 重型仿生五指手 I CTHM5F530 >Page52



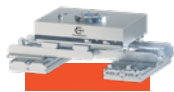
单指最大夹持力: 150 N
最大负载: 80 Kg
最大行程: 530 mm
工作气压: 0.6-0.7Mpa

◆ 码垛手 I CTABG430 >Page53



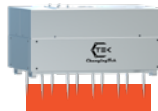
最大负载: 60 kg
自身重量: 50 kg
压紧行程: 50 mm
通讯协议: IO

◆ 多功能海绵吸盘手 I CTABX400 >Page54



供气压力: 0.8 Mpa
张开行程: 400 mm
自身重量: 70 kg
通讯协议: IO

◆ 直刺式破袋手 I CTABG100 >Page55



供气压力: 60 kg
最大推荐负载: 60 kg
重复定位精度: ± 0.3 mm
防护等级: IP54

◆ 行李箱抓手 I CTBSM2F670.00 >Page56



最大夹持力: 1200 N
重复定位精度: ± 0.2 mm
夹爪最大开闭速度: 300mm/s
自身重量: 约50kg

电动真空执行器系列

◆ 电动吸盘手 I CTMSC1F50.00 >Page58



吸放速度: $< 0.3S$
最大负载: 2kg
自身重量: 190g
防护等级: IP40

◆ 电动吸盘手 I CTMSC1F50.00A >Page59



吸放速度: $< 0.3S$
最大负载: 2kg
自身重量: 310g
防护等级: IP40

◆ 电动吸盘手 I CTMSC1F50.00B >Page60



吸放速度: $< 0.3S$
最大负载: 2kg
自身重量: 350g
防护等级: IP40

驱动器系列

◆ 气动有源驱动器 I CTPAD-S >Page62



输出气压	-80 ~200 kPa
工作噪音	60dB
额定功率	48W
净重	2kg
防护等级	IP40
通讯协议	手动按钮、I/O+模拟量、MODBUS RTU

人形机器人系列

◆ 通用轮式人形机器人 >Page64



机器人折叠高度	650mm
机器人伸展高度	1800mm
臂展范围	850mm
手臂垂直作业范围	0~2200mm
总重量	170kg
身体自由度	22Dof

COLLABORATIVE GRIPPE RS SERIES

协作手系列

产品特点

◆ 自适应抓取

夹爪连杆机构支持包络自适应抓取，能够适应圆形或异形物体的夹持，抓取稳定。

◆ 精确力控

驱控一体设计，速度、位置、力闭环控制实现精密力控

◆ 智能开放生态

兼容工业机器人、协作机器人、人形机器人、移动机器人、机器视觉、传感器等智能装备，适配市场大多数品牌型号设备

◆ 紧凑机身

超薄设计，结构紧凑，节约设计空间

◆ 模块化设计

模块化设计针对不同需求快速定制，同时实现磨损工件快速换装

◆ 支持二次开发

支持RS485、IO控制，适配ROS系统，支持ros1的二次开发可扩展EtherCAT、CAN控制，提供完整SDK和API支持.....

产品优点



抓取反馈



即插即用



精准力控



掉电自锁

应用领域



3C电子



医疗器械



精密制造



具身智能



家用电器



汽车及相关

规格参数

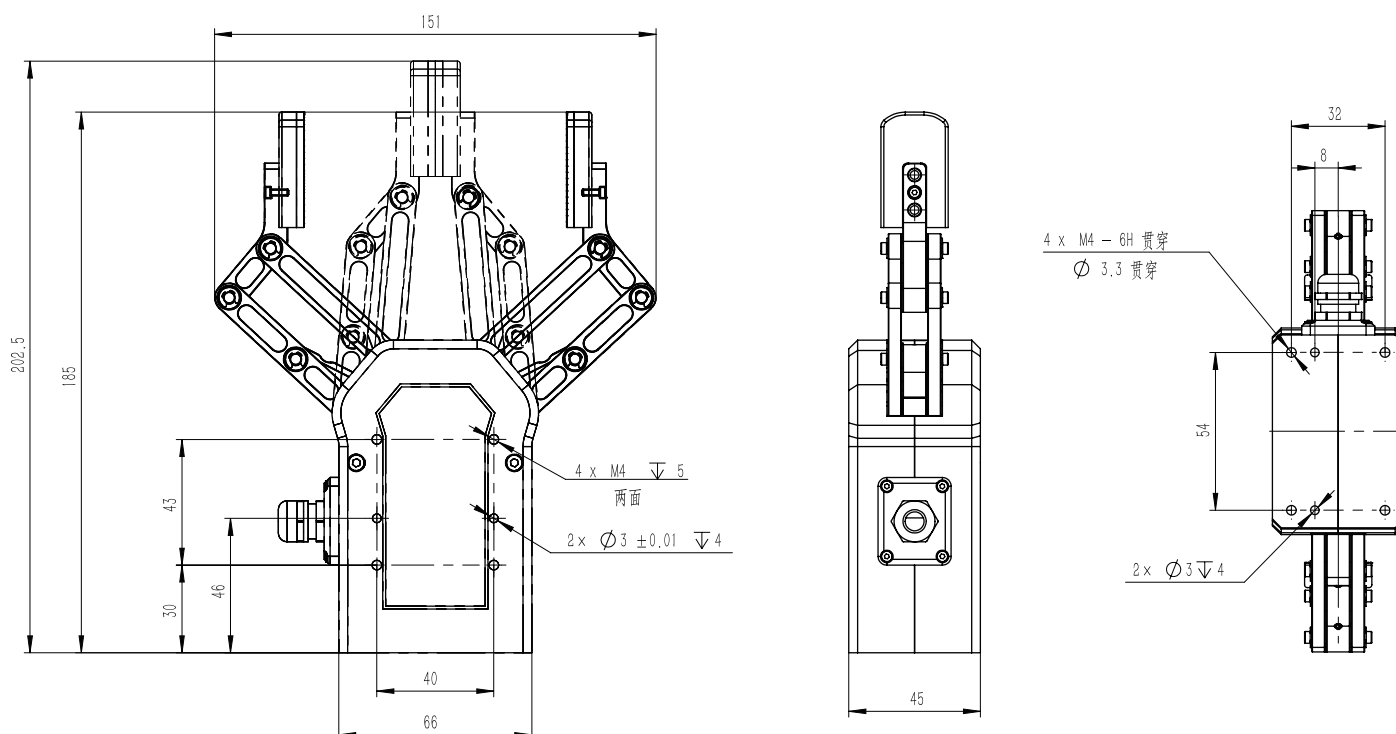
90协作两指手 型号：CTAG2F90



名称	90协作两指手	产品型号	CTAG2F90
驱动方式	电机驱动	最大行程	90 mm
最大夹持力	23N	最大电流	1A
抓取速度	<100 mm/s	自身重量	0.7 kg
工作电压	24 V	重复定位精度	±0.03 mm
可反馈参数	位置、速度、力		
推荐使用环境(温湿度)	0~40°C、85%RH以下（无结露情况下）		
通讯协议	Modbus RTU (可扩展I/O、CAN、TCP/IP、EtherCAT、Profinet等)		

驱控一体
精确控制
轻薄设计
高寿命
低维护

产品尺寸图



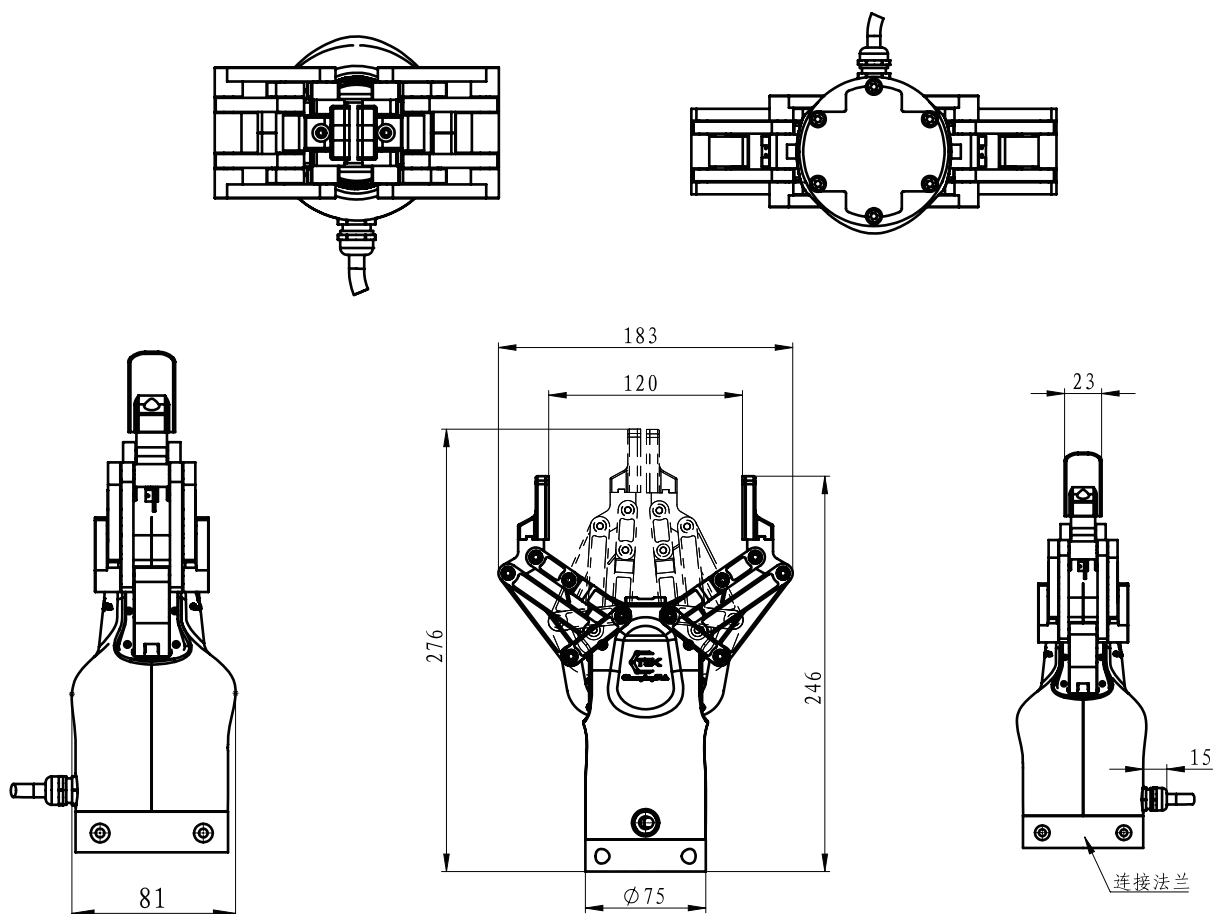
规格参数

120自适应两指手 型号：CTAG2F120



名称	120自适应两指手	产品型号	CTAG2F120
驱动方式	电机驱动	最大行程	120 mm
最大夹持力	80 N	抓取速度	<85mm/s
最大推荐负载	5 kg	最大电流	0.8 A
重复定位精度	±0.03 mm	工作电压	24 V
可编程参数	位置、速度、力	自身总重量	1.5 kg
可反馈参数	位置、尺寸、扭矩		
推荐使用环境 (温湿度)	0~40℃、85%RH以下（无结露情况下）		
通讯协议	Modbus RTU (RS485)、IO (可扩展CAN、TCP/IP、EtherCAT、Profinet等)		
驱控一体	掉电自锁	大行程	大负载
			包络抓取

产品尺寸图



规格参数

120SD自适应两指手 型号：CTAG2F120S-D



名称	120S-D自适应两指手	产品型号	CTAG2F120S-D
驱动方式	电机驱动	最大行程	120 mm
最大夹持力	50N	自身重量	1.1kg
最大抓取速度	200mm/s	最大电流	1A
重复定位精度	±0.03	工作电压	24V
可反馈参数	位置、尺寸、力		
推荐使用环境(温湿度)	0~40℃、85%RH以下（无结露情况下）		
通讯协议	Modbus RTU/IO(可扩展CAN、TCP/IP、EtherCAT、Profinet等)		

驱控一体

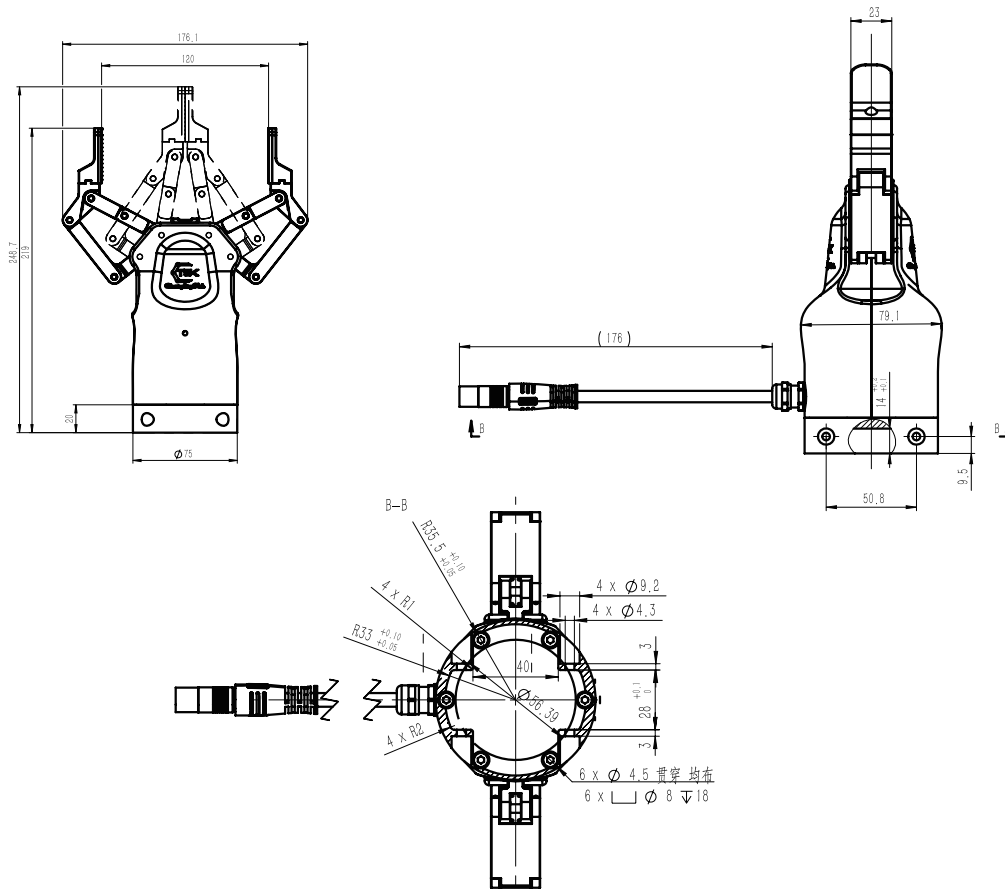
掉电自锁

大行程

大负载

包络抓取

产品尺寸图



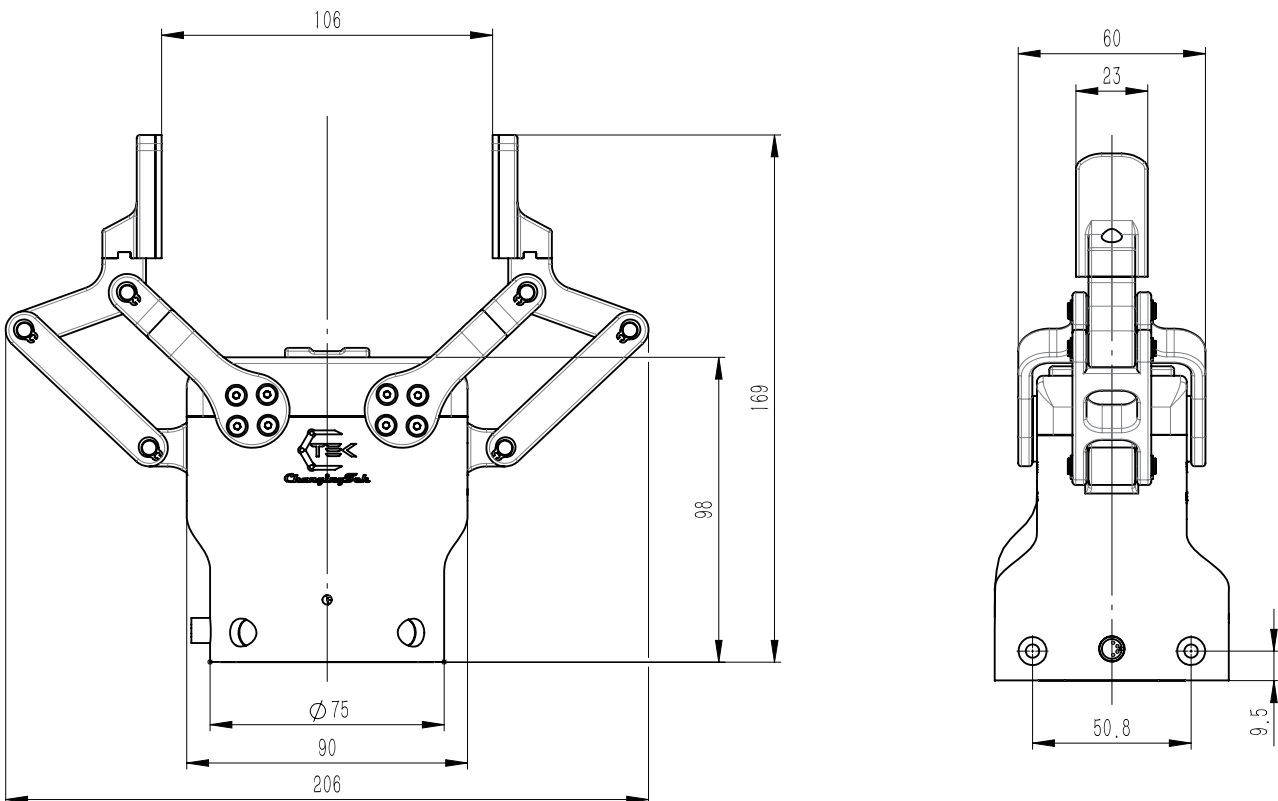
规格参数

模块化两指手 型号：CTM2F110E



名称	模块化两指手	产品型号	CTM2F110E
驱动方式	伺服驱动	最大行程	106 mm
最大夹持力	50 N	最大推荐负载	3 kg
最大抓取速度	150 mm/s	自身重量	0.75 kg
重复定位精度	±0.03 mm	最大电流	3 A
可编程参数	位置、速度、力	工作电压	24 V
可反馈参数	位置、尺寸、扭矩	控制精度(位置/力)	0.1 / 0.08 mm/N
推荐使用环境(温湿度)	0~40°C、85%RH以下 (无结露情况下)		
通讯协议	Modbus RTU (RS485)、IO (可扩展CAN、TCP/IP、EtherCAT、Profinet等)		
驱控一体	模块化设计	大行程	独立控制

产品尺寸图



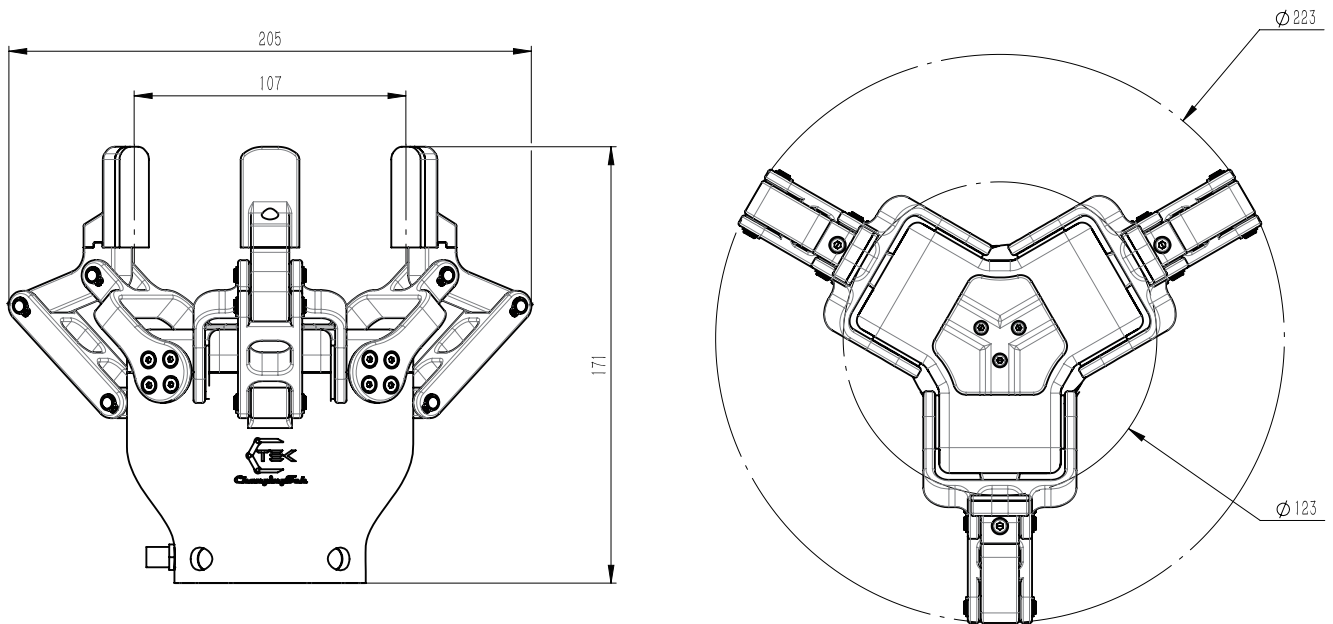
规格参数

模块化三指手 型号：CTM3F123



名称	模块化三指手	产品型号	CTM3F123
驱动方式	伺服驱动	最大行程	123 mm
最大夹持力	50 N	最大推荐负载	4 kg
最大抓取速度	150 mm/s	自身重量	1.2 kg
重复定位精度	±0.03 mm	最大电流	3 A
可编程参数	位置、速度、力	工作电压	24 V
可反馈参数	位置、尺寸、扭矩	控制精度(位置/力)	0.1 / 0.08 mm/N
推荐使用环境(温湿度)	0~40°C、85%RH以下(无结露情况下)		
通讯协议	Modbus RTU (RS485)、IO(可扩展CAN、TCP/IP、EtherCAT、Profinet等)		
驱控一体	模块化设计	大行程	独立控制

产品尺寸图



规格参数

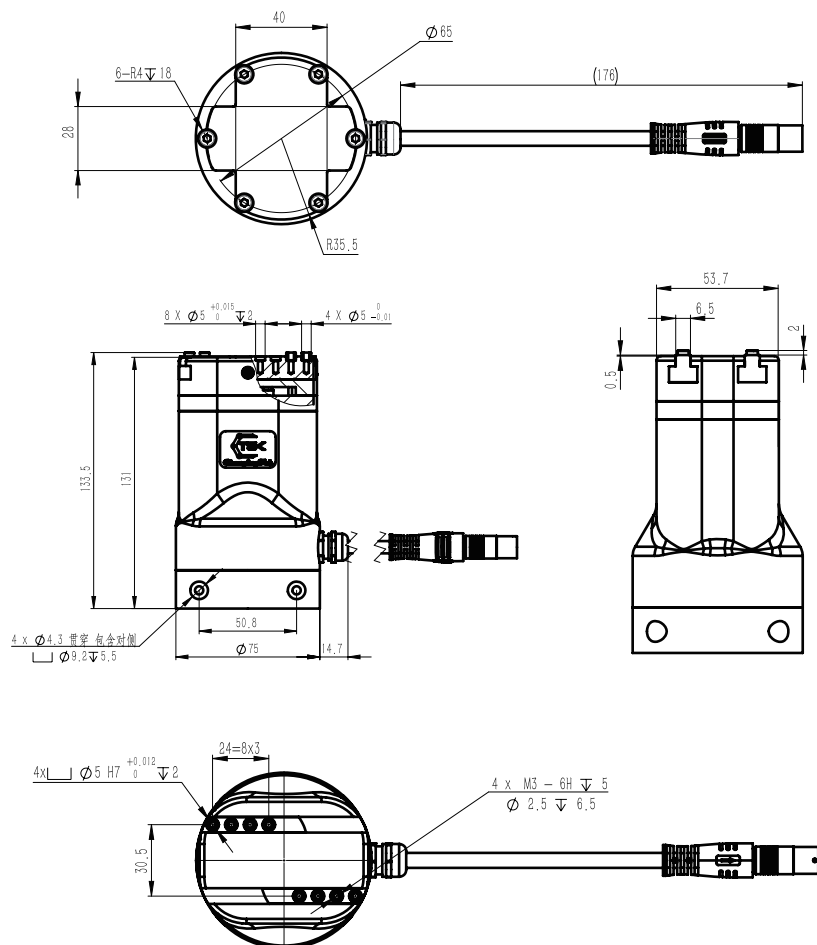
50FD协作平动两指手 型号：CTPM2F50F-D



名称	50FD协作平动两指手	产品型号	CTPM2F50F-D
驱动方式	伺服驱动	最大行程	50 mm
最大夹持力	60N	最大负载	50 mm
最大抓取速度	200mm/s	自身重量	1.3 kg
重复定位精度	±0.02mm	最大电流	1 A
可反馈参数	位置、速度、力	工作电压	24 V
推荐使用环境(温湿度)	0~40°C、85%RH以下（无结露情况下）		
通讯协议	Modbus RTU/IO(可扩展CAN、TCP/IP、EtherCAT、Profinet等)		
驱控一体	体积紧凑	高寿命	低维护

注:本产品出货不含夹指

产品尺寸图



规格参数

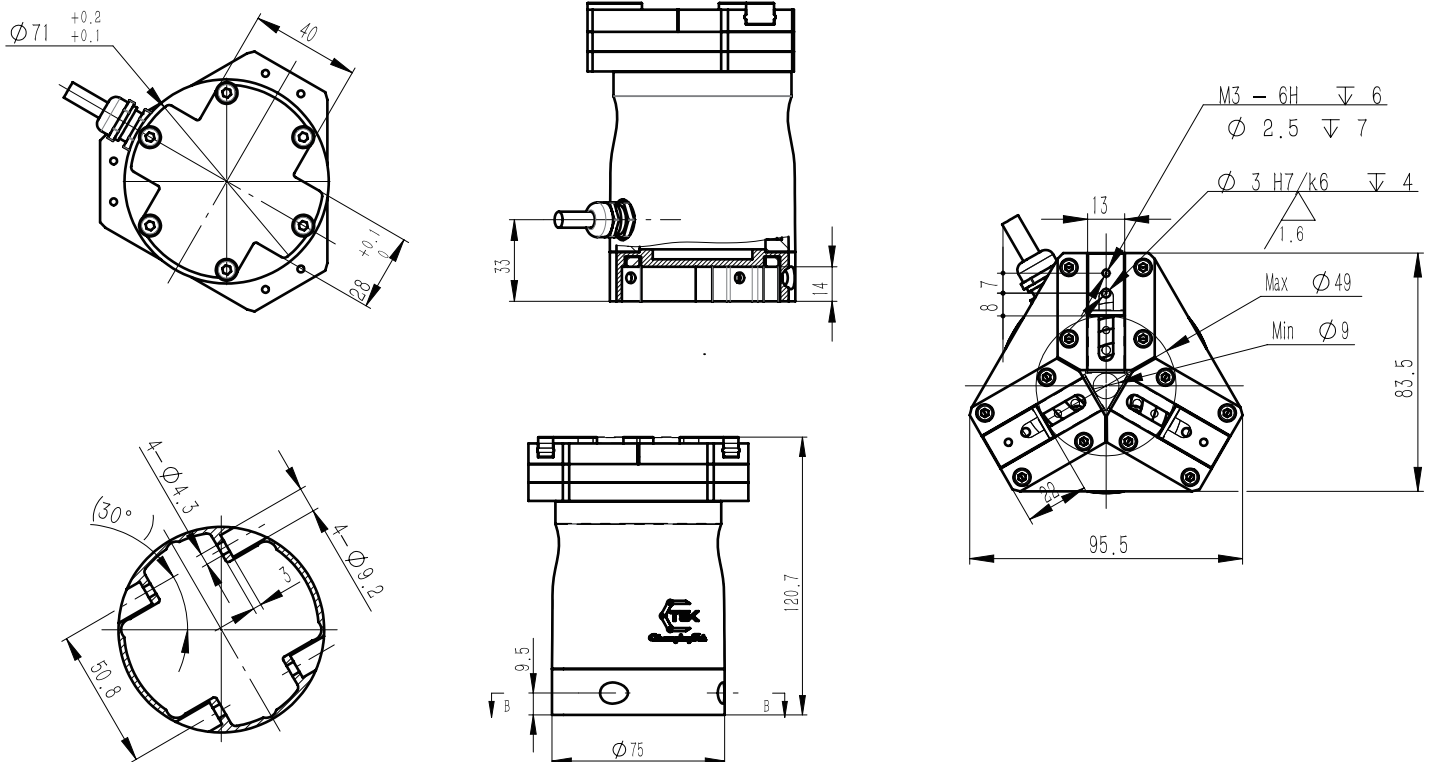
20平动三指手 型号：CTPM3F20



名称	20平动三指手	产品型号	CTPM3F20
驱动方式	伺服驱动	最大行程	20 mm
最大夹持力	40 N	最大电流	2 A
最大抓取速度	100 mm/s	自身重量	1.2 kg
工作电压	24 V	重复定位精度	±0.02 mm
可编程参数	位置、速度、力	可反馈参数	位置、尺寸、扭矩
负载允许力矩(N·m)	MR:4.6,MP:1.9,MY:2.7	控制精度(位置/力)	0.1 / 0.1 mm/N
推荐使用环境(温湿度)	0~40°C、85%RH以下（无结露情况下）		
通讯协议	Modbus RTU		
驱控一体	对心抓取	体积紧凑	高寿命
			低维护

注:本产品出货不含夹指

产品尺寸图



规格参数

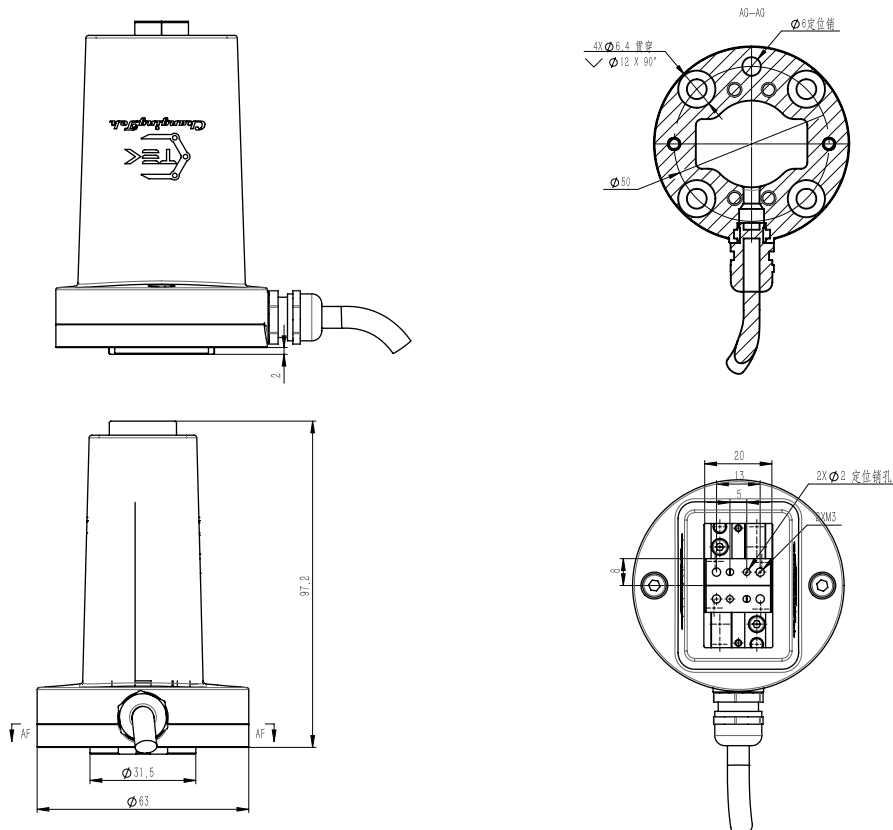
20协作两指手 型号：CTIM2F20



名称	20协作两指手	产品型号	CTIM2F20
驱动方式	电机驱动	最大行程	20 mm
最大夹持力	10 N	最大电流	2 A
最大抓取速度	50 mm/s	重复定位精度	±0.02 mm
工作电压	24 V	自身重量	0.4 kg
可编程参数	位置、速度、力	可反馈参数	位置、尺寸、扭矩
负载允许力矩	MR:4.6,MP:1.9,MY:2.7		
推荐使用环境(温湿度)	0~40℃、85%RH以下（无结露情况下）		
通讯协议	Modbus RTU		
驱控一体	精确控制	轻薄设计	高寿命 低维护

注:本产品出货不含夹指

产品尺寸图



INDUSTRIAL PARALLEL GRIPPERS SERIES

工业平动手系列

产品特点

◆ 小体积

超薄设计，结构紧凑，节约设计空间

◆ 模块化设计

模块化设计针对不同需求快速定制，同时实现
磨损工件快速换装

◆ 智能开放生态

兼容工业机器人、协作机器人、人形机器人、移动机器人、
机器视觉、传感器等智能装备，适配市场大多数品牌型号设备

◆ 即插即用

可视化操作界面，极简布线，实现即插即用

◆ 精确力控

驱控一体设计，速度、位置、力闭环控制实现
精密力控

◆ 支持二次开发

支持RS485、IO控制，适配ROS系统，支持ros1的二次
开发可扩展EtherCAT、CAN控制，提供完整SDK和API
支持.....

产品优点



抓取反馈



多面安装



精准力控



掉电自锁

应用领域



3C电子



医疗器械



精密制造



具身智能



家用电器



汽车及相关

规格参数

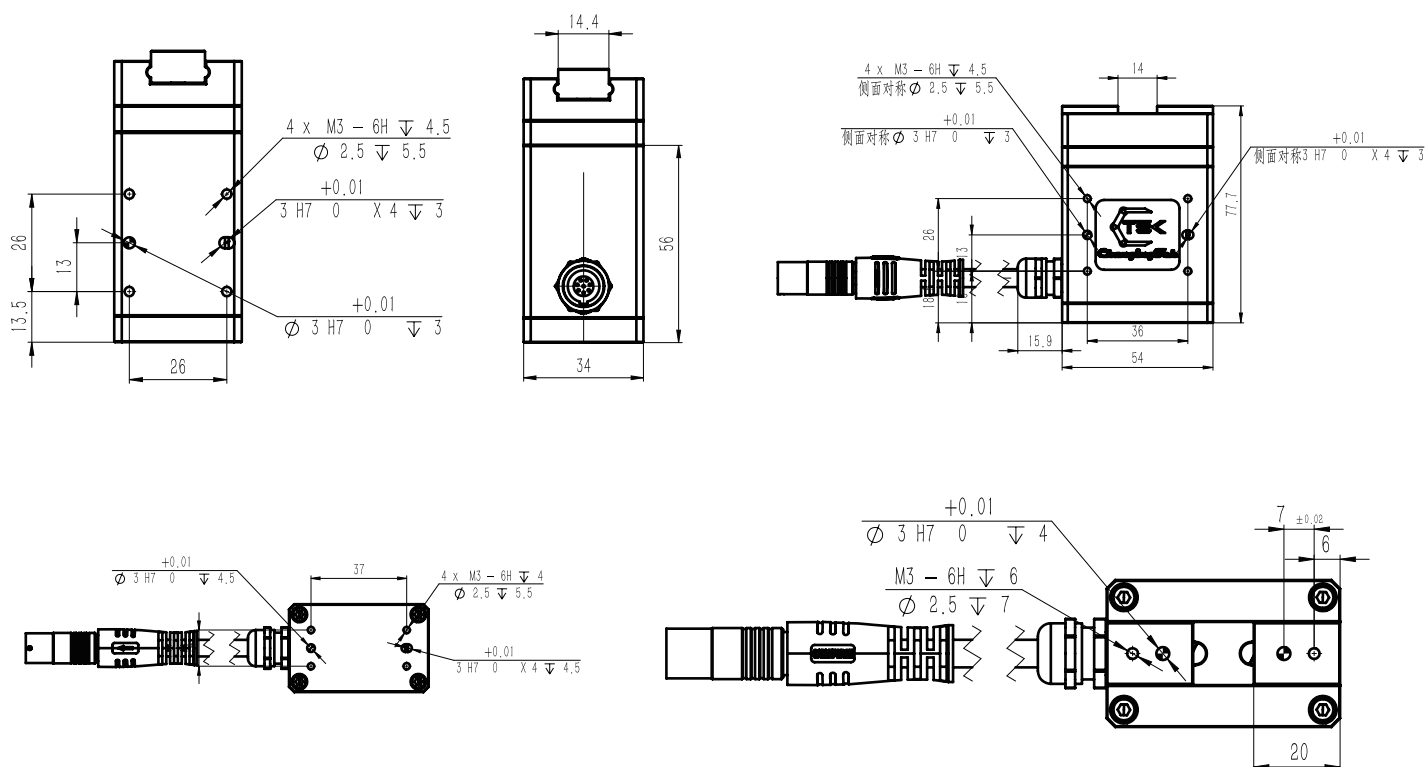
14S平动两指手 型号：CTPM2F14S



名称	14S平动两指手	产品型号	CTPM2F14S
驱动方式	电机驱动	最大行程	14 mm
最大夹持力	15N	最大电流	2A
最大抓取速度	40mm/s	重复定位精度	±0.02 mm
工作电压	24V	自身重量	0.4kg
可反馈参数	位置、速度、力		
推荐使用环境(温湿度)	0~40°C、85%RH以下（无结露情况下）		
通讯协议	Modbus RTU+IO (可扩展CAN、TCP/IP、EtherCAT、Profinet等)		
驱控一体	精确控制	轻薄设计	高寿命 低维护

注:本产品出货不含夹指

产品尺寸图



规格参数

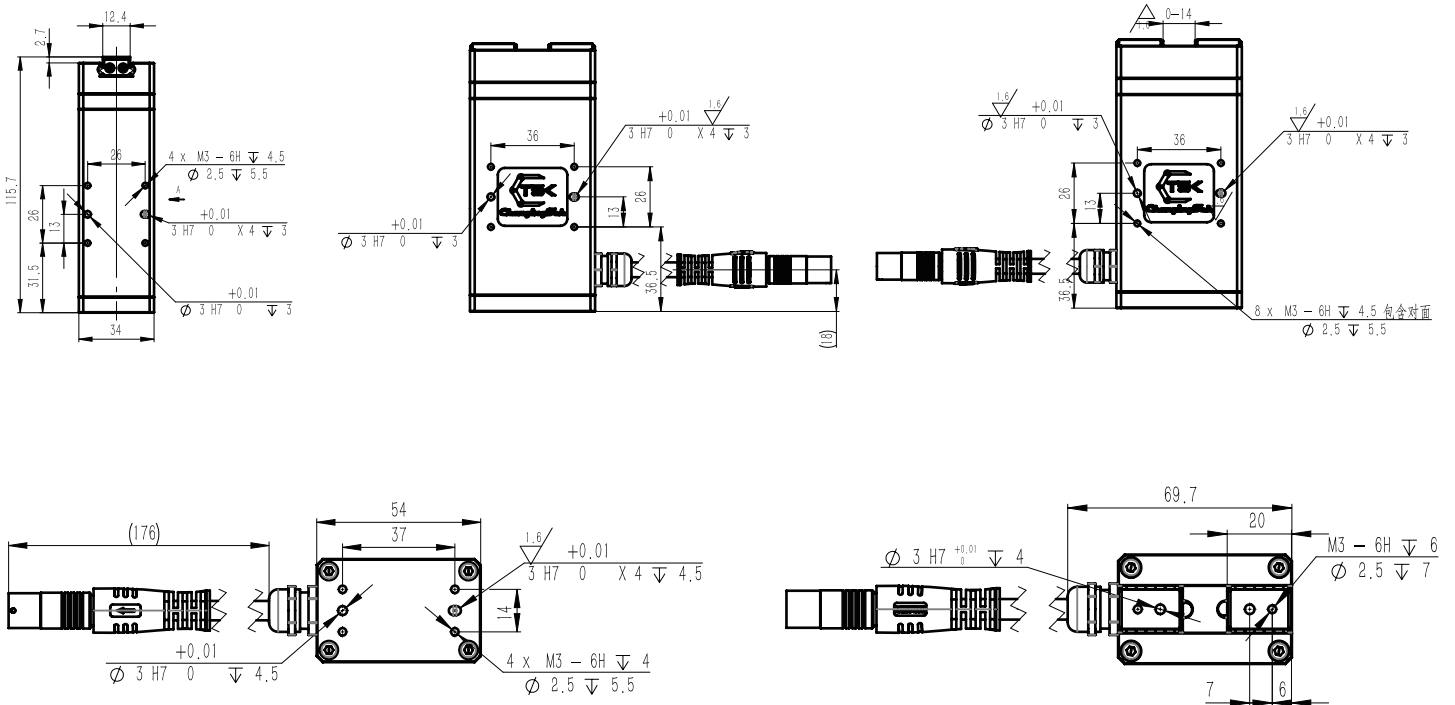
14平动两指手 型号：CTPM2F14



名称	14平动两指手	产品型号	CTPM2F14
驱动方式	电机驱动	最大行程	14 mm
最大夹持力	24 N	最大电流	2 A
最大抓取速度	40 mm/s	重复定位精度	±0.02 mm
工作电压	24 V	自身重量	0.6kg
可反馈参数	位置、速度、力		
推荐使用环境(温湿度)	0~40℃、85%RH以下（无结露情况下）		
通讯协议	Modbus RTU+IO (可扩展CAN、TCP/IP、EtherCAT、Profinet等)		
驱控一体	精确控制	轻薄设计	高寿命
			低维护

注:本产品出货不含夹指

产品尺寸图



规格参数

20平动两指手 型号：CTPM2F20



名称	20平动两指手	产品型号	CTPM2F20
驱动方式	电机驱动	最大行程	20 mm
最大夹持力	24 N	最大电流	2 A
最大抓取速度	50 mm/s	重复定位精度	±0.02 mm
工作电压	24 V	自身重量	0.8 kg
可反馈参数	位置、速度、力		
推荐使用环境(温湿度)	0-40℃,85%RH以下(无结露情况下)		
通讯协议	Modbus RTU (RS485)、IO (可扩展CAN、TCP/IP、EtherCAT、Profinet等)		

驱控一体

工业标准

精确控制

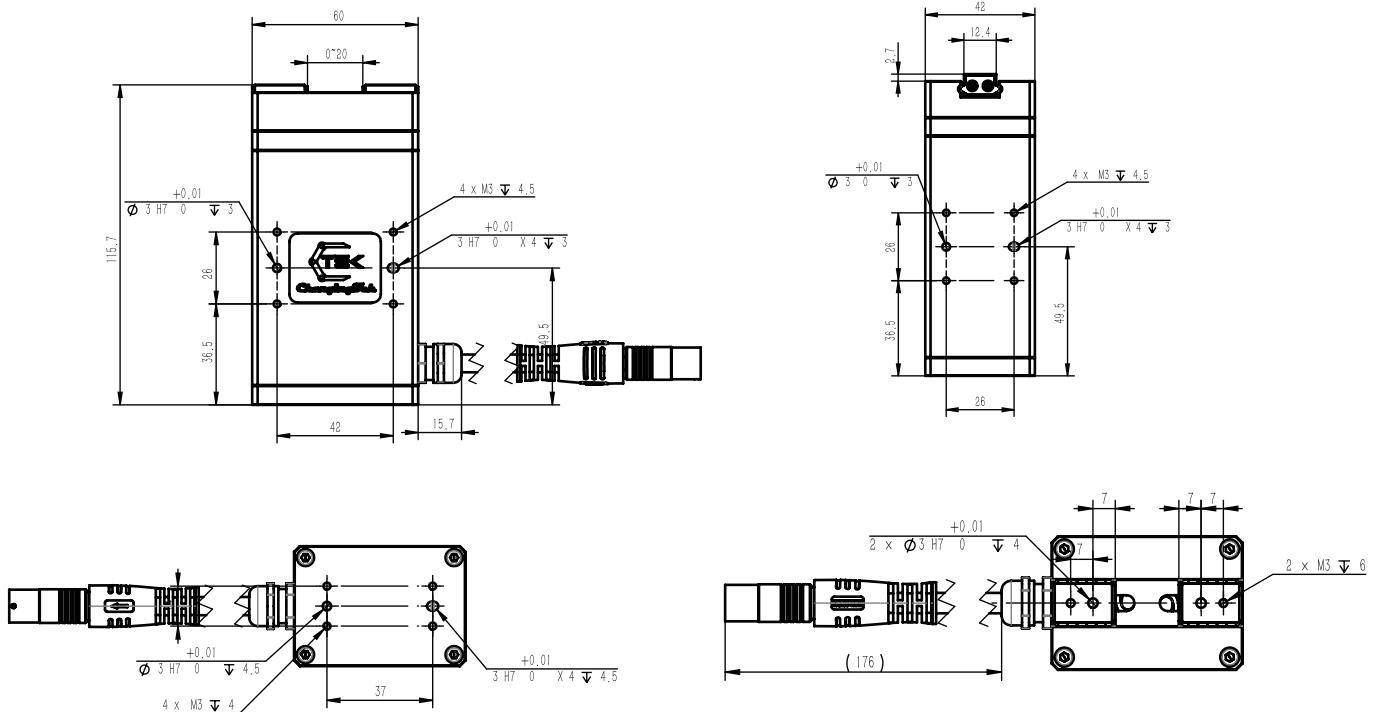
轻薄设计

高寿命

低维护

注:本产品出货不含夹指

产品尺寸图



规格参数

26平动两指手 型号：CTPM2F26

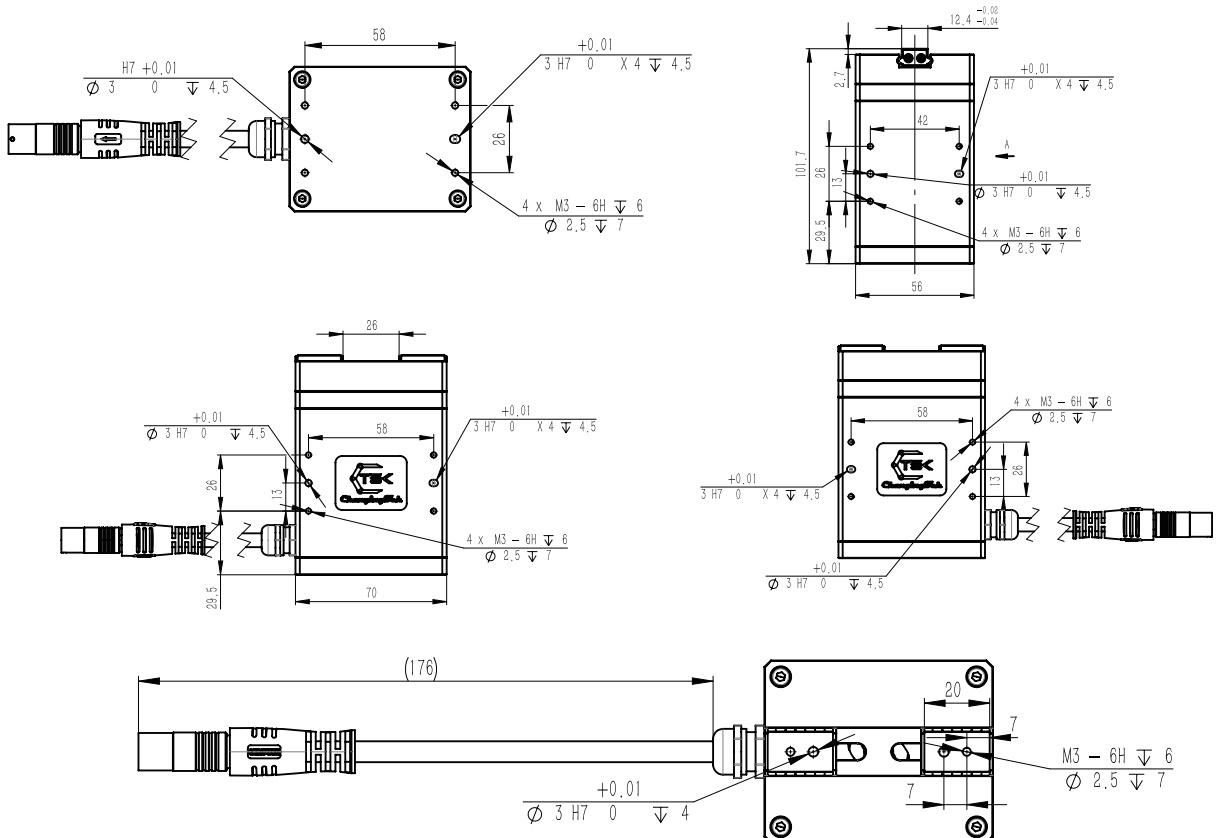


名称	26平动两指手	产品型号	CTPM2F26
驱动方式	电机驱动	最大行程	26 mm
最大夹持力	35 N	最大电流	2 A
最大抓取速度	85 mm/s	重复定位精度	±0.02 mm
工作电压	24 V	自身重量	0.95 kg
可编程参数	位置、速度、力		
可反馈参数	位置、速度、力		
推荐使用环境 (温湿度)	0~40℃、85%RH以下（无结露情况下）		
通讯协议	Modbus RTU(RS485)、IO (可扩展CAN、TCP/IP、EtherCAT、Profinet等)		

驱控一体 工业标准 精确控制 轻薄设计 高寿命 低维护

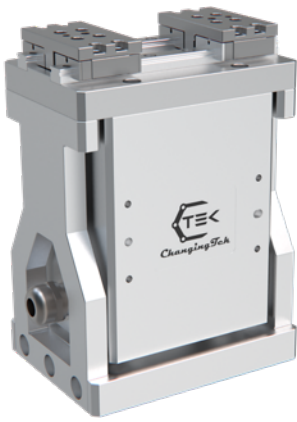
注:本产品出货不含夹指

产品尺寸图



规格参数

30平动两指手 型号：CTPM2F30



名称	30平动两指手	产品型号	CTPM2F30
驱动方式	电机驱动	最大行程	30 mm
最大夹持力	35 N	最大抓取速度	85 mm/s
最大电流	2 A	工作电压	24 V
重复定位精度	±0.02 mm	自身重量	1.2 kg
可反馈参数	位置、速度、力		
推荐使用环境(温湿度)	0~40℃、85%RH以下（无结露情况下）		
通讯协议	Modbus RTU+IO (可扩展CAN、TCP/IP、EtherCAT、Profinet等)		

驱控一体

精确控制

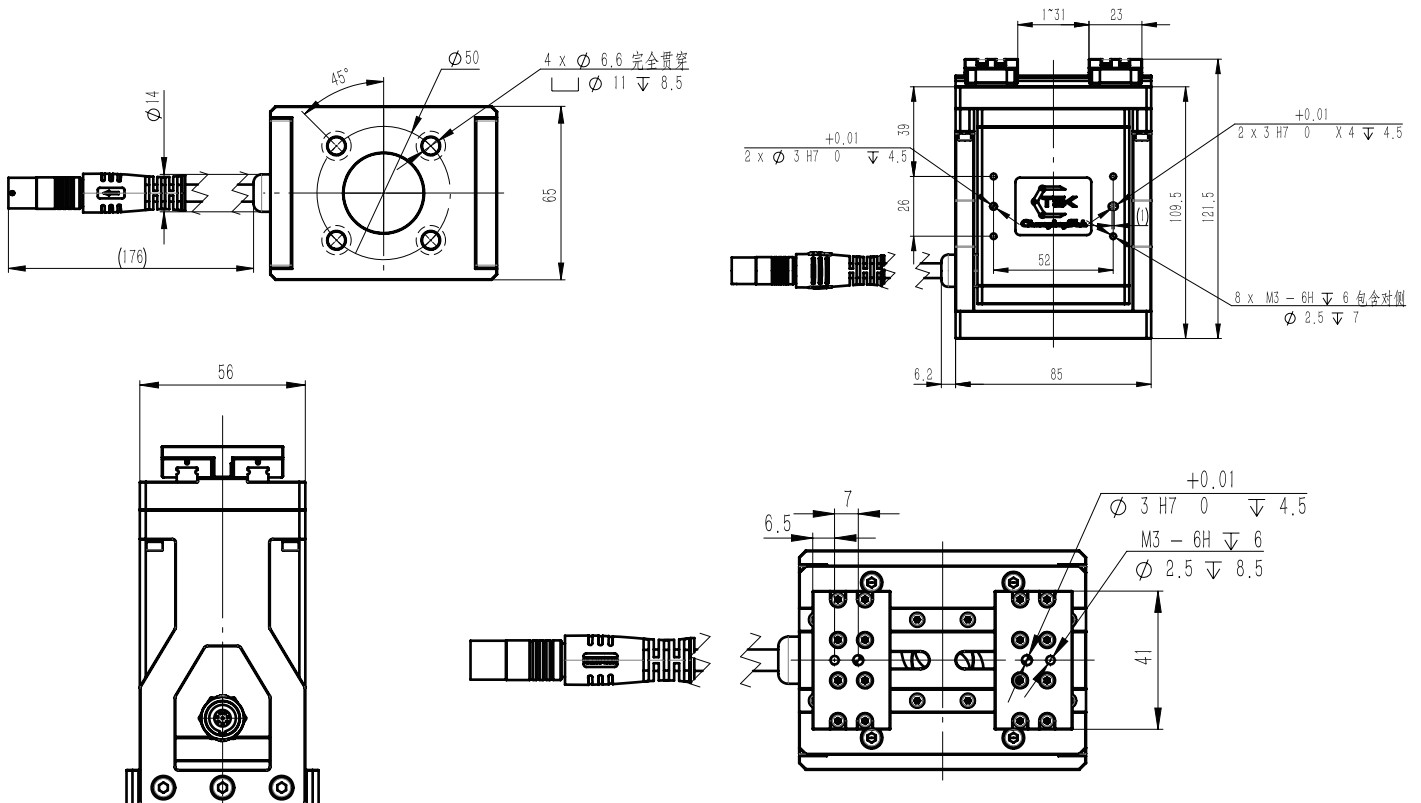
布置灵活

高寿命

低维护

注:本产品出货不含夹指

产品尺寸图



规格参数

40S平动两指手 型号：CTPM2F40S



名称	40S平动两指手	产品型号	CTPM2F40S
驱动方式	电机驱动	最大行程	40 mm
最大夹持力	60-300 N	最大电流	1.2 A
最大抓取速度	20 mm/s	工作电压	24 V
重复定位精度	±0.02 mm	自身重量	1.1 kg
可反馈参数	位置、速度、力		
推荐使用环境(温湿度)	0~40°C、85%RH以下（无结露情况下）		
通讯协议	Modbus RTU+IO (可扩展CAN、TCP/IP、EtherCAT、Profinet等)		

驱控一体

体积紧凑

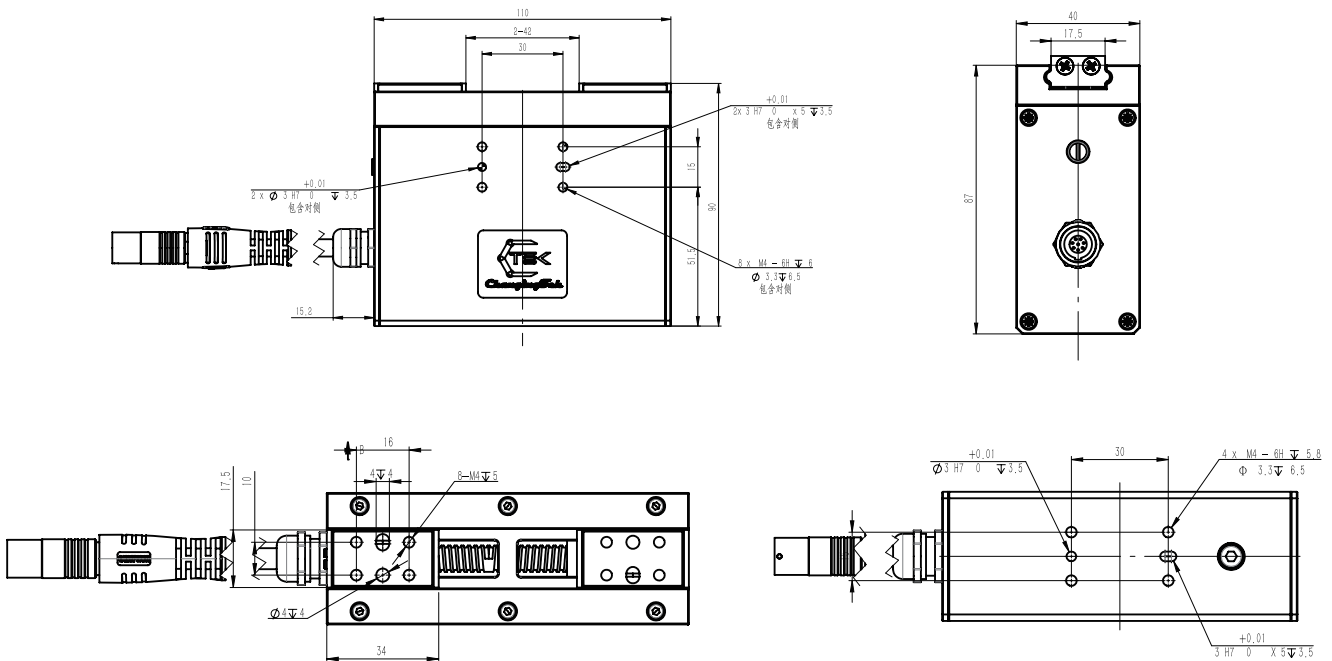
大夹持力

高寿命

低维护

注:本产品出货不含夹指

产品尺寸图



规格参数

120平动两指手 型号：CTPM2F120



名称	120平动两指手	产品型号	CTPM2F120
驱动方式	电机驱动	最大行程	120 mm
最大夹持力	250 N	最大抓取速度	100 mm/s
重复定位精度	±0.02 mm	最大电流	2 A
工作电压	24 V	自身重量	2.8 kg
可反馈参数	位置、速度、力		
推荐使用环境(温湿度)	0~40°C、85%RH以下（无结露情况下）		
通讯协议	Modbus RTU+IO (可扩展CAN、TCP/IP、EtherCAT、Profinet等)		

驱控一体

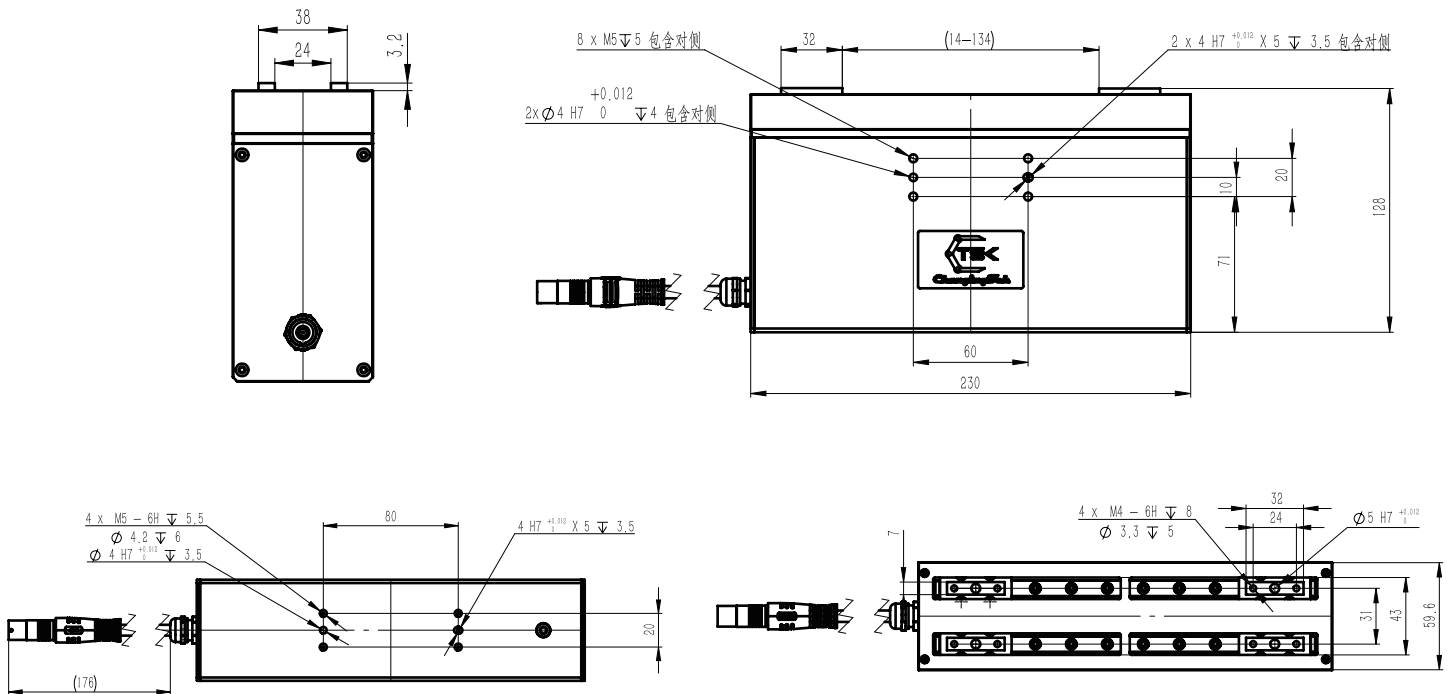
体积紧凑

大夹持力

高寿命

低维护

产品尺寸图



规格参数

10平动三指手 型号：CTPM3F10E



名称	10平动三指手	产品型号	CTPM3F10E
驱动方式	电机驱动	最大行程	10 mm
最大夹持力	15 N	最大电流	2 A
最大抓取速度	40 mm/s	自身重量	0.85 kg
工作电压	24 V	重复定位精度	±0.02 mm
可反馈参数	位置、速度、力		
推荐使用环境(温湿度)	0~40°C、85%RH以下(无结露情况下)		
通讯协议	Modbus RTU+IO(可扩展CAN、TCP/IP、EtherCAT、Profinet等)		

驱控一体

对心抓取

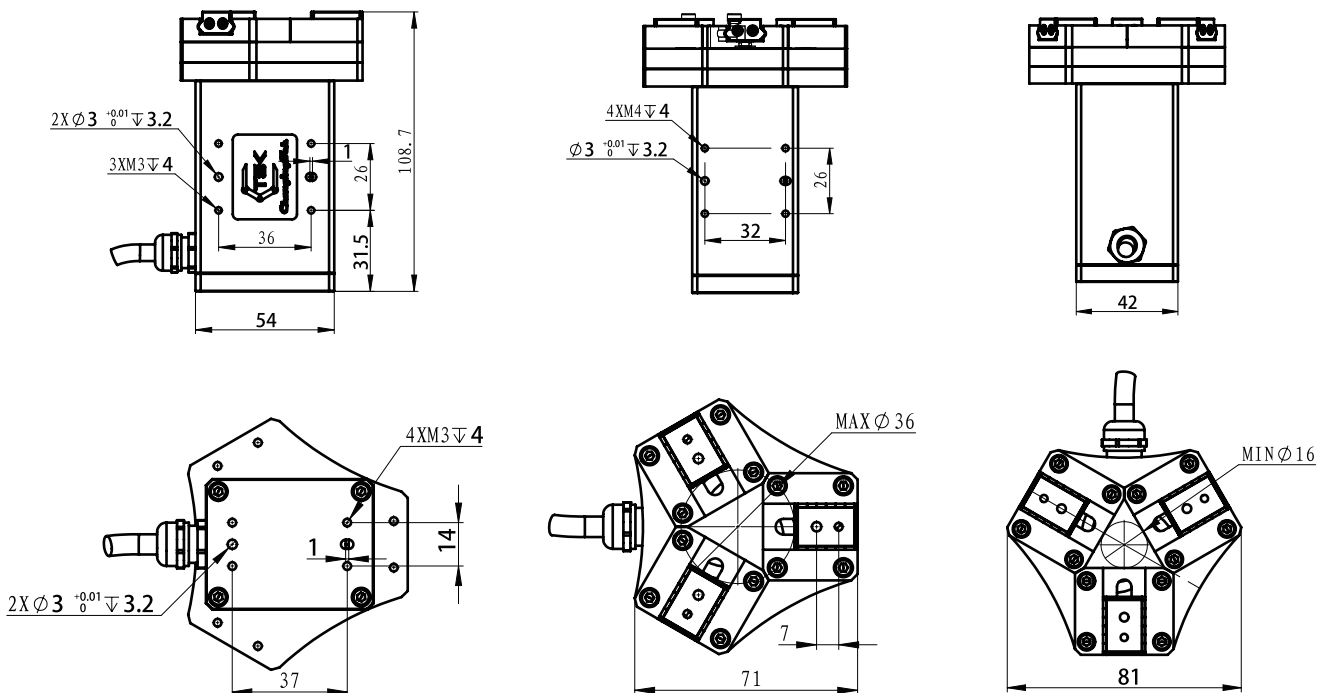
体积紧凑

轻薄设计

高寿命

低维护

产品尺寸图



Dexterous Hand Series

一体化执行器系列

产品特点

- ◆ **高能量密度**
高性能钢结构设计+高性能直线导轨，水平方向最大负载达40kg
- ◆ **紧凑设计，体积小**
整体结构小巧紧凑，可部署在狭小的空间内
- ◆ **速度快，重复定位精度高**
高性能伺服电机+精密研磨丝杆，最大速度可达250mm/s,重复定位精度达±0.02mm
- ◆ **驱控一体**
整体式驱动一体设计方案，体积小巧，水平、垂直、侧立、吊顶安装多种安装方式
- ◆ **状态反馈智能运行**
无需外部传感器，运行状态实时监测
- ◆ **支持二次开发**
支持RS485、IO控制，适配ROS系统，支持ros1的二次开发可扩展EtherCAT、CAN控制，提供完整SDK和API支持.....

产品优点



抓取反馈



多面安装



精准力控



掉电自锁

应用领域



3C电子



新能源



精密制造



汽车及相关

规格参数

28伺服步进电机 型号：CTSDM28-A1



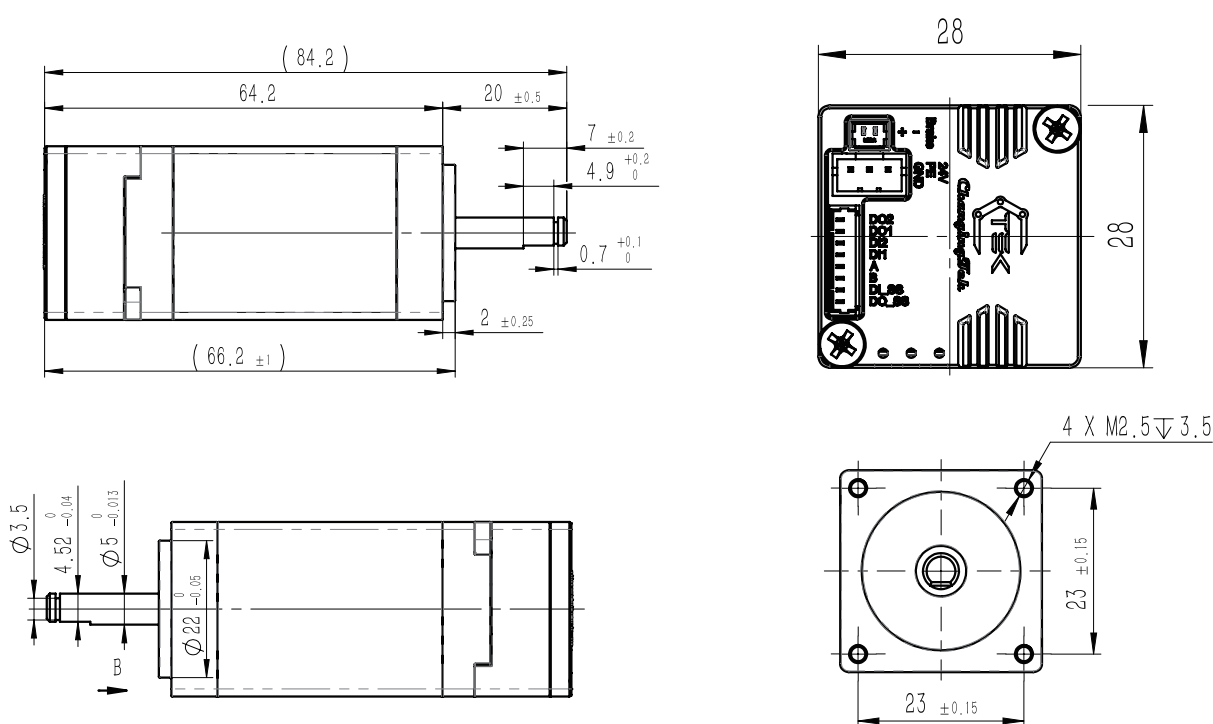
名称	28伺服步进电机	产品型号	CTSDM28-A1
机身长度	66.2 mm	输入电压	24V
编码器	21位	峰值电流	1A
额定转矩	0.1Nm (低速)	工作模式	位置模式、T型、S型加减速
相数	2相	运动方式	指令模式
位置到位检测	支持	速度到位检测	支持
力矩到位检测	支持	故障诊断	支持
运行状态指示灯	支持	抱闸	支持
使用环境	温度：0℃-30℃ 相对温度：5%RH-95%RH 高海拔支持		
基础通讯	ModbusRTU+IO		

位置到位检测

力矩到位检测

支撑故障诊断

产品尺寸图



规格参数

35伺服步进电机 型号：CTSDM35-A1



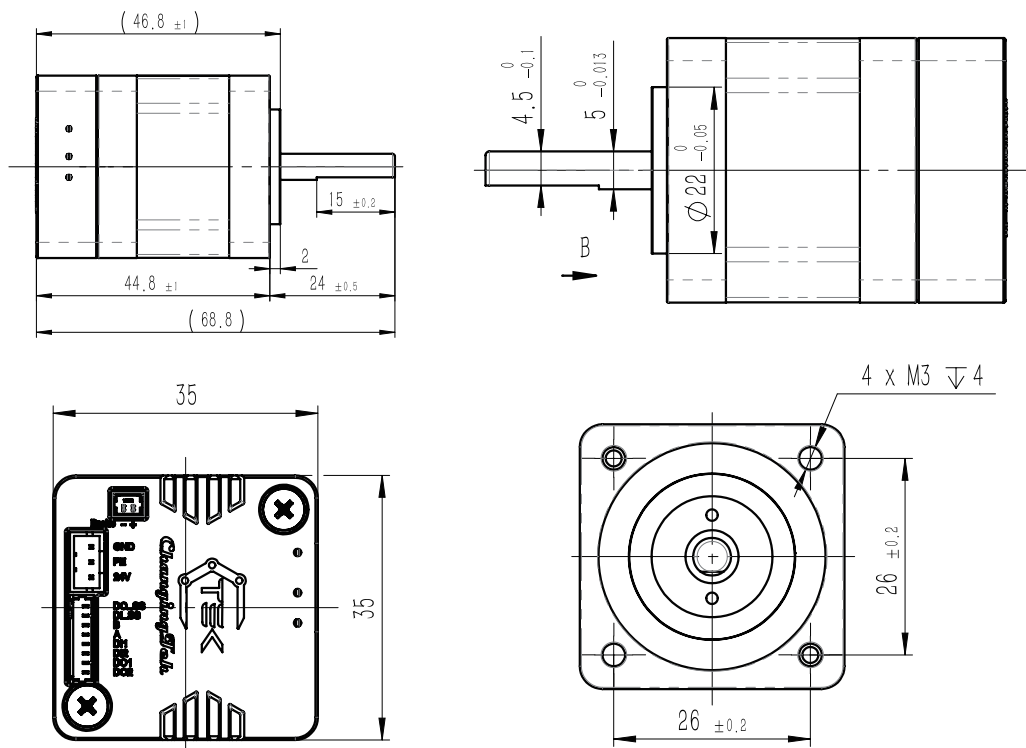
名称	35伺服步进电机	产品型号	CTSDM35-A1
机身长度	46.8 mm	输入电压	24 V
编码器	21位	峰值电流	1 A
额定转矩	0.16 Nm (低速)	最大转速	3000 RPM
相数	2相	运动方式	指令模式
位置到位检测	支持	速度到位检测	支持
力矩到位检测	支持	故障诊断	支持
运行状态指示灯	支持	抱闸	支持
工作模式	位置模式、T型、S型加减速		
使用环境	温度：0-50°C 相对湿度：5%RH-95%RH 高海拔支持		
基础通讯	ModbusRTU+IO		

位置到位检测

力矩到位检测

支撑故障诊断

产品尺寸图



规格参数

42伺服步进电机 型号：CTSDM42-A1



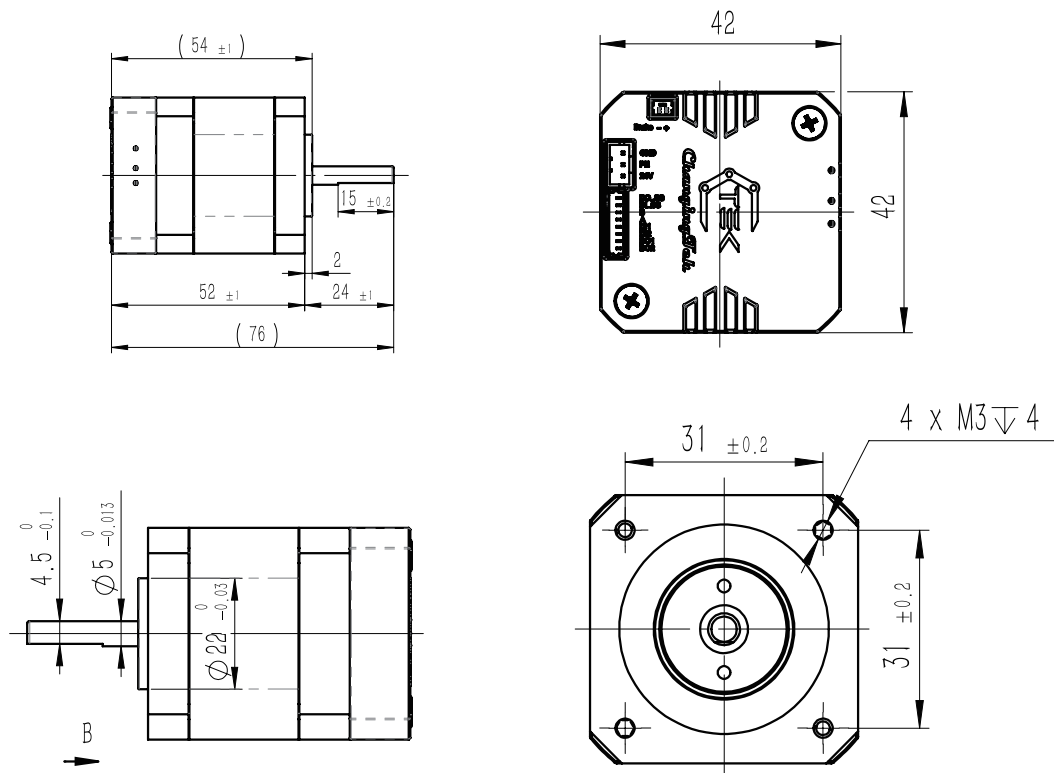
名称	42伺服步进电机	产品型号	CTSDM42-A1
机身长度	54mm	峰值电流	1.5 A
编码器	21位	输入电压	24 V
额定转矩	0.4 Nm（低速）	最大转速	2400 RPM
运动方式	指令模式	相数	2
位置到位检测	支持	速度到位检测	支持
力矩到位检测	支持	故障诊断	支持
运行状态指示灯	支持	抱闸	支持
工作模式	位置模式、T型、S型加减速		
使用环境	温度：0-50℃ 相对湿度：5-95%RH 高海拔支持		
指令模式	ModbusRTU+IO		

位置到位检测

力矩到位检测

支撑故障诊断

产品尺寸图



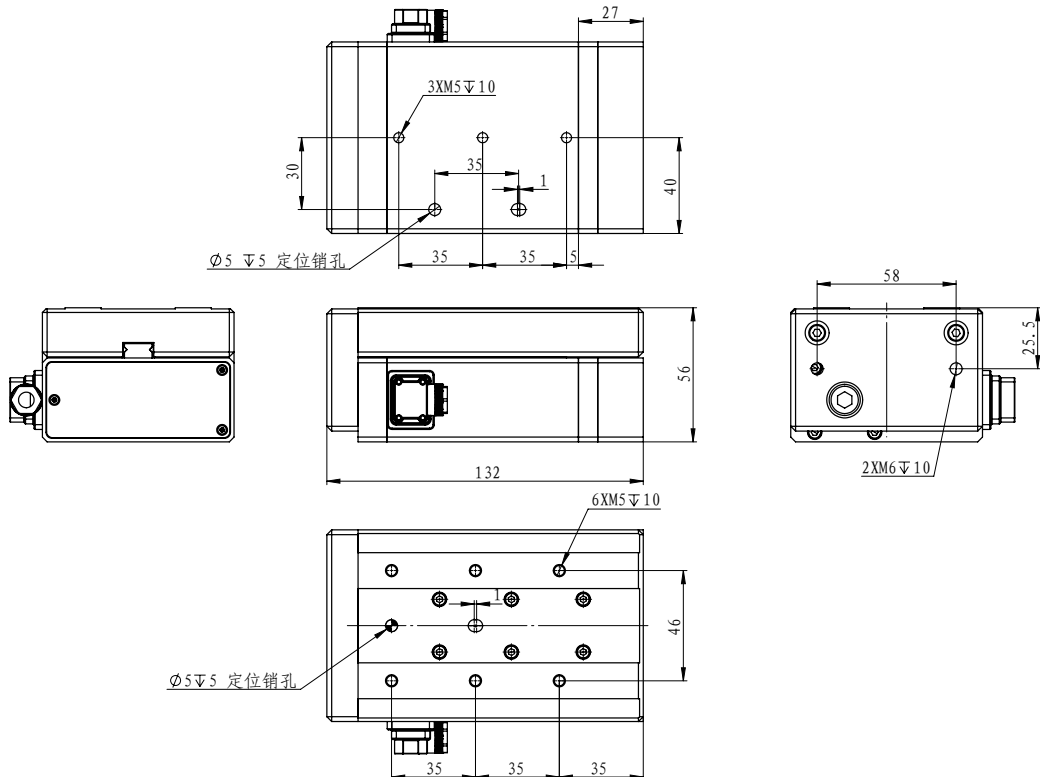
规格参数

宽平台型伺服推杆 型号：CTMS28-W50



滑台型号	CTMS28-W50	重复定位精度	±0.02 mm
行程	50 mm (行程可定制)	力重复性	±10%
导程	2 mm	工作电压	24 V
最大推压力	300 N	最大电流(A)	2 A
最高速度	100 mm/s	水平最大负载质量	6 kg
可编程参数	位置、速度、力	垂直最大负载质量	0.5 kg
可反馈参数	位置、尺寸、扭矩		
使用环境	0~40℃、85%RH以下 (无结露情况下)		
通讯协议	Modbus RTU		
	位置到位检测	力矩到位检测	支撑故障诊断

产品尺寸图



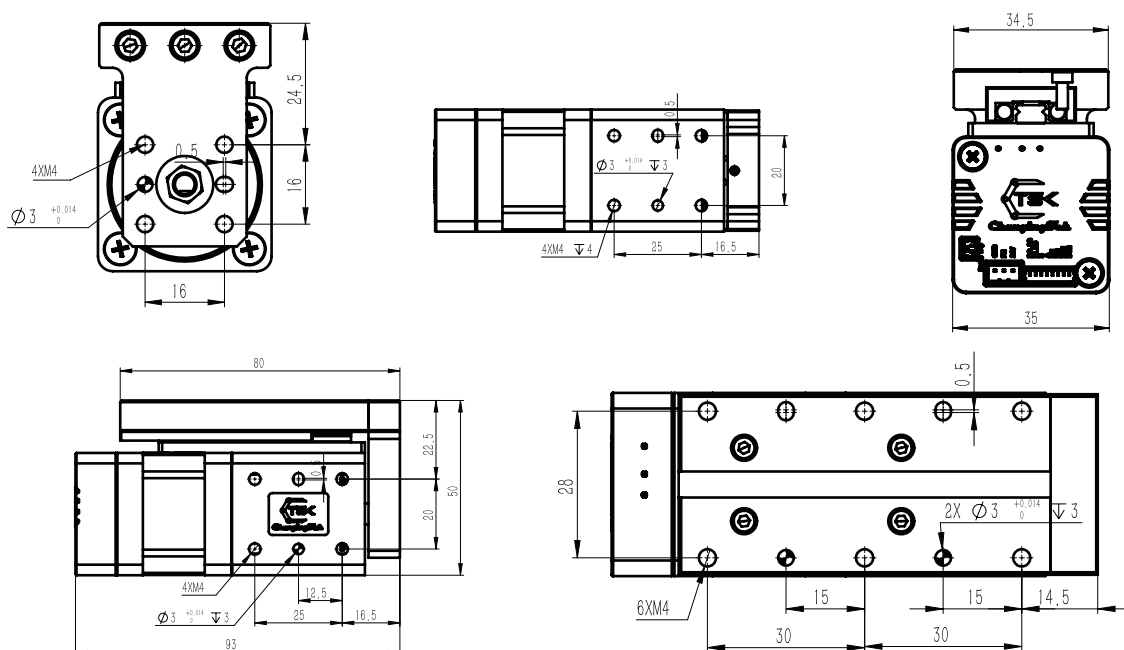
规格参数

微型推杆滑台



规格	滑台型号	CTMS35-N30	
	行程 (mm)	30 (行程可定制)	
	螺杆导程 (mm)	轧制 ± 0.05	研磨 ± 0.02
	力控精度 (N)	± 0.1	
	丝杆导程 (mm)	1	2
	最高速度 (mm/s)	50	100
	最大推力(N)	130	80
部件	滚珠螺杆直径	直径6	
	导向方式	线性导轨	
	感应器	不含感应器	
电气参数	额定电压 (V)	24	
	可反馈参数	位置、尺寸、电流	
	可编程参数	位置、速度、力	
	通讯协议	Modbus RTU (I/O可选)	

产品尺寸图



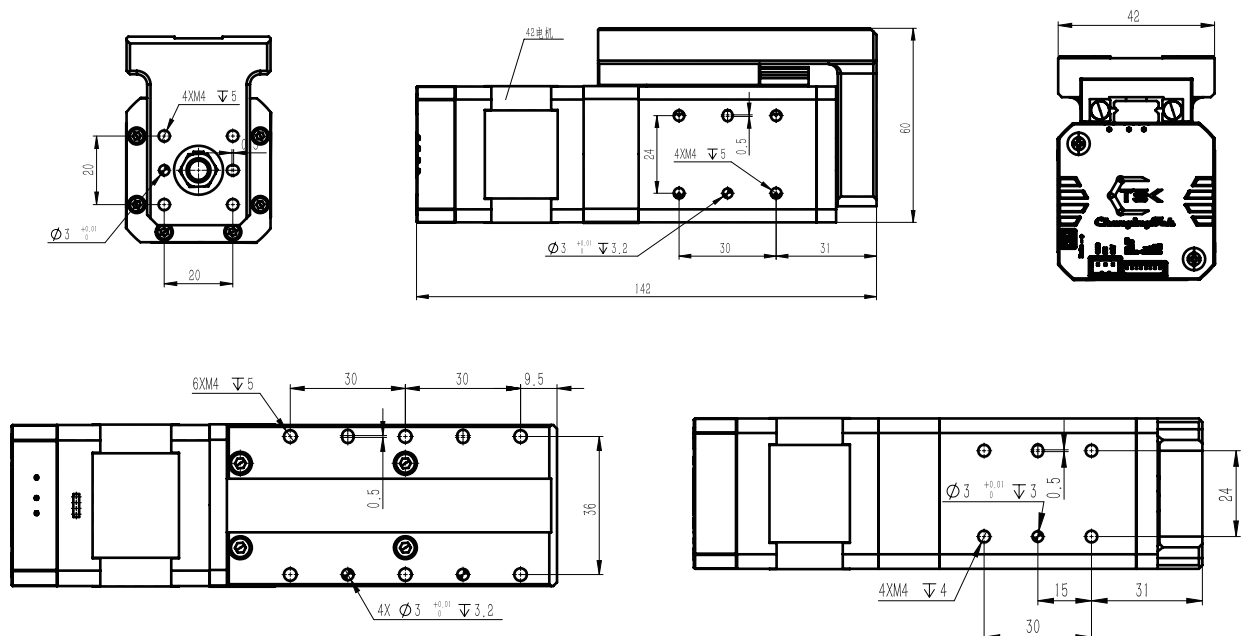
规格参数

微型推杆滑台



规格	滑台型号	CTMS42-N30	
	行程 (mm)	30 (行程可定制)	
	螺杆导程 (mm)	轧制 ± 0.05	研磨 ± 0.02
	力控精度 (N)	± 0.1	
	丝杆导程 (mm)	1	2
	最高速度 (mm/s)	50	100
	最大推力(N)	130	80
	部件	滚珠螺杆直径	直径6
导向方式		线性导轨	
感应器		不含感应器	
电气参数	额定电压 (V)	24	
	可反馈参数	位置、尺寸、电流	
	可编程参数	位置、速度、力	
	通讯协议	Modbus RTU (I/O可选)	

产品尺寸图



规格参数

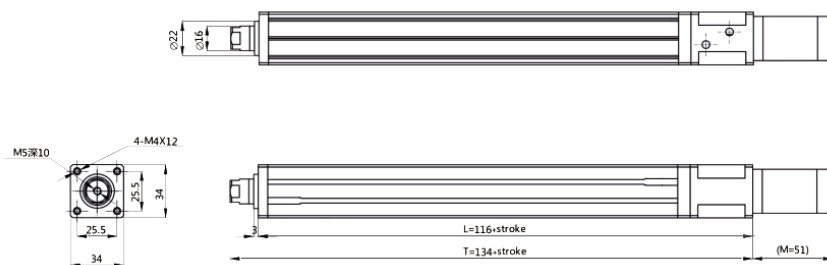
CTLA28电缸



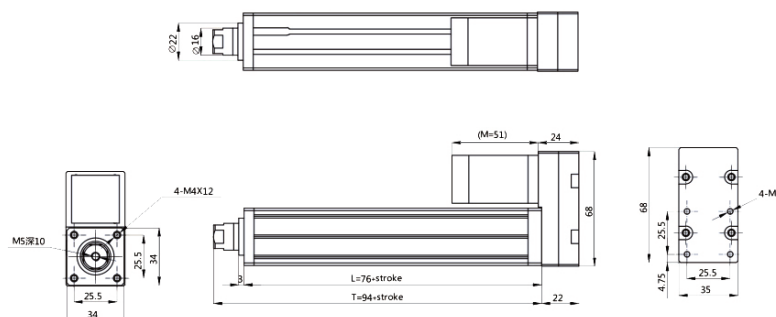
电缸型号	CTLA28	最长行程	300 mm	
重复定位精度	±0.02 mm	螺杆规格	导程5mm 直径12mm C5级	导程10mm 直径12mm C7级
最大推荐负载	8 kg	最大推力	220 N	75 N
额定扭矩	0.2 Nm	最高运行速度	40 mm/s	120 mm/s
螺杆等级	C7(±0.02)	活塞杆旋转角度	±0.3度	
最大驱动扭矩 Nm	0.8 Nm	基本重量0mm行程	0.248 kg	
增加重量每100mm行程	0.274 kg	联轴器	/	
磁性开关		CS1-M-1M	有触点式磁簧管型线长1 M	
		CS1-MN-3M	无触点式晶体管NPN型线长3 M	
		CS1-MP-3M	无触点式晶体管PNP型线长3 M	

产品尺寸图

直接安装



间接安装



规格参数

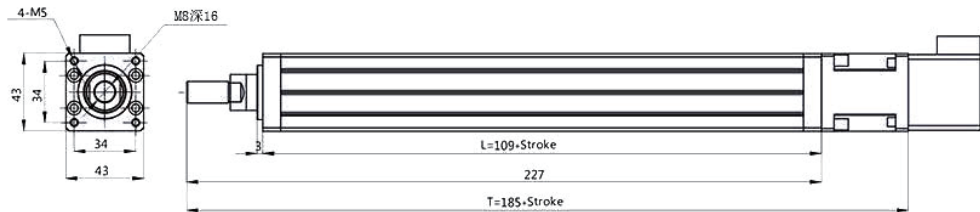
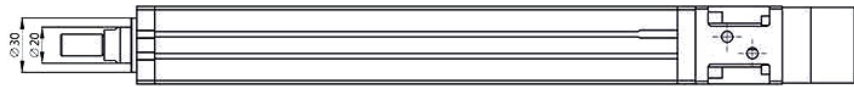
CTLA42电缸



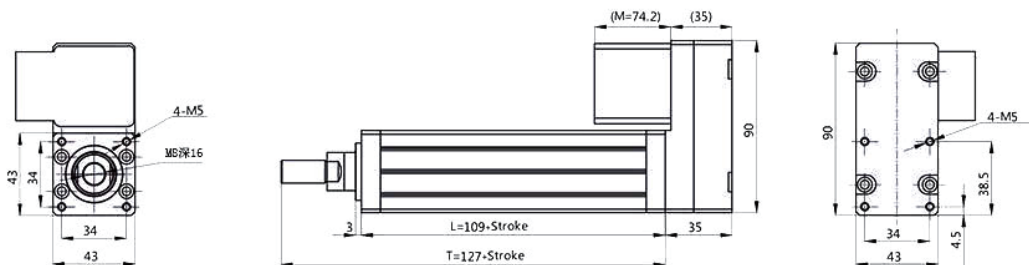
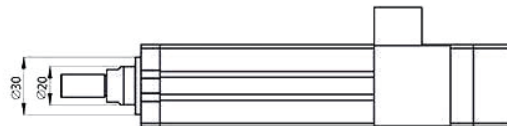
电缸型号	CTLA42	最长行程	600 mm	
重复定位精度	±0.02 mm	螺杆规格	导程5mm 直径12mm C5级	导程10mm 直径12mm C7级
最大推荐负载	20 kg	最大推力	250 N	125 N
额定扭矩	0.4 Nm	最高运行速度	50 mm/s	100 mm/s
螺杆等级	C7(±0.02)	活塞杆旋转角度	±0.3度	
最大驱动扭矩	0.8 Nm	基本重量0mm行程	0.587 kg	
联轴器	/	增加重量每100mm行程	0.485 kg	
磁性开关		CS1-M-1M	有触点式磁簧管型线长1 M	
		CS1-MN-3M	无触点式晶体管NPN型线长3 M	
		CS1-MP-3M	无触点式晶体管PNP型线长3 M	

产品尺寸图

直接安装



间接安装



规格参数

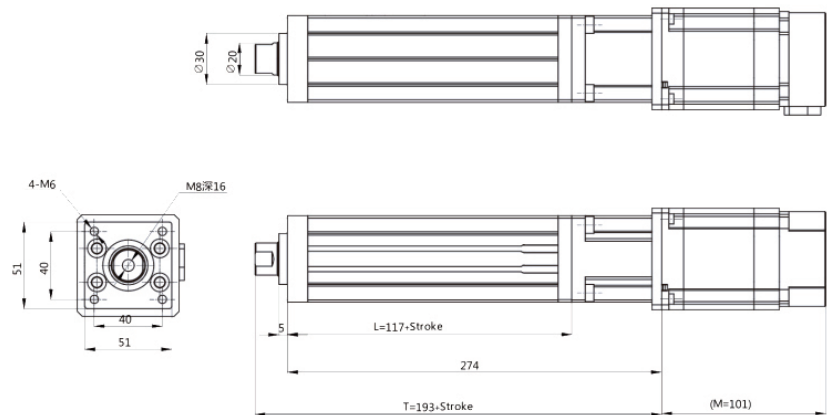
CTLA57电缸



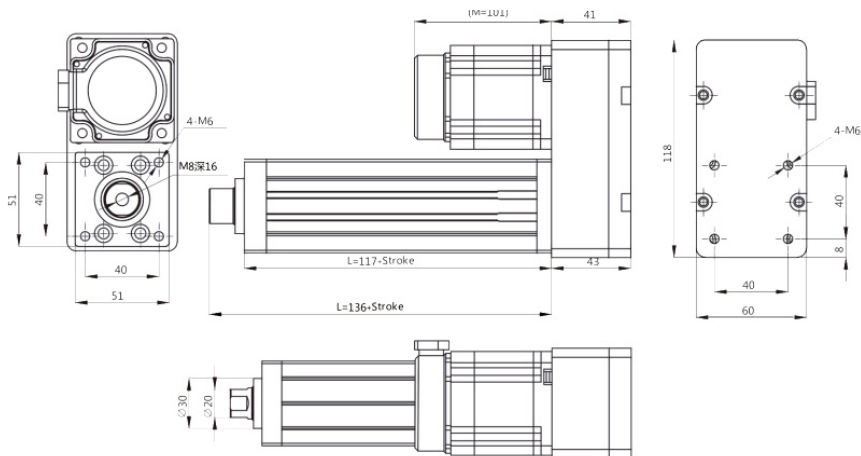
电缸型号	CTLA57	最长行程	800 mm	
重复定位精度	±0.02 mm	螺杆规格	导程5mm 直径12mm C5级	导程10mm 直径12mm C7级
最大推荐负载	40 kg	最大推力	300 N	150 N
额定扭矩	1.8 Nm	最高运行速度	100 mm/s	200 mm/s
螺杆等级	C5(±0.01) /C7(±0.02)	活塞杆旋转角度	±0.3度	
最大驱动扭矩	6 Nm	基本重量0mm行程	0.869 kg	
增加重量每100mm行程	0.629 kg	联轴器	/	
磁性开关		CS1-M-1M	有触点式磁簧管型线长1M	
		CS1-MN-3M	无触点式晶体管NPN型线长3M	
		CS1-MP-3M	无触点式晶体管PNP型线长3M	

产品尺寸图

直接安装



间接安装



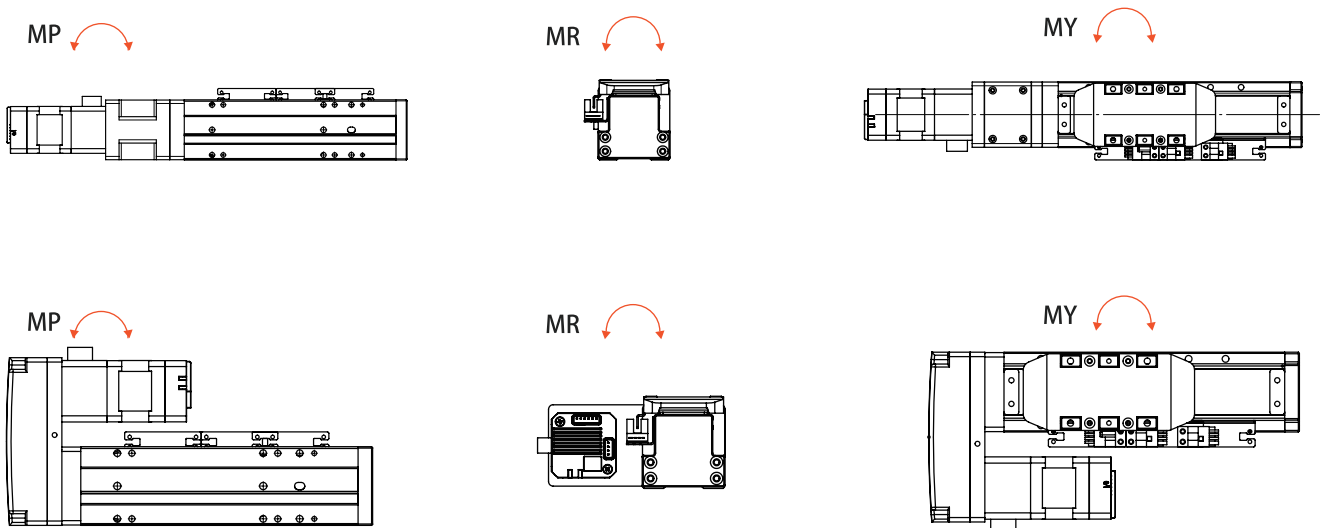
滑台模组



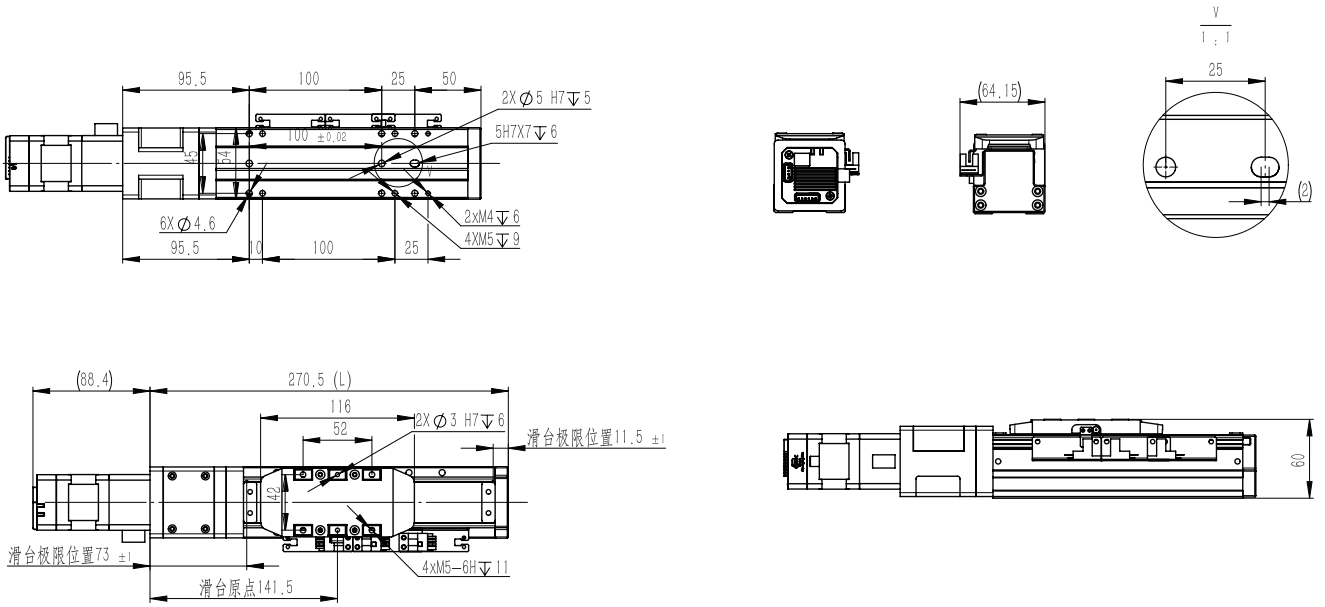
规格参数

滑台型号	CTLM-45	重复定位精度 (mm)		±0.02/100mm
行程 (mm)	50-800 (每间隔50mm)			
螺杆导程 (mm)		2	5	10
最高速度 (mm/s)		50	125	250
最大可搬重量 (kg)	水平使用	30	30	15
	垂直使用	10	10	5
最大推力 (N)		1000	500	250
静态允许力矩 (N.m)	MY:103	MP:103	MR:144	
滚珠螺杆外径 (mm)	直径12 C7等级			
联轴器 (mm)	7X8			
电机型号 (mm)	57伺服步进电机			
额定电压 (V)	DC24±10%			
使用环境	0~40°C、85%RH以下 (无结露情况下)			
防护等级				

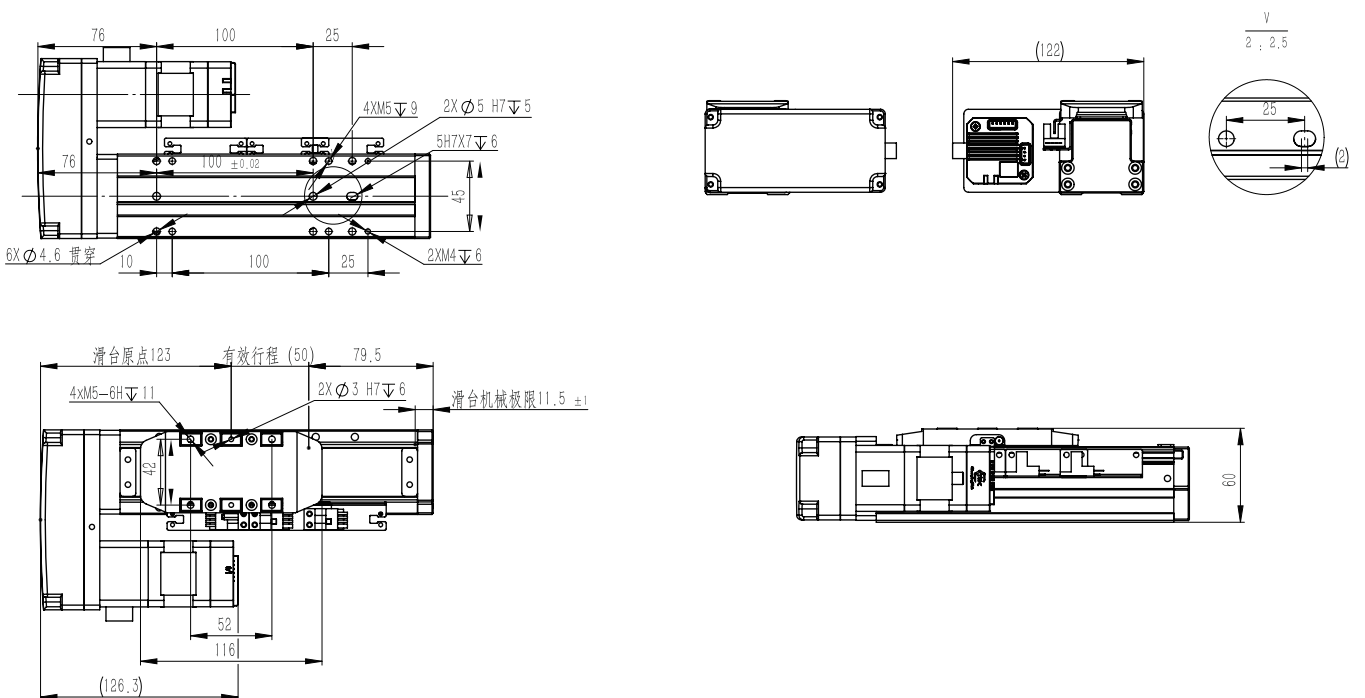
产品尺寸图



直接安装



间接安装



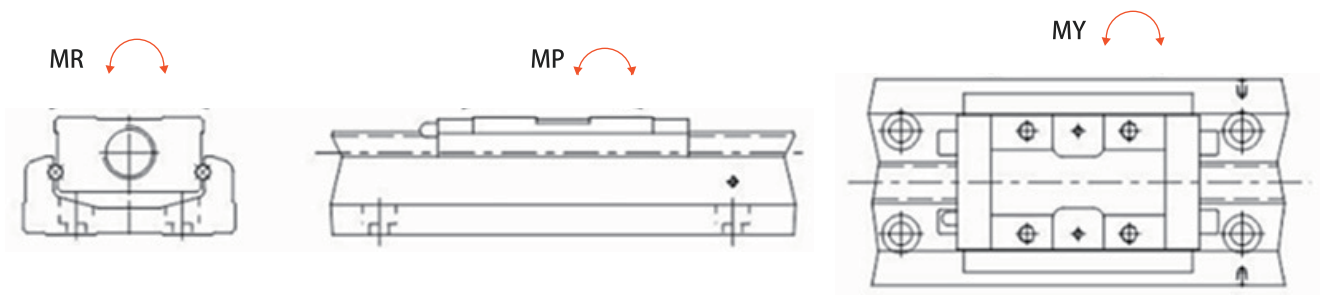
规格参数

滑台模组

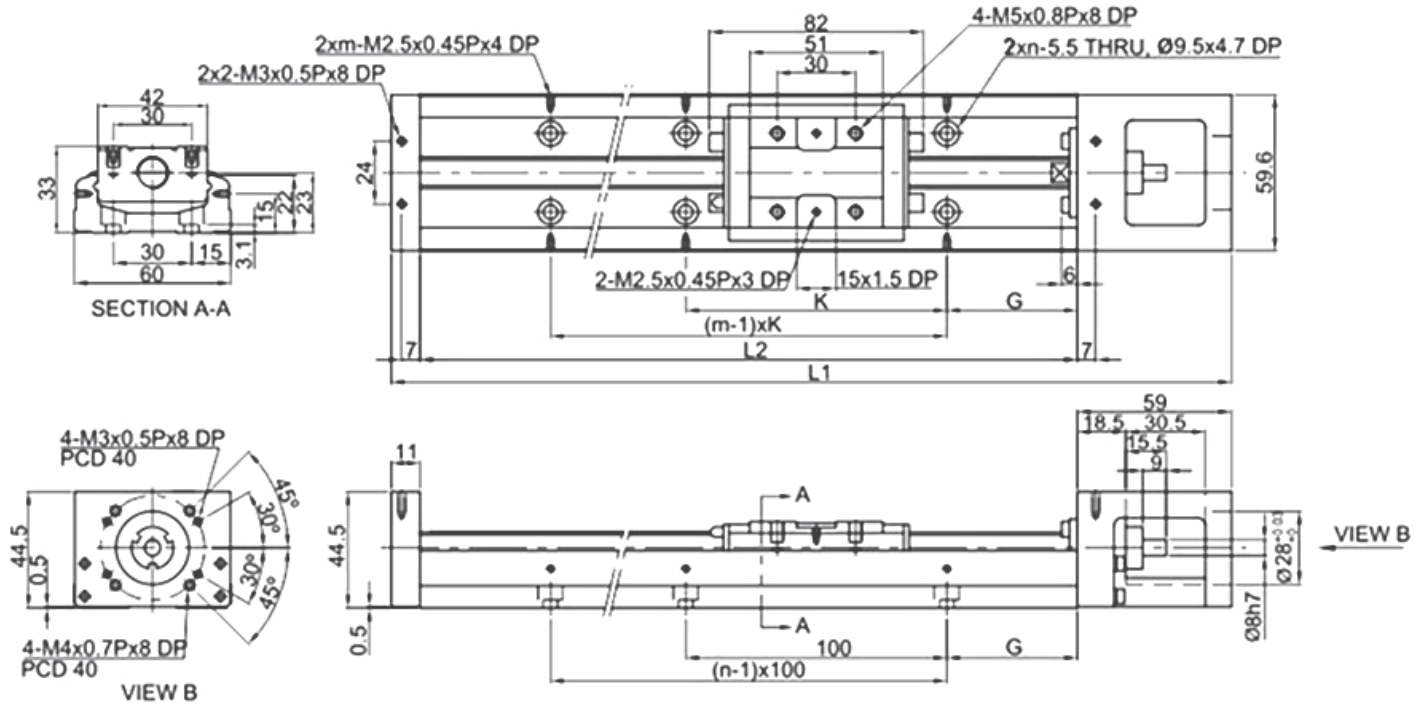


滑台型号	CTLM-60	重复定位精度 (mm)	±0.02/100mm
最长行程 (mm)	60-510 (每间隔50mm)		
螺杆导程 (mm)	5	10	
最高速度 (mm/s)	100	200	
最大可搬重量 (kg)	水平使用	30	15
	垂直使用	10	5
最大推力 (N)	1000	500	
静态允许力矩 (N.m)	MY:152	MP:152	MR:419
滚珠螺杆外径 (mm)	直径12 C7等级		
电机型号	57伺服步进电机		
额定电压 (V)	DC24±10%		
使用环境	0~40°C、85%RH以下 (无结露情况下)		
防护等级	IP40		

产品尺寸图



直接安装



轨道长度 L2(MM)	全长 L1(MM)	最大行程		G(mm)	K(mm)	N	M	重量 (kg)	
		A1滑座	A2滑座					A1滑座	A2滑座
150	220	60	-	25	100	2	2	1.5	-
200	270	110	-	50	100	2	2	1.8	-
300	370	210	135	50	200	3	2	2.4	2.7
400	470	310	235	50	100	4	4	3	3.3
500	570	410	335	50	200	5	3	3.6	3.9
600	670	510	435	50	100	6	6	4.2	4.6

Dexterous Hand Series

灵巧手系列

产品特点

◆ 包络自适应抓取

夹爪连杆机构支持包络自适应抓取，能够适应圆形、球形或异形物体的夹持，提高抓取稳定性

◆ 开源平台

支持市面上所有主流协作机器人和人型机器人，系统内提供知行插件，易于控制和编程

◆ 智能感知

拥有故障诊断、温度感知、力感知、掉落检测等功能，实现实时数据上传，全流程监控

◆ 即插即用

可视化操作界面，极简布线，实现即插即用

◆ 精确力控

驱控一体设计，速度、位置、力闭环控制实现精密力控

◆ 支持二次开发

支持RS485、IO控制，适配ROS系统，支持ros1的二次开发可扩展EtherCAT、CAN控制，提供完整SDK和API支持.....

产品优点



抓取反馈



多面安装



精准力控

应用领域



3C电子



医疗器械



精密制造



具身智能



家用电器



汽车及相关

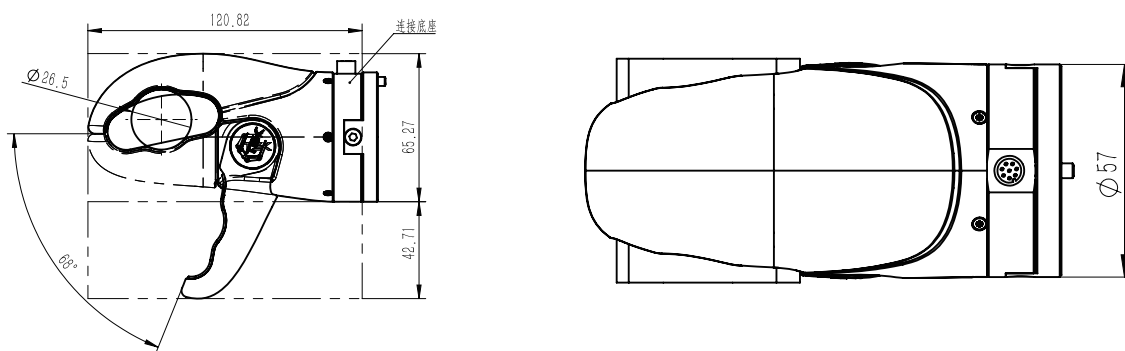
规格参数

扶一-具身仿生两指手 型号：CTAG1F65

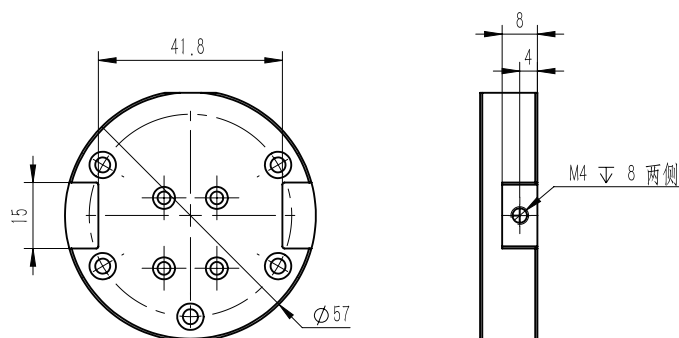


名称	扶一-具身仿生两指手	产品型号	CTAG1F65
驱动方式	伺服驱动	最大行程	68°
最大夹持力	17N	位置控制精度	0.1mm
最大抓取速度	150mm/s	最大电流	1.5A
工作电压	24V	重复定位精度	±0.03mm
自身重量	0.38kg		
可反馈参数	位置、速度、扭矩		
推荐使用环境(温湿度)	0~40°C、85%RH以下(无结露情况下)		
通讯协议	Modbus RTU		
强劲抓握力	精确控制	轻薄设计	高寿命 低维护

产品尺寸图



连接底座安装尺寸



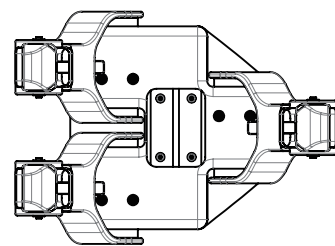
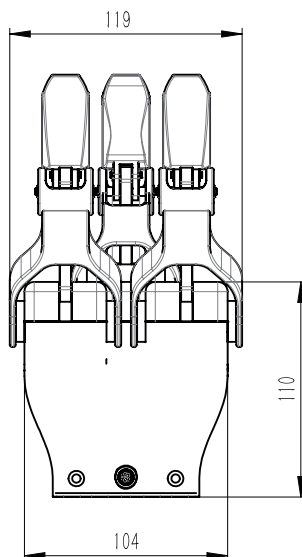
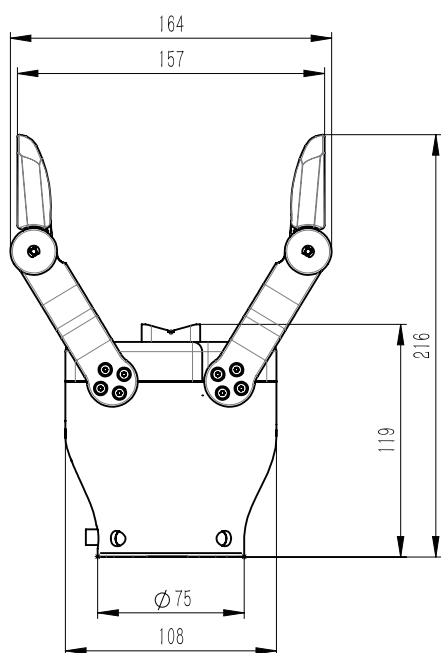
规格参数

抓握三指手 型号：CTMG3F60



名称	抓握三指手	产品型号	CTMG3F60
驱动方式	伺服驱动	最大张开角度	100°
最大推荐负载	5 kg(包络)	最大夹持力	50 N
最大抓取速度	100 mm/s	自身重量	1.1 kg
重复定位精度	±0.03 mm	最大电流	4.5 A
可编程参数	位置、速度、力	工作电压	24 V
可反馈参数	位置、尺寸、速度、力		
推荐使用环境(温湿度)	0~40°C、85%RH以下（无结露情况下）		
通讯协议	Modbus RTU（RS485）、IO（可扩展CAN、TCP/IP、EtherCAT、Profinet等）		
驱控一体	模块化设计	包络抓取	独立控制

产品尺寸图



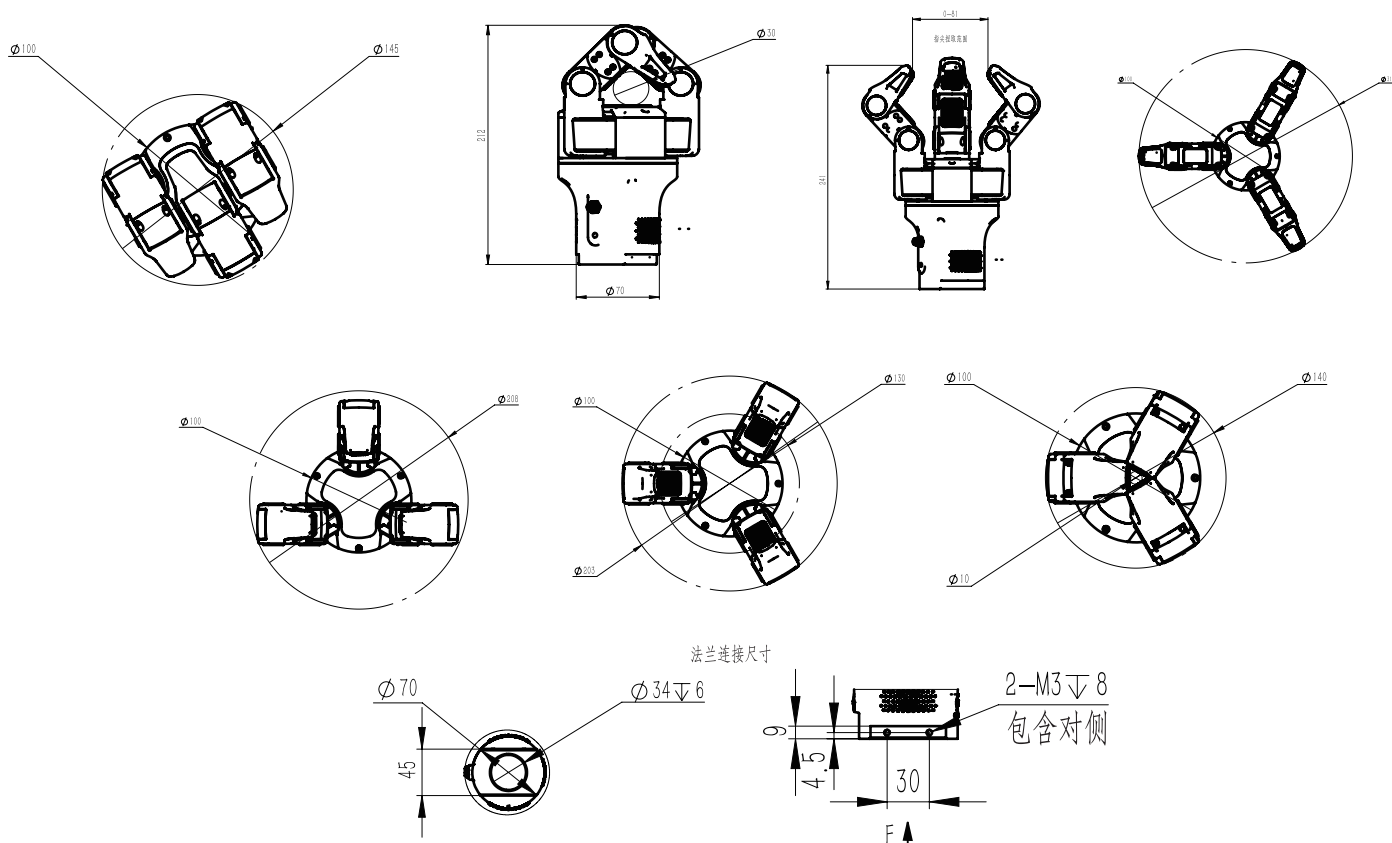
规格参数

九章-具身灵巧三指手 型号：CTDH3F110



名称	九章-具身灵巧三指手	产品型号	CTDH3F110
驱动方式	电机驱动	最大行程	110 mm
最大夹持力	4 N(单指)	最大负载(对指抓取)	2.5 kg
最大抓取速度	225 mm/s	最大电流	2 A
工作电压	24 V	重复定位精度	±0.02 mm
自身重量	1.04 kg	最大噪音	64 dB
可反馈参数	位置、速度、力		
推荐使用环境(温湿度)	0~35℃、85%RH以下(无结露情况下)		
通讯协议	Modbus RTU		
强劲抓握力	精确控制	轻薄设计	高寿命 低维护

产品尺寸图



规格参数

灵思-具身灵巧四指手 型号：CTDH4F08D



名称	灵思-具身灵巧四指手	产品型号	CTDH4F08D
驱动方式	电机驱动	总行程	80 mm
最大推荐负载	2.5 kg(包络)	最大夹持力(单指)	6 N
最大噪音	60 dB	自身重量	0.7 kg
重复定位精度	±0.15 mm	最大电流	1 A
最大关节速度	300 ° /S	工作电压	24 V
可反馈参数	位置、速度、力		
推荐使用环境(温湿度)	0~40°C、85%RH以下（无结露情况下）		
通讯协议	Modbus RTU		

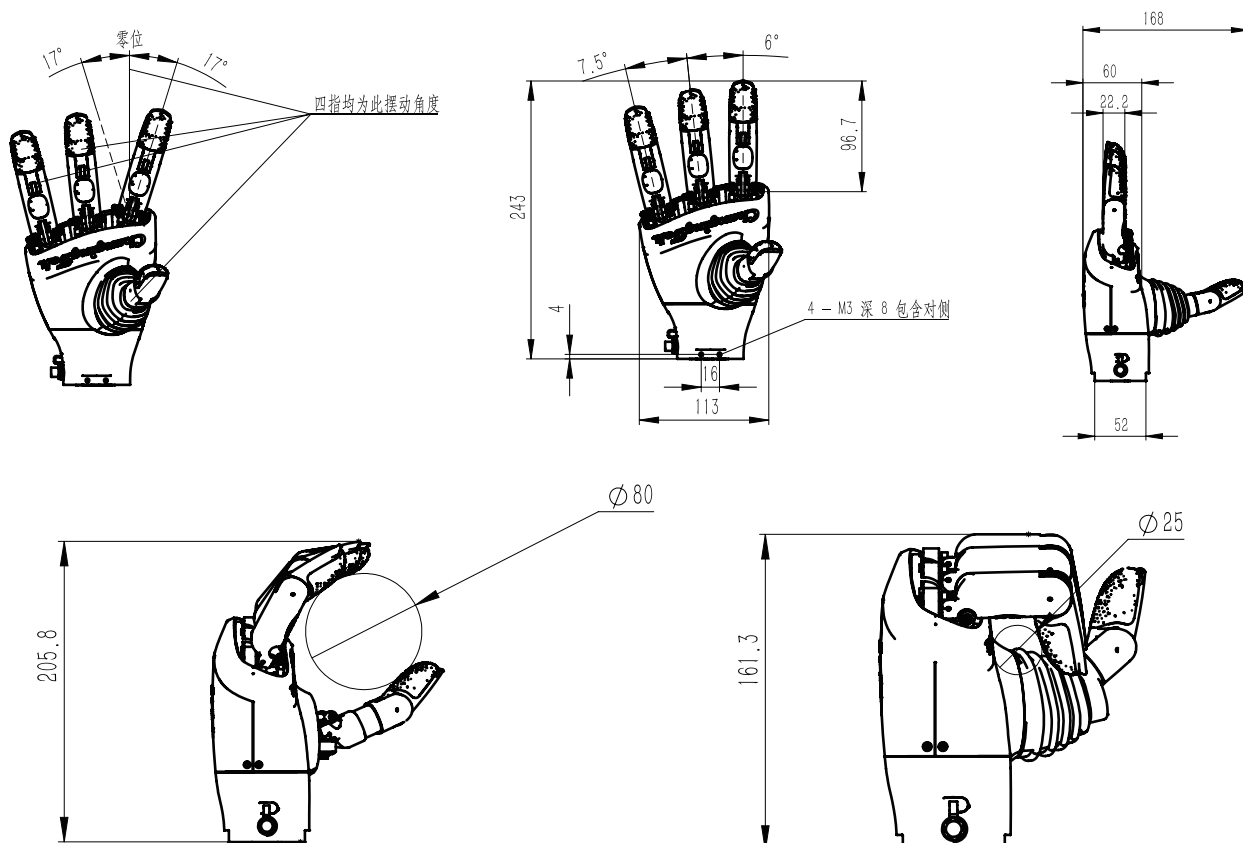
驱控一体

模块化设计

包络抓取

独立控制

产品尺寸图



规格参数

千机-具身灵巧五指手 型号：CTDH5FS



名称	千机-具身灵巧五指手	产品型号	CTDH5FS
驱动方式	电机驱动	最大行程	70 mm
最大夹持力	1 N	抓取速度	10 mm/s
自身重量	0.5 kg	控制精度（位置/力）	0.1/0.1 mm/N
重复定位精度	±0.03 mm	最大电流	1.8 A
最大关节速度	300 ° /S	工作电压	24 V
可反馈参数	位置、力		
推荐使用环境 (温湿度)	0~40℃、85%RH以下（无结露情况下）		
通讯协议	Modbus RTU		

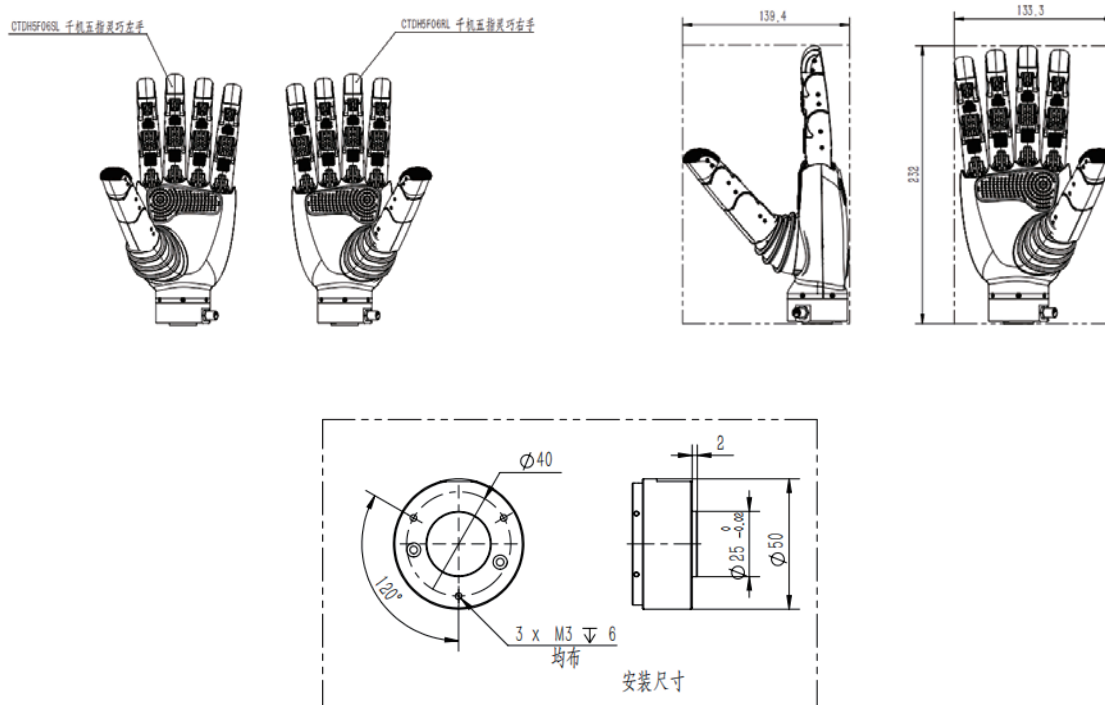
驱控一体

模块化设计

包络抓取

独立控制

产品尺寸图



HEAVY-DUTY GRIPPERS SERIES

重型手系列

产品特点

◆ 包络自适应抓取

驱控内嵌、模块化设计，单指独立控制，可实现自适应抓取，提高抓取稳定性

◆ 支持定制

可根据客户需求定制

◆ 安全可靠

稳固的夹持和高可靠性，为人机协同提供了安全基础

◆ 超大负载

最大负载可达到120kg,满足更多重物的抓取需求

◆ 精确力控

通过内置高精度编码器和力矩传感器，实现对夹持力、位置和运动速度的独立精确控制。这能避免损伤精密工件表面，实现“轻拿轻放”。

◆ 支持二次开发

支持RS485、IO控制，适配ROS系统，支持ros1的二次开发可扩展EtherCAT、CAN控制，提供完整SDK和API支持.....

产品优点



抓取反馈

超大行程

超大负载

支持定制

应用领域



工业制造



航空航天



食品生产



仓储物流



家用电器



汽车及相关

规格参数

重型模块化三指手 型号：CTHM3F460



名称	重型模块化三指手	产品型号	CTHM3F460
驱动方式	伺服驱动	最大行程	460 mm
最大夹持力	100 N	最大负载	60 kg
最大抓取速度	200 mm/s	自身重量	35 kg
控制精度(位置/力)	1 mm/1 N	重复定位精度	±0.3 mm
工作电压	24 V	最大电流	25 A
可编程参数	位置、速度、力	可反馈参数	位置、尺寸、电流
推荐使用环境(温湿度)	0~40℃、85%RH以下（无结露情况下）		
通讯协议	I/O Modbus RTU		

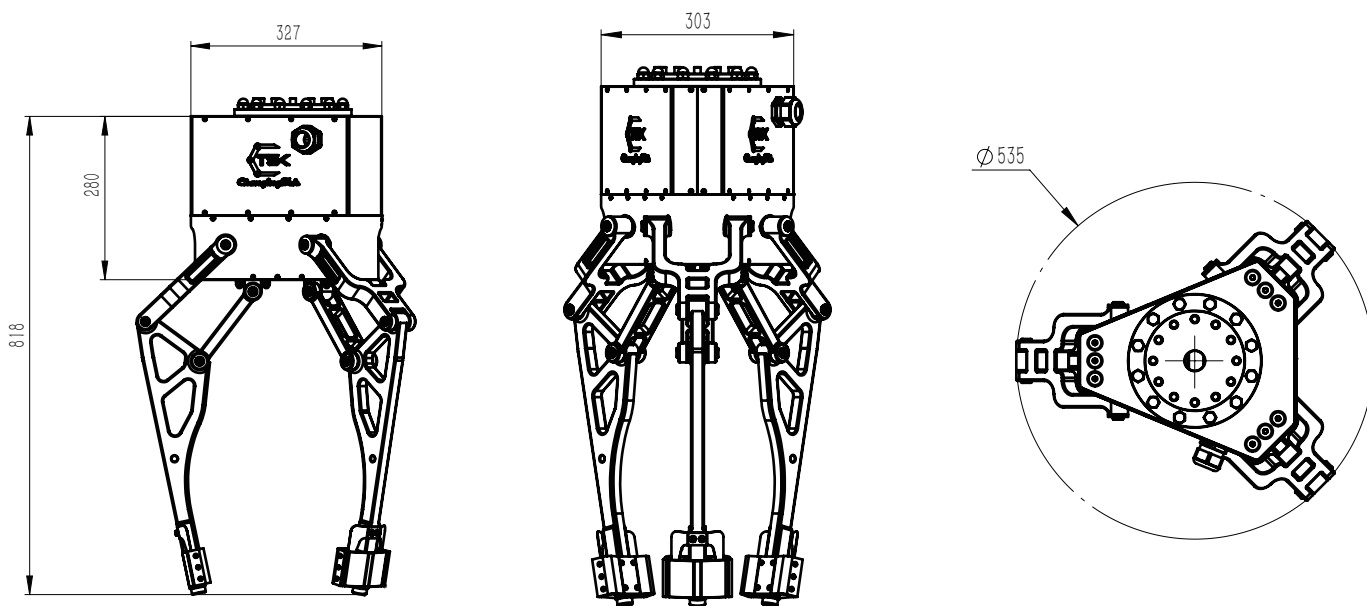
驱控一体

模块化设计

大行程

超大负载

产品尺寸图



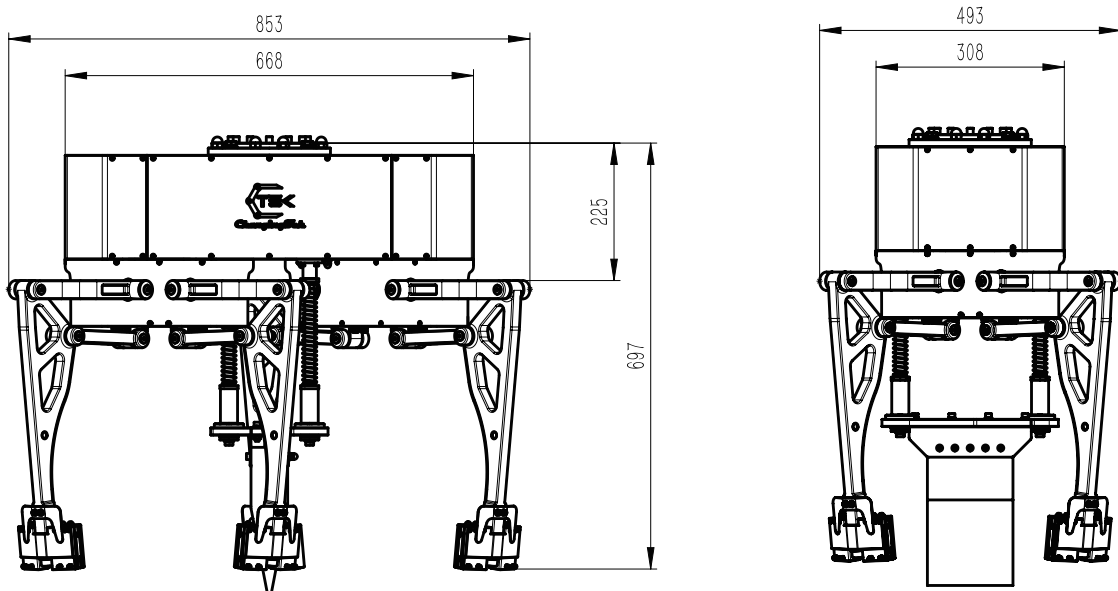
规格参数

重型模块化六指手 型号：CTHM6F460



名称	重型模块化六指手	产品型号	CTHM6F460
驱动方式	伺服驱动	最大行程	460 mm
最大夹持力	100 N	最大负载	120 kg
最大抓取速度	200 mm/s	自身重量	80 kg
控制精度(位置/力)	1 mm/1 N	重复定位精度	±0.3 mm
工作电压	48 V	最大电流	50 A
可编程参数	位置、速度、力	可反馈参数	位置、尺寸、电流
推荐使用环境 (温湿度)	0~40℃、85%RH以下（无结露情况下）		
通讯协议	I/O Modbus RTU TCP/IP		
驱控一体	模块化设计	大行程	超大负载

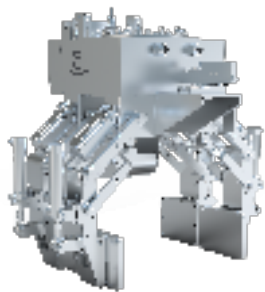
产品尺寸图



SPECIFICATION

规格参数

重型仿生五指手 型号：CTHM5F530



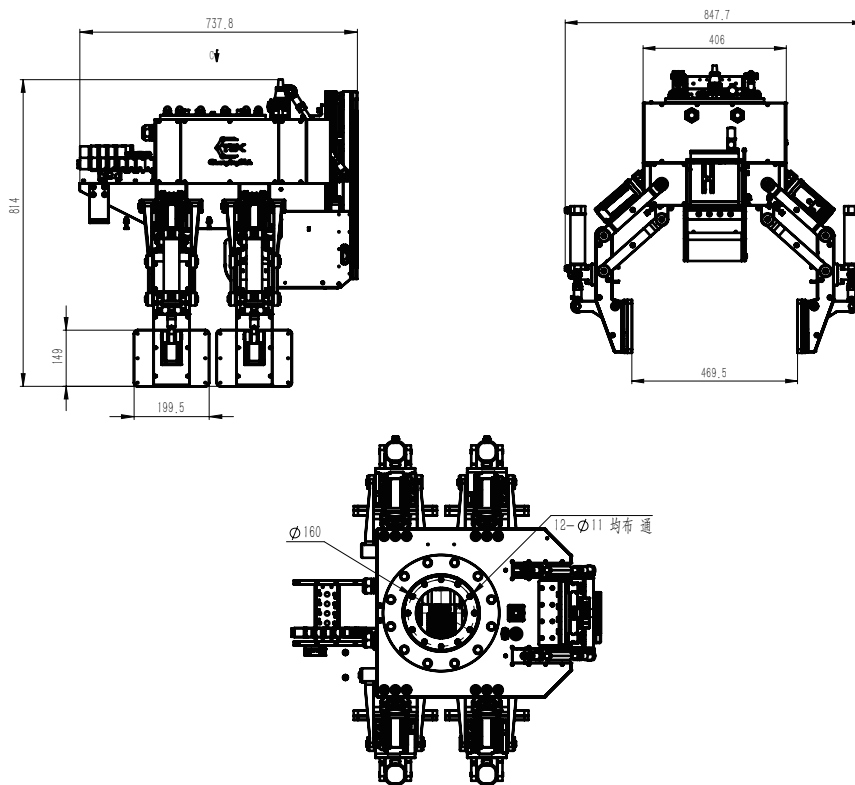
名称	重型仿生五指手	产品型号	CTHM5F530
驱动方式	电机、模组、气缸混合驱动	单指最大夹持力	150N
最大负载	80Kg	最大抓取速度	20° /s
自身重量	≤ 90Kg	行李箱长宽高	长550 宽500 高700 (mm)
工作电压	48V	工作气压	0.6-0.7Mpa
最大行程	530mm	驱动方式	气动
推荐使用环境	0~40°C、85%RH以下（无结露情况下）		
通讯协议	Modbus TCP + Modbus RTU(RS485) + IO		

低维护成本

布置灵活

超大负载

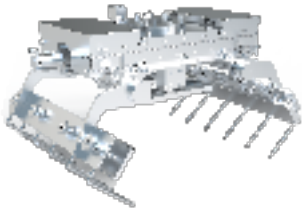
产品尺寸图



SPECIFICATION

规格参数

码袋手 型号：CTABG430



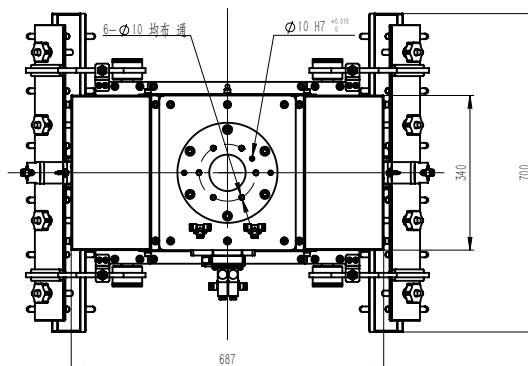
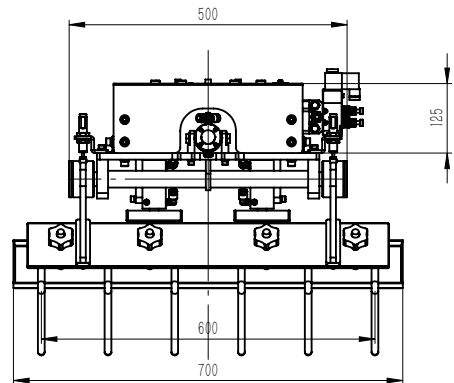
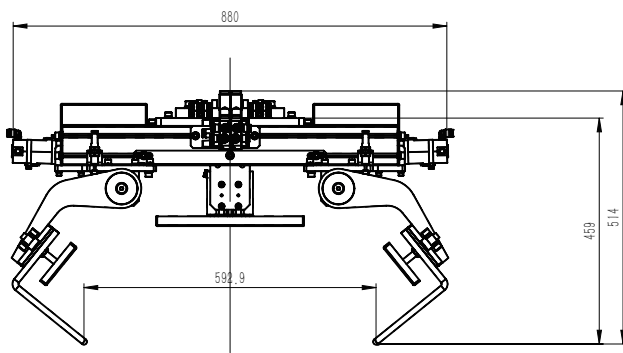
产品名称	码垛手	产品型号	CTABG430
供气压力	0.7 Mpa	抓取袋子最大厚度	180 mm
最大负载	60 kg	抓取袋子最大宽度	430 mm
压紧行程	50 mm	抓取袋子最大长度	800 mm
驱动方式	气动	防护等级	IP54
推荐使用环境	0~40℃、85%RH以下（无结露情况下）		
通讯协议	I/O	自身重量	50 kg

低维护成本

布置灵活

超大负载

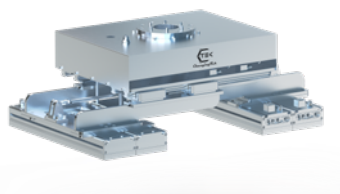
产品尺寸图



SPECIFICATION

规格参数

多功能海绵吸盘手 型号：CTABX400



名称	多功能海绵吸盘手	产品型号	CTABX400
海绵厚度	20 mm	自身重量	70 kg
吸孔数量	99 × 4 (个)	供气压力	0.8 Mpa
空气消耗量	270 × 4 L/min	进气口气压	≥ 0.8 Mpa
最大真空度	60%	张开行程	400 mm
吸力	820 × 4 N	通讯协议	I/O
推荐使用环境	0~40℃、85%RH以下（无结露情况下）		

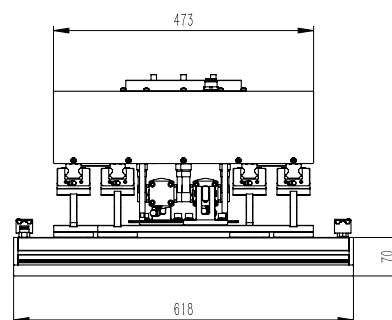
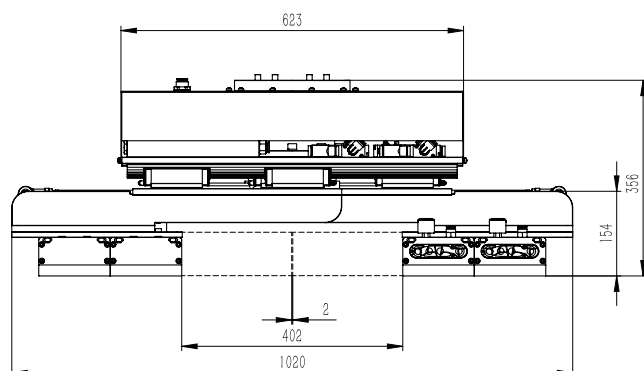
低维护成本

布置灵活

超大吸力

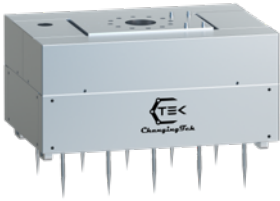
安全性高

产品尺寸图



SPECIFICATION

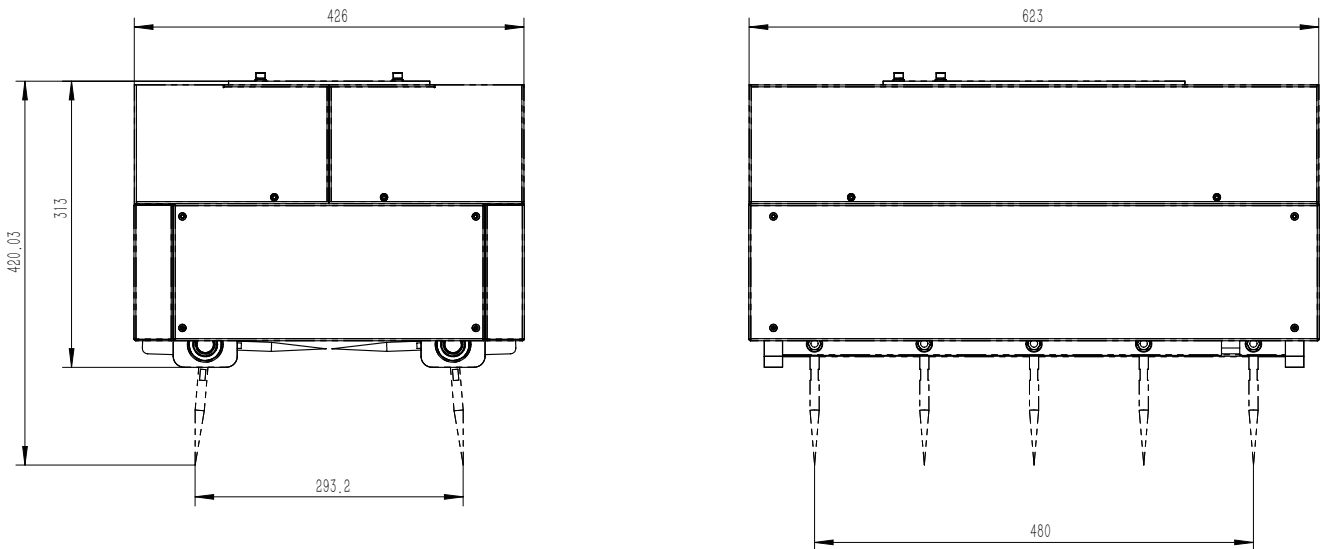
规格参数



直刺式破袋手 型号：CTABG100

产品名称	直刺式破袋手	产品型号	CTABG100
驱动方式	气缸	供气压力	0.7Mpa
自身重量	67kg	最大推荐负载	60kg
工作电压	24V	防护等级	IP54
抓取产品长宽高尺寸	800x400x200 (mm)		
通讯协议	I/O		
低维护成本	布置灵活	安全性高	

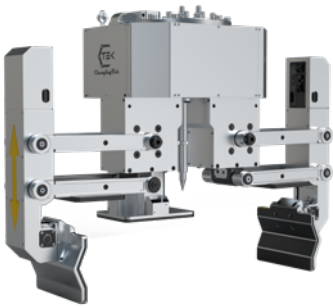
产品尺寸图



SPECIFICATION

规格参数

行李箱抓手 型号：CTBSM2F670.00



产品名称	行李箱抓手	产品型号	CTBSM2F670.00
马达类型	伺服马达	重复定位	±0.2mm
夹爪最大开闭速度	300mm/s	背隙	<0.5mm
最大夹持力	1200N	重量	约50KG
移动时允许加速度	0.2G		
行程	330mm(闭合340mm, 打开670mm)		
驱动方式	蜗轮蜗杆+行星减速		

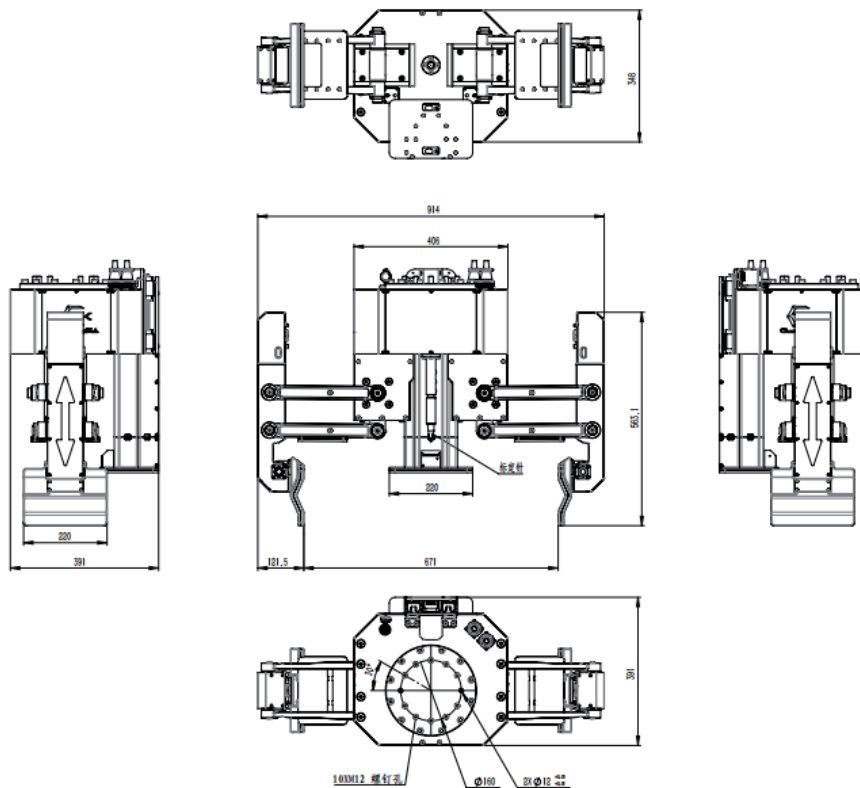
低维护成本

布置灵活

安全性高

*实际搬运工件质量随夹爪夹具与工件材质的摩擦系数及形状不同而变化，一般以加持力的5%~10%为参考标准

产品尺寸图



Electric Vacuum Actuator Series

电动真空执行器系列

产品特点

◆ 一体化集成，部署灵活

内置电动真空泵，无需外接空压机，插电即用，可快速部署或重新配置

◆ 维护简单，成本低

摆脱了空压机及气管路，显著降低了能耗、噪音以及后续的维护成本

◆ 结构紧凑，适应性强

设计小巧轻便，适合空间有限的场景；吸盘和机械臂可灵活更换，以适应不同工件

◆ 高精度与可靠性

采用伺服电机和高精度编码器，适应高温、高压等严苛工业环境

◆ 非侵入式设计，维护便捷

无需打开外壳即可进行参数调试和状态诊断，安全高效，降低维护难度

◆ 集成软件，易于编程

配备直观的软件，方便进行集成和编程，易于操作人员上手

产品优点



无需外部气源



掉落检测



抓取反馈



破真空功能

应用领域



工业制造



航空航天



食品生产



仓储物流



家用电器



汽车及相关

规格参数

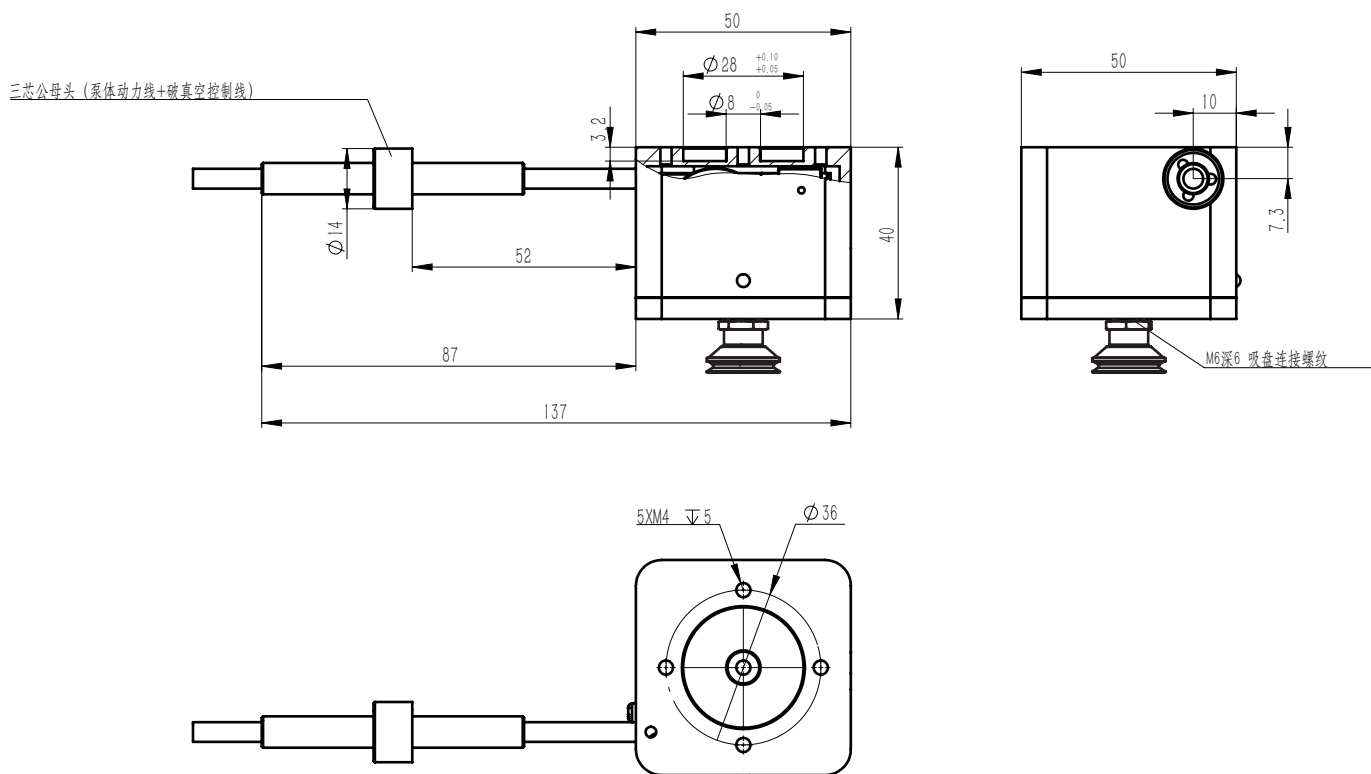
电动吸盘手 型号：CTMSC1F50.00



名称	CTMSC1F50.00	吸放速度	< 0.3S
最大真空度	-50Kpa	真空流量	≥ 1.2L/min
最大负载	2kg	工作电压	DC 24V
自身重量	190g	功率	≤ 5W
使用温度范围	温度 0~50°C	防护等级	IP40
使用湿度范围	80%RH以下(无集露)		
通讯方式	I/O		

本产品出货不含吸盘嘴，可定制

产品尺寸图



规格参数

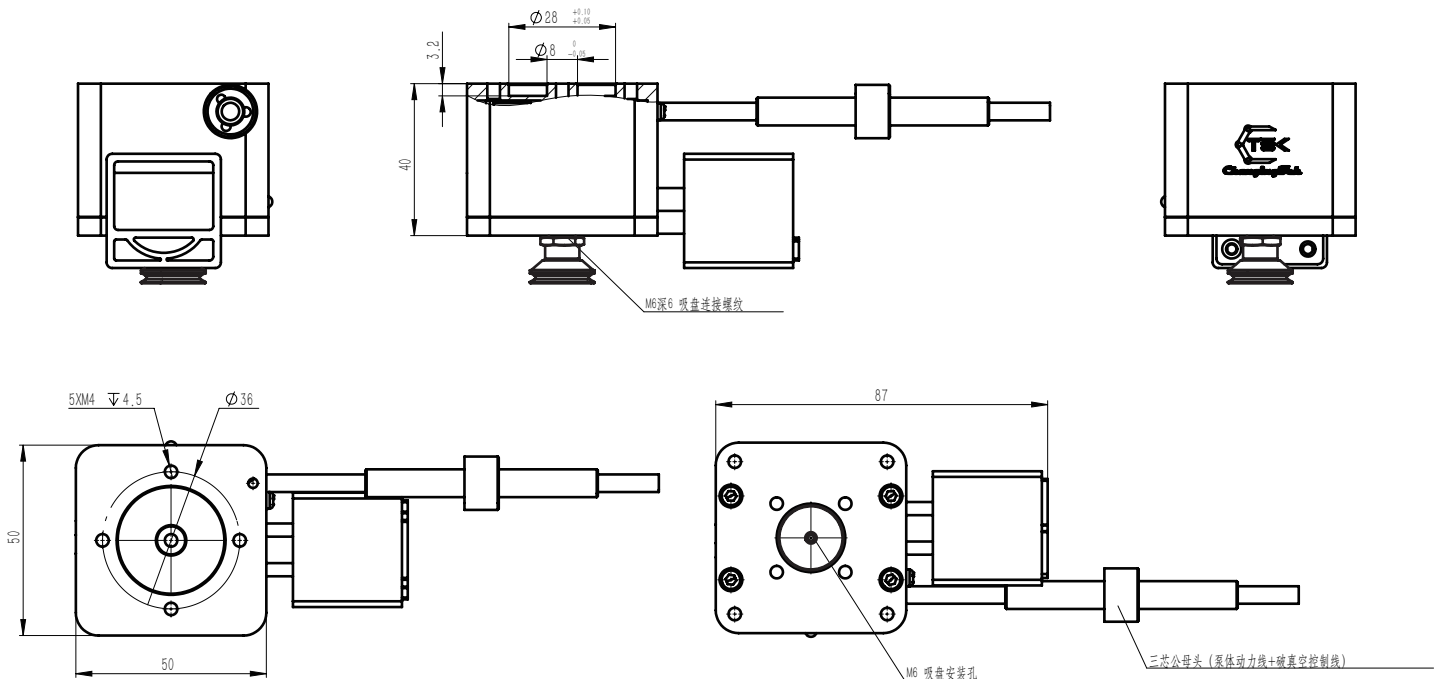
电动吸盘手 型号：CTMSC1F50.00A



名称	CTMSC1F50.00A	吸放速度	< 0.3S
最大真空度	-50Kpa	真空流量	≥1.2L/min
自身重量	310g	工作电压	DC 24V
最大负载	2kg	功率	≤5W
使用温度范围	温度0~50°C	防护等级	IP40
使用湿度范围	80%RH以下(无集露)		
通讯方式	I/O		

本产品出货不含吸盘嘴，可定制

产品尺寸图



规格参数

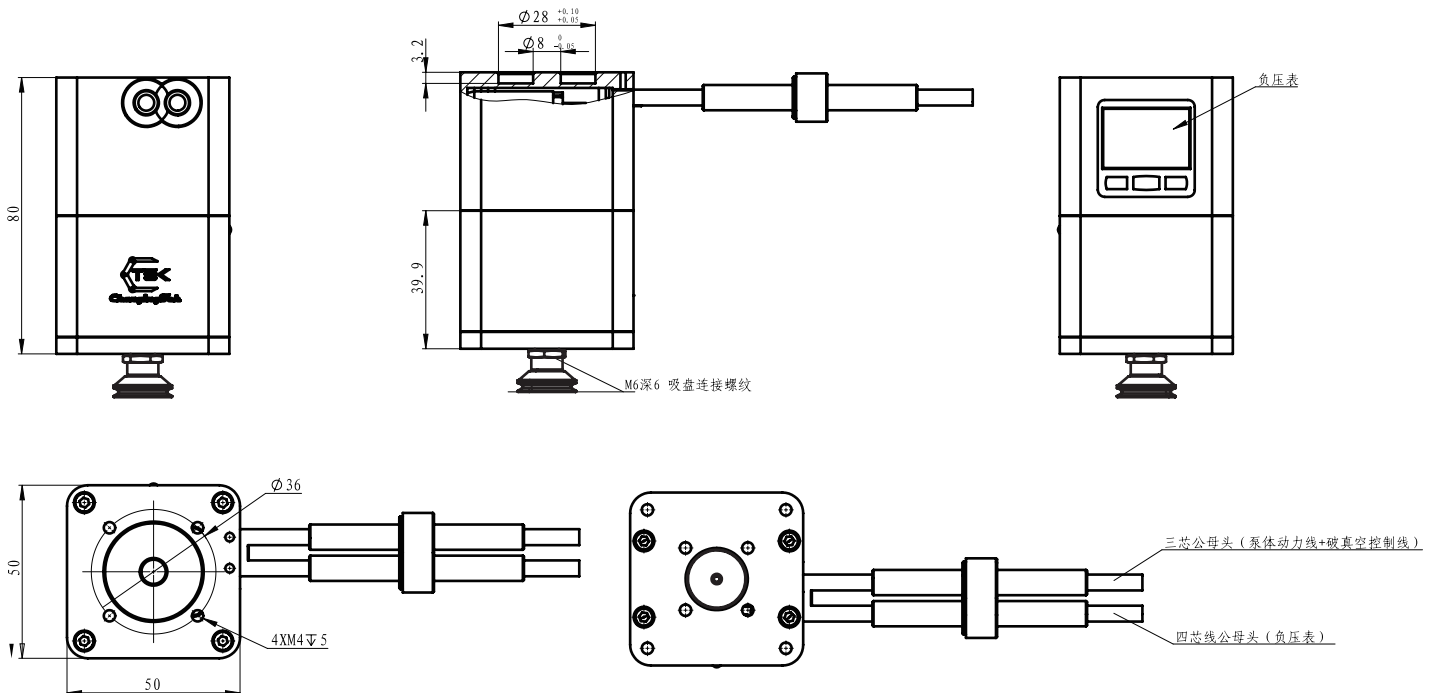
电动吸盘手 型号：CTMSC1F50.00B



名称	CTMSC1F50.00B	吸放速度	< 0.3S
最大真空度	-50Kpa	真空流量	≥ 1.2L/min
自身重量	350g	工作电压	DC 24V
最大负载	2kg	功率	≤ 5W
使用温度范围	温度 0~50°C	防护等级	IP40
使用湿度范围	80%RH以下(无集露)		
通讯方式	I/O		

本产品出货不含吸盘嘴，可定制

产品尺寸图



Actuator Series

驱动器系列

产品特点

◆ 高集成度与智能化

采用高度集成设计，减少外部元件。集成智能算法，大幅简化调试

◆ 控制精确，响应迅捷

实现纳米级高精度位置/速度控制。拥有高带宽，响应速度可达微秒级，确保高速高精作业。

◆ 全面的诊断与保护功能

设计满足宽温工作、高防护等级（防水防尘）、抗振动及低EMI电磁干扰要求，适应工业与汽车等严苛环境。

◆ 全面的诊断与保护功能

集成实时诊断和多重电气保护，保障系统稳定可靠运行

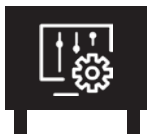
◆ 灵活的通信与配置能力

模块化设计和多种控制模式增强了配置灵活性

◆ 支持二次开发

支持RS485、IO控制，适配ROS系统，支持ros1的二次开发可扩展EtherCAT、CAN控制，提供完整SDK和API支持.....

产品优点



精确控制



智能高效



紧凑设计

应用领域



工业制造



航空航天



食品生产



仓储物流



家用电器



汽车及相关

SPECIFICATION

规格参数

气动有源驱动器 型号：CTPAD-S



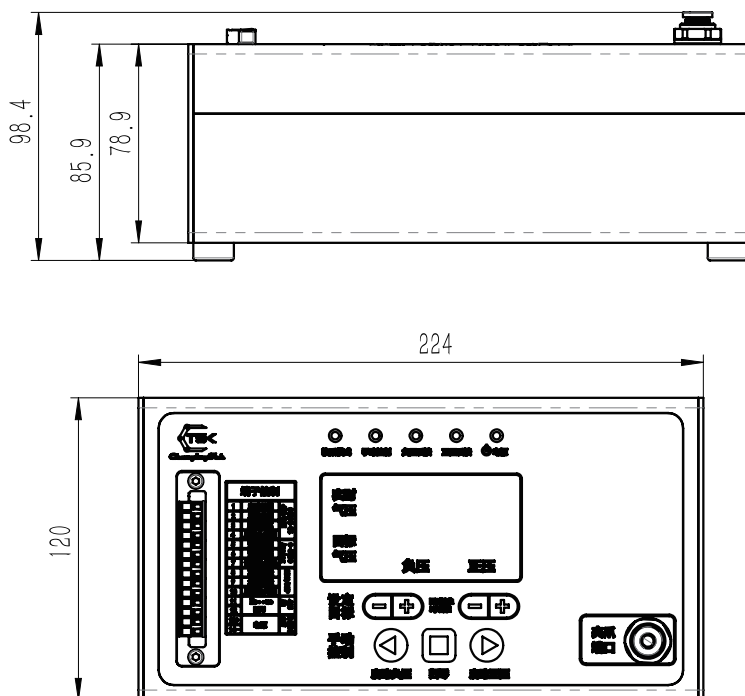
产品名称	气动有源驱动器	产品型号	CTPAD-S
额定功率	48W	额定电压	24V
输出气压	-80 ~200 kPa	驱动方式	电动泵驱动
工作噪音	60dB	防护等级	IP40
最大正压流量	9L/min	工作噪音	50dB
最大负压流量	9L/min	净重	2kg
使用环境	0~40°C、85%RH以下(无结露情况下)		
通讯协议	手动按钮、I/O+模拟量、MODBUS RTU		

低维护成本

布置灵活

安全性高

产品尺寸图



General wheeled humanoid robot

通用轮式人形机器人

双臂协同30kg负载能力

支持850mm臂展

支持0~2.2m垂直范围作业

0.075mm高精度视觉

配置1组光栅结构光视觉

配置2组实感双目视觉

0.2NM高分辨率柔性控制

力位混合控制

支持双臂协同避障作业

双臂协同避障规划

支持目标识别与姿态定位

支持全身协同运动规划



SPECIFICATION

规格参数

通用轮式人形机器人

机械参数

机器人折叠高度	650mm
机器人伸展高度	1800mm
总重量	70kg
身体自由度	21Dof
灵巧手	可选配
关节减速器	谐波减速机
关节编码器	双编码器
感知传感器	结构光视觉、实感双目视觉、3D激光雷达

电器参数

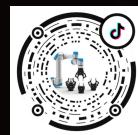
单臂额定负载	15kg
臂展范围	850mm
手臂垂直作业范围	0~2200mm
六维力传感器	配置
供电电压	48V
网络通信	WIFI/5G
运动速度	1.5m/s
续航时间	6h

软件参数

导航定位精度	±10mm
手臂定位精度	±0.05mm
力感知精度	±0.2NM
视觉定位精度	±0.075mm
运动规划与避障	支持
工件6D姿态定位	支持
语音交互	支持
拖拽编程	支持



微信公众号



抖音视频号



淘宝

代理经销/咨询热线: Tel: 0512-53233370

网址: www.changtingtek.com

知行机器人科技(苏州)有限公司

地址:江苏省太仓市富达路99号智汇谷·科技创新园18号楼

上海办事处

地址:上海市浦东新区秀浦路2388号张江机器人谷14幢301.302室

知行智能装备(盐城)有限公司

地址:江苏省盐城市盐南高新区新园路78号D-1

西安办事处

地址:陕西省西安市长安区航新路中科遥感西安空间信息科技产业园

北京办事处

地址:北京市海淀区中关村南大街2号数码大厦B座12层1201室