



钧巧系列
三指灵巧手JQ3-5

钩巧系列三指灵巧手JQ3-5



并指

操作模式

钩舵三指灵巧手可以执行两种类型的动作。第一种是手指1和2相对于手指3的两侧同时对称转动，此对称转动设计称为三指灵巧手的重构。三指灵巧手的重构操作之下，可以根据夹取物体的形状执行三种操作模式：分指模式、对指模式和并指模式。

钩巧系列三指灵巧手JQ3-5

快速设置、即插即用、
抓捏随心、三指多变、

钩巧系列三指灵巧手JQ3-5



分指



对指

驱动方式	伺服电机驱动
抓取方式	捏取、夹取、包络抓握
手指操作模式	分指、并指、对指
手指结构	三指
手指抓取速度	最快不大于1s
手指最大加持力	5-20N
最大负载能力	5kg
自重	980g
工作电压	DC12V/24V
功率	55W
通讯协议	RS485 Modbus RTU

应用场景

包围抓握



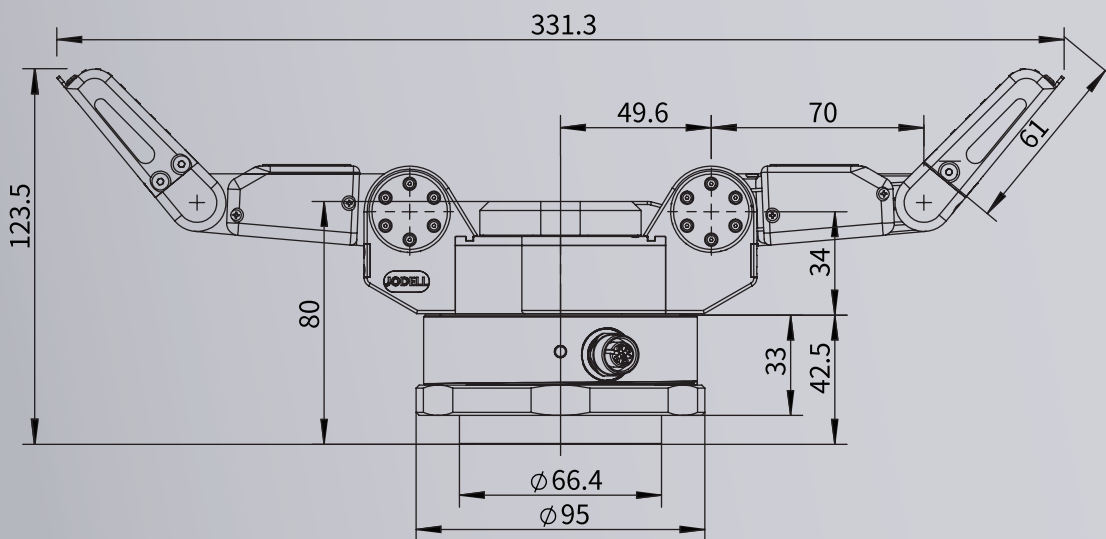
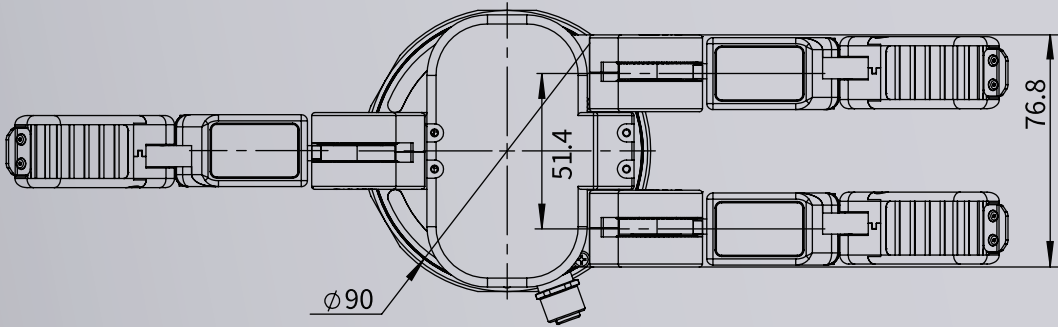
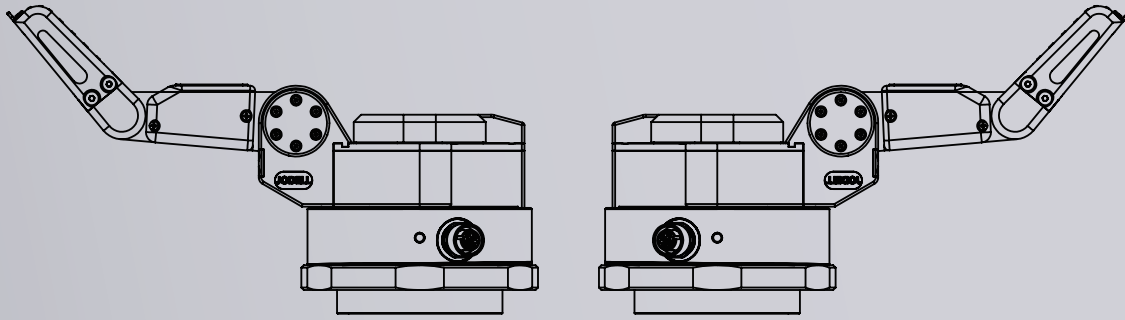
指尖抓握



超强形状适应性抓取

钩巧系列高度通用的工业级三指灵巧手JQ3-5
超强适应圆柱体、多面体、圆球等形状物体，
能广泛应用与教育、科研、物流、航天、安防等行业

产品外观尺寸



钧舵荣誉

jodell honor



☆ “直通乌镇” 世界互联网大赛二等奖（2/400+）

☆ 中国创新创业大赛先进制造组优秀企业（工信部）

☆ 2019年江苏省“i创杯”互联网创新创业大赛一等奖

☆ 姑苏创业领军人才企业

☆ 吴江创业领军人才企业

☆ 十一届“赢在苏州 创赢未来”青年精英创新创业大赛第二名

☆ 智汇台州全球高层次人才创业大赛二等奖



钧舵机器人有限公司

Company brochure

苏州市吴江市汾湖经济开发区临沪大道北侧1508号

6幢5单元

www.jodell.cn

联系电话

0512-6366 7858 (工作日 8:00-18:00)

钧舵机器人有限公司宣传画册

Jodell Robotics co.,LTD Brochure

