

Uso concebido

Control centralizado de la flota de robots	Hasta 100 robots
Gestión de las órdenes	Jerarquización y gestión de las órdenes entre varios robots
Control del nivel de la batería	Supervisión de los niveles de batería de los robots y gestión automática de la recarga
Control del tráfico	Coordinación de las zonas críticas con intersecciones de varios robots

Dos versiones disponibles

Linux PC	Se suministra como PC box físico
Virtual Machine Image	Para la instalación en el sistema de servidor existente

MiRFleet physical Linux PC

Tipo de ordenador	Intel® Maple Canyon NUC
CPU	Intel® Core i3-501U (caché de 3 MB, reloj base de 2,1 GHz)
RAM	8 GB DDR3L-1600
SSD	120GB 2.5"
Sistema operativo	Linux Ubuntu 16.04
Capacidades de red	Ethernet de 1 Gbit, sin opción inalámbrica
Conexiones necesarias	Toma de corriente de 110 V o 230 V y cable de red Ethernet
Requisitos de instalación	Debe funcionar en la misma red física que los robots

MiRFleet Virtual Machine Image

Tamaño de archivo de imagen	3 GB
Requisitos del servidor	Procesador de doble núcleo con reloj de 2,1 GHz como mínimo
RAM	Mín. 4 GB (8 GB recomendados)
HDD	10 GB
Software de virtualización	Oracle Virtual box o VMware



