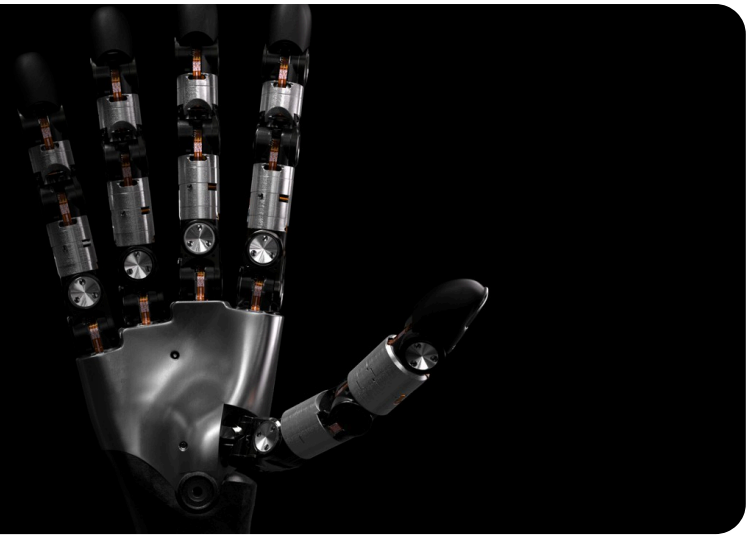
DEXTEROUS ROBOT HAND

Wuji Hand 2

20自由度・ダイレクトドライブの
高器用性ロボットハンド



Wuji Hand 2 は、人の手とほぼ同じサイズに20の能動自由度を備えたロボットハンドです。すべての関節をモーターで直接駆動し、腱（ワイヤー）を使わない構造のため、伸びや切れによる性能低下がありません。HumansX は日本正規代理店として、**世界に先駆けて予約受付**を開始しています。

20 DoF	1,000 Hz	≥ 12 N	≥ 4 回/秒
能動自由度（各指4）	20軸同時制御周期	指先ピーク力	開閉速度

特長

01 人の手に近い20自由度
各指4自由度・計20自由度。親指の完全な対向動作や指の開閉（外転）まで再現し、人の手に近い多彩な動きが可能です。

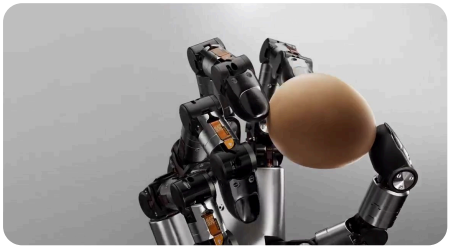
02 直接駆動・バックドライブ可能
非線形な連動機構を使わない直列の直接駆動関節。外力を正確に感じ取れ、関節バックラッシは1°未満です。

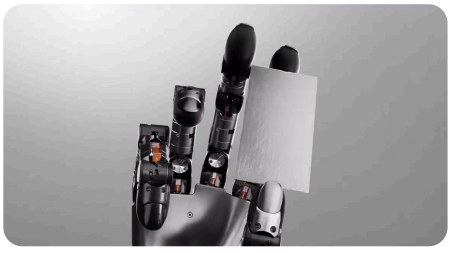
03 力・位置ハイブリッド制御
1,000 Hz × 20軸の MIT 方式ハイブリッド制御で、つまむ・ねじる・押すといった繊細な操作を実現します。

04 指先の多軸力覚センシング
指先に多軸の力・トルクセンサを内蔵。精密なつまみ動作や持ち替えなど、細かな作業を支えます。

05 柔らかな外皮・高耐久
骨格・ソフトパッド・スキンの3層構造で対象物を傷つけずに把持。モジュール式で部品交換やメンテナンスも容易です。

06 すぐに使える開発環境
Python / C SDK・CLI、ROS 2 に対応。MuJoCo／Isaac Sim 用の URDF・MJCF・USD モデルも提供します。





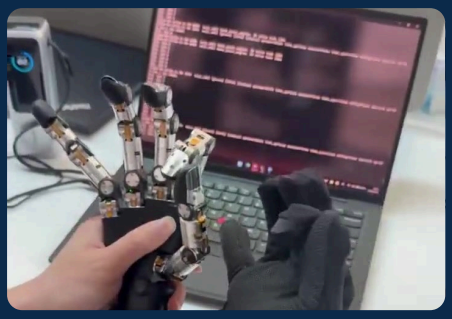


画像出典：Wuji Technology

主な仕様

能動自由度	20 DoF（各指4自由度）
指の構成	完全対向・外転（左右）動作対応
駆動方式	直接駆動回転関節（バックドライブ可能）
外形寸法	約 180 × 80 × 40 mm
質量	約 800 g（ソフトパッド・ケーブル含む、ベース除く）
指先センシング	多軸 力・トルクセンシング
制御	1,000 Hz × 20軸、MIT 力・位置ハイブリッド制御
指先ピーク力／開閉速度	12 N 以上 ／ 4 回/秒 以上
関節バックラッシ	1° 未満
通信／電源	EtherNet（100BASE-T / RJ45）／ DC 12 V（電源アダプタ付属）
ソフトウェア	Python / C SDK、CLI、ROS 2、URDF / MJCF / USD

※ 仕様は量産モデルと異なる場合があります。最新の仕様は販売モデルに準じます。



おすすめ構成：Wuji Hand 2 × Wuji Glove

データグローブ Wuji Glove で、人の手の動きをそのまま20自由度のハンドへ。
遠隔操作で作業させながら、模倣学習用のデータをそのまま蓄積できます。

- キャプチャ → マッピング → 実行 → 学習までを一貫して構築
- ヒューマノイド・ロボットアームへのエンドエフェクタ搭載も相談可

予約受付について

対象
Wuji Hand 2（右手用／左手用）

納期
ご注文確定後 約2ヶ月

価格
構成・台数によりお見積り

活用例

- エンボディド AI・器用操作の研究
- ヒューマノイドロボットのエンドエフェクタ
- 遠隔操作による模倣学習用データの収集
- MuJoCo / Isaac Sim を活用した Sim-to-Real 検証





画像出典：Wuji Technology

お問い合わせ　HumansX株式会社
〒108-0073 東京都港区三田2-14-7 ローレル三田505
TEL 03-6665-8958　Mail ihou@humansx.co.jp

価格・納期・デモは
お気軽にご相談ください
humansx.co.jp/contact/