

### Bestimmungsgemäße Verwendung

Zentrale Steuerung einer Roboterflotte	Bis zu 100 Roboter
Auftragsmanagement	Priorisierung und Verteilung von Aufträgen unter mehreren Robotern
Kontrolle des Batterieladestands	Überwachung der Batterieladestände der Roboter und automatische Verwaltung der Ladevorgänge
Verkehrssteuerung	Koordinierung kritischer Bereiche, in denen sich die Wege mehrerer Roboter kreuzen

### Zwei verfügbare Versionen

Linux-PC	Auslieferung in physischem PC-Gehäuse
VM-Image (Virtual-Machine-Image)	Zur Installation auf bestehenden Serversystemen

### Physischer Linux-PC für MiRFleet

PC-Typ	Intel® Maple Canyon NUC
Prozessor	Intel® Core i3-501U (3 MB Cache, 2,1 GHz Grundtakt)
Arbeitsspeicher (RAM)	8 GB DDR3L-1600
SSD	120GB 2.5"
Betriebssystem	Linux Ubuntu 16.04
Netzwerkfähigkeit	1-Gbit-Ethernet, ohne Drahtlosoption
Erforderliche Anschlüsse	110-V- oder 230-V-Steckdose sowie Ethernet-Netzwerkabel
Installationsanforderungen	Muss sich im gleichen physischen Netzwerk befinden wie die Roboter

### VM-Image für MiRFleet

Imagedateigröße	3 GB
Serveranforderungen	Dual-Core-Prozessor, mind. 2,1 GHz
Arbeitsspeicher (RAM)	Mind. 4 GB (8 GB wird empfohlen)
Festplatte	10 GB
Virtualisierungssoftware	Oracle VirtualBox oder VMware



