

Nekkar

Mecanum Wheel based Robot



Nekkar 실내로봇에 적용가능한 뛰어난 모바일 로봇입니다. 작고 유연한 구조로 다양한 실내환경에서 적용 가능합니다. 어플리케이션을 추가할 수 있는 충분한 페이로드와 대용량 배터리는 오랜 시간 다양한 목적으로 사용할 수 있습니다. Nekkar는 Stereo Camera, Lidar, GPS, IMU 등과 같은 추가 구성 요소들을 설치할 수 있으며, ROS/TCP 를 지원하여 쉽게 진행하는 프로젝트에 적용해 볼 수 있습니다.

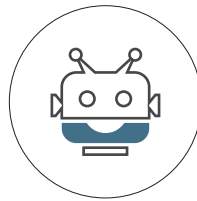
제품 특성



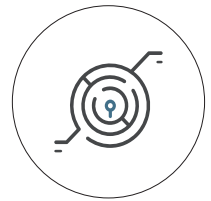
**40kg
Payload**



**12 hour
Battery Time**



**APIs
ROS/TCP**



**Various
Optional Sensor**

Specification			
Dimensions	530 mm (W) x 710 mm (L) x 370 mm (H)	Drivers and APIs	ROS / TCP
Weight	30 Kg	Battery	24V / 50Ah (Li-ion)
Wheels	Mecanum wheel	Power Supply	24V / 7A
Drive Configuration	Mecanum wheel drive (Omnidirectional)	Runtime	12 hour
Payload	40 Kg	Charging Time	5 hour
Max Speed	0.6 m/s	Environment	Indoor
Max Acceleration	2 m/s ²	Material	Aluminum
Ground Clearance	35mm	Option	
Obstacle Ability	15mm	Wireless charging	

Optional Autonomy Sensors	
RealSense	sonar sensor
KEPLER S	3D LiDAR based Autonomous Navigating Solution
KEPLER A	2D LiDAR based Autonomous Navigating Solution