

Modelo		DoF	Atuação	Sensores	Compatibilidade com manipulador	Software
HRI Hand		6	Motores Lineares	Nenhum	UR3	ROS
Robot Nano		11	Tendões	Câmera	Não mencionado	Não mencionado
Hand						
Alaris Hand		6	Tendões	Posição	Não	Não mencionado
LEAP Hand		16	Servomotores	Posição	UR5/UR10	ROS / Python / C++ / simulação