3D 打印 · 开源项目 · 中文翻译版

可动机械手（左手，全打印）

Poseable Robot Hand (Left Hand) (PLA)（英文原版随附）

原作者	Make-A-Print（Printables @Make-A-Print）
原始页面	https://www.printables.com/model/923346-poseable-robot-hand-left-hand-pla
来源平台	Printables —— 开源 3D 打印模型社区（开源网站下载）
发布时间	2024-08-27
热度	点赞 6362 · 下载 18093 · 文件 17 个
许可协议	CC BY 4.0
文件构成	本文档（中文说明）+ 英文原版 PDF + 模型包（官网 3d-print 页可下载）

鸣谢原作者（Attribution）

本文件来源于开源 3D 打印社区 Printables（开源网站），原作者为 Make-A-Print。感谢原作者将设计与资料无偿公开分享。

中文版由 OpenHW Lab 翻译整理，版权归原作者所有；转载或使用请保留原作者署名并遵守 CC BY 4.0。

1 项目简介

全打印的可动机械手：关节靠打印结构做出来，装好后手指依然能自由摆动。

这是 Make-A-Print 的第一版全打印机械手（左手）：手掌、四指与拇指由多个打印件组装，装好后关节可以自由摆动，摆出抓握姿势。

它是纯机械结构——没有舵机、没有传感器，所以不是「能自动抓东西」的灵巧手；但作为研究灵巧手关节结构、做教学演示或当桌面摆件都很合适。

包含 STL 与 STEP 两套文件：想改结构可以直接在 STEP 上动手。左侧版本，作者也做了右手版。

要点：

- 17 个文件，含 STL 与 STEP
- 免支撑、易打印
- 关节可自由摆动（纯机械）
- 适合灵巧手结构教学与展示

2 模型文件清单

完整模型包已镜像到官网（www.openhwlab.com/3d-print），可直接下载。

STEP-Files	8 个文件
robot-hand-finger-a.step、robot-hand-thump-e.step、robot-hand-part-4_cpu.step、robot-hand-part-3_wall-mount.step、robot-hand-finger-d.step、robot-hand-finger-c.step、robot-hand-part-1.step、robot-hand-finger-b.step	

STL-Files	8 个文件
robot-hand-part-2_finger-b.stl、robot-hand-part-3_wall-mount.stl、robot-hand-part-2_finger-a.stl、robot-hand-part-2_thump-e.stl、robot-hand-part-4_cpu.stl、robot-hand-part-1.stl、robot-hand-part-2_finger-d.stl、robot-hand-part-2_finger-c.stl	

extra	1 个文件
assembly-instruction-robot-hand.pdf	

3 许可与免责

许可协议：CC BY 4.0

https://creativecommons.org/licenses/by/4.0/

本文档为中文说明（含摘要与要点翻译），原始英文文档由原发布者在 Printables 上生成，已随本页提供。如翻译与英文原文有出入，以英文原文为准。模型的使用、打印与再分发请遵守原作者许可。

感谢开源社区：本页内容来自 Printables 开源社区，由 OpenHW Lab 翻译与镜像，仅供学习交流使用。原站无法访问时可直接在本站下载全部资料。