

Usage prévu

Contrôle centralisé d'une flotte de robots	Jusqu'à 100 robots
Traitement des commandes	Hiérarchisation et traitement des commandes parmi une multitude de robots
Contrôle du niveau de la batterie	Suivi des niveaux de la batterie du robot et gestion automatique du rechargement
Contrôle de la circulation	Coordination des zones critiques où se croisent de multiples robots

Deux versions disponibles

Linux PC	Fourni dans un boîtier PC physique
Virtual Machine Image	Pour une installation sur un serveur existant

PC Linux physique MiRFleet

Type PC	Intel® Maple Canyon NUC
Processeur	Intel® Core i3-501U (cache 3 MB, fréquence d'horloge 2,1 GHz)
RAM	8 GB DDR3L-1600
Disque SSD	120GB 2.5"
Système d'exploitation	Linux Ubuntu 16.04
Capacité de réseau	1 Gbit Ethernet, aucune possibilité de connexion sans fil
Raccords nécessaires	Prise électrique 110 V ou 230 V et câble réseau Ethernet
Exigences d'installation	Doit fonctionner sur le même réseau physique que celui des robots

MiRFleet Virtual Machine Image

Taille du fichier d'image	3 GB
Exigences serveur	Processeur double cœur avec fréquence d'horloge 2,1 GHz min.
RAM	Min, 4 GB (8 GB conseillé)
HDD	10 GB
Logiciel de virtualisation	Oracle Virtual box o VMware



