

奥赛斯仿生手通过触摸仿生手公司独有的Biosim软件进行控制与编程，是一款能满足多种活动的智能电动上肢假肢，也是现时世界上最先进的上肢假肢之一。

先进的设计：

- 五根手指皆有独立的马达驱动，有独立的指关节
- 大拇指可手动旋转，配合做出不同的抓握手势
- 拥有可手动旋转的腕关节，或可选配电动腕关节
- 持久耐用的铝合金结构框架
- 先进的智能电量管理系统延长电池的续航能力
- 自带低电量音频警报
- 兼容多种上肢设备

BioSim软件自定义功能：

- 可透过Biosim软件选择不同手势和进行训练
- 4种肌电信号切换动作方式，包括开合共同信号，双重和三重打开信号
- 5种有效控制策略，包括两种双电极控制和三种单电极控制
- 自动抓取防滑功能防止正在抓取的物件意外滑落

产品选项：

- 四种规格：超小号，小号，中号和大号
- 颜色：经典黑
- 手腕选择：快接手腕（QWD），屈腕，腕离断
- 通过“my i-limb 我的仿生手”APP控制

套装内容：

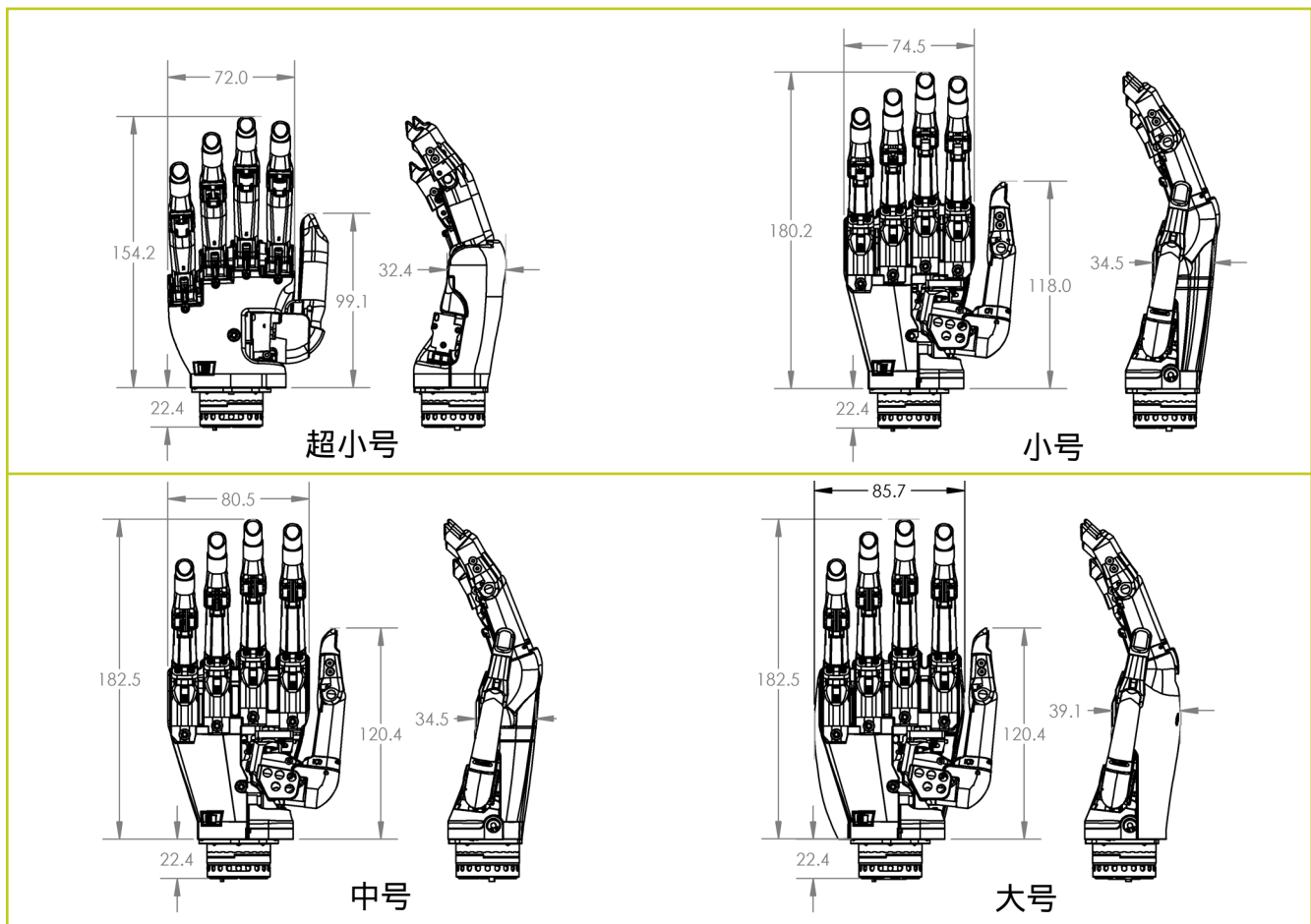
- 2个透明保护手皮 + 4个仿生手皮
- 1年保修，可选择延保最多至5年



可用抓握和手势的选项：

- 食指指点
- 大拇指侧捏
- 2个拇指停靠静止模式
- 4个高精度两指捏选择
- 4个三指捏选择





技术参数

电压	7.4V (额定)
最大电流	5A
电池容量	充电锂聚合物电池; 7.4V (额定); 容量1300mAh
手头最大承重 (静态)	40kg (加小号) 90kg (小/中/大号)
手指最大承重 (静态)	20kg (加小号) 32kg (小/中/大号)
从张开到完全抓握所需时间	1.2秒
设备重量	快接手腕 414g (加小号); 464g (小号); 476g (中/大号) 腕离断 378g (加小号); 427g (小号); 439g (中/大号) 曲腕 521g (加小号); 571g (小号); 583g (中/大号) 阻力手腕 409g (加小号); 459g (小号); 471g (中/大号)

力量

五指抓握力量	10.2kg (100N)
侧捏力量	2.1kg (21N)

产品号码	描述	产品号码	描述	产品号码	描述
PL536000A	QWD, 大号, 右手	PL540000A	腕离断, 大号, 右手	PL538000A	曲腕, 大号, 右手
PL537000A	QWD, 大号, 左手	PL541000A	腕离断, 大号, 左手	PL539000A	曲腕, 大号, 左手
PL400004B	QWD, 中号, 右手	PL400012B	腕离断, 中号, 右手	PL401020A	曲腕, 中号, 右手
PL400005B	QWD, 中号, 左手	PL400013B	腕离断, 中号, 左手	PL401021A	曲腕, 中号, 左手
PL400006B	QWD, 小号, 右手	PL400014B	腕离断, 小号, 右手	PL401022A	曲腕, 小号, 右手
PL400007B	QWD, 小号, 左手	PL400015B	腕离断, 小号, 左手	PL401023A	曲腕, 小号, 左手
PL401024A	QWD, 加小号, 右手	PL401028A	腕离断, 加小号, 右手	PL401026A	曲腕, 加小号, 右手
PL401025A	QWD, 加小号, 左手	PL401029A	腕离断, 加小号, 左手	PL401027A	曲腕, 加小号, 左手