

# Spécifications de MiR Fleet

## 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
Avis de non-responsabilité	Les spécifications peuvent varier en fonction des conditions locales et de la configuration d'application

## Deux versions disponibles

---

MiRFleet pour PC	Fourni dans un boîtier PC physique
MiRFleet Solution pour serveur	Pour une installation sur un serveur existant

## MiR Fleet pour PC

---

Modèle	NUC7i3DNB
PC	Intel® Maple Canyon NUC
Processeur	Processeur Intel® Core™ i3-7100U (3 Mo de cache, 2,40 GHz)
RAM	8 GB DDR4-2400
Disque SSD	128 GB 2,5 po
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

## MiR Fleet Solution pour serveur

---

Taille du fichier d'installation	3 GB
Taille du fichier de mise à jour MiR Fleet	~300 MB
Exigences serveur	Processeur double cœur avec fréquence d'horloge 2,1 GHz min.
RAM	Minimum 8 GB
HDD	Minimum 80 GB
Systèmes d'exploitation compatibles	Ubuntu 18.04 LTS, serveur Ubuntu 18.04 LTS, Debian 9, CentOS 7, Redhat Enterprise Linux 7.4
Logiciel de virtualisation	Docker CE/EE 18.09.01 ou version ultérieure