

3D SLAMの実験用 自律移動型ロボット

3D SLAM評価等開発・実験で活用可能なベースロボット

すぐに現場で走行実験を！

研究現場の「欲しかった」を集約

カスタマイズも可能！ご相談承ります

特長

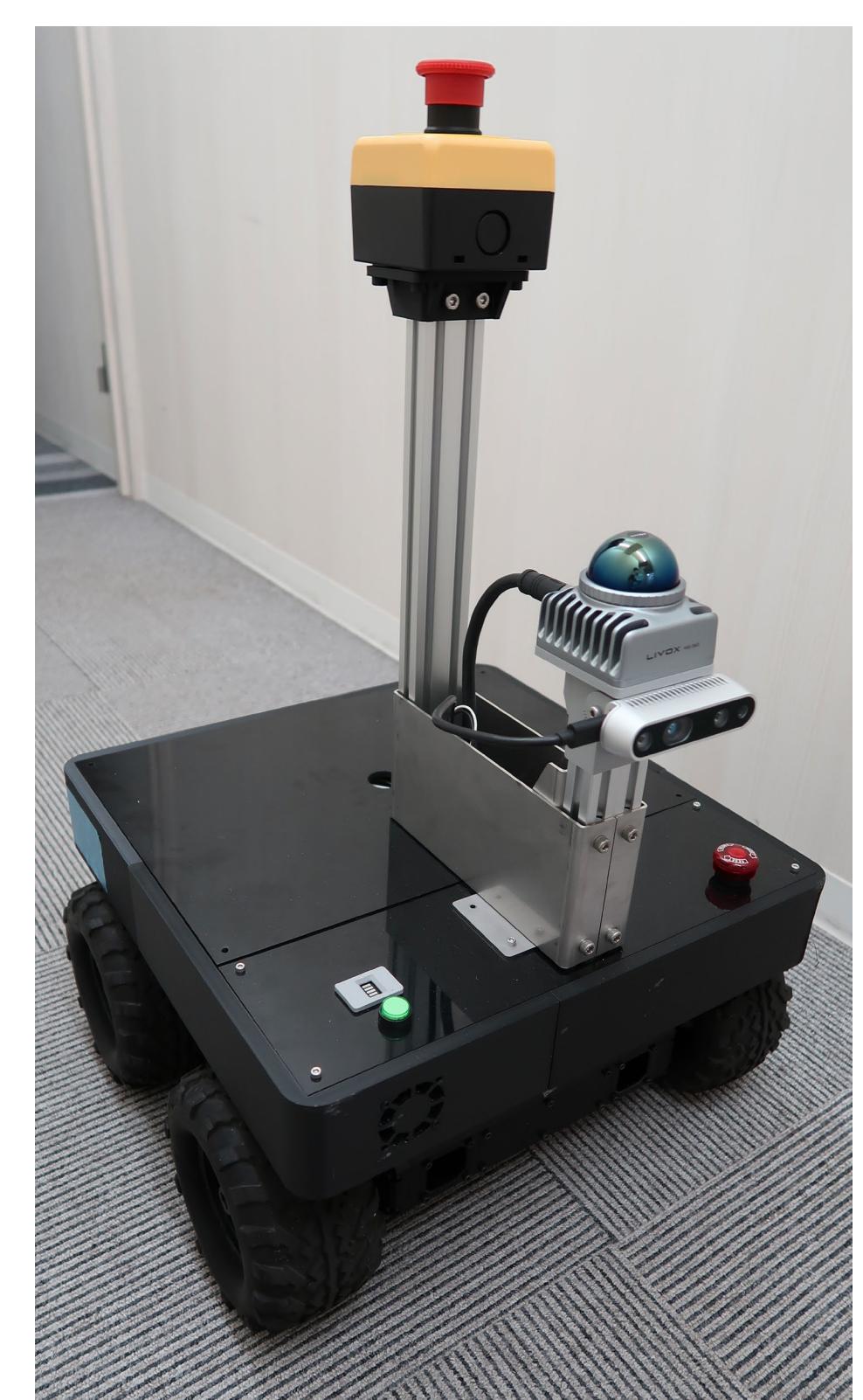
高精度3D SLAMに即対応
(ROS2対応)

センサー、駆動系、PC
全て内蔵の完全オールインワン

ソースコードをオープンソースで提供
(RTAB-Map, FAST-LIO, LiDAR SLAMを活用)



Khepri-M(ケプリ エム)



Khepri(ケプリ)

主な仕様・性能

項目	Khepri - M	Khepri
特徴	センサー、PC類をフル搭載 クローラー型で幅広い踏破性能	スーツケースで持ち運び可能 簡単に3D SLAM実験が可能
プロセッサ	Intel Core i5, Jetson Orin NX	AMD Ryzen 5
主要センサ	Mid360, Camera, GNSSx2, 高性能IMU	Mid360, Realsense
長さ×幅×高さ	857(W)x587 (D)x 1050(H)mm	423(W) x 437(D) x 670(H) mm
車両重量	約80kg	約15kg
最大出力	250W x 2	36W x 4
駆動	クローラ	車輪駆動 4輪独立4WD
参考価格	450万円(税別)	70万円(税別)

開発中のため製品版では若干異なる場合があります

