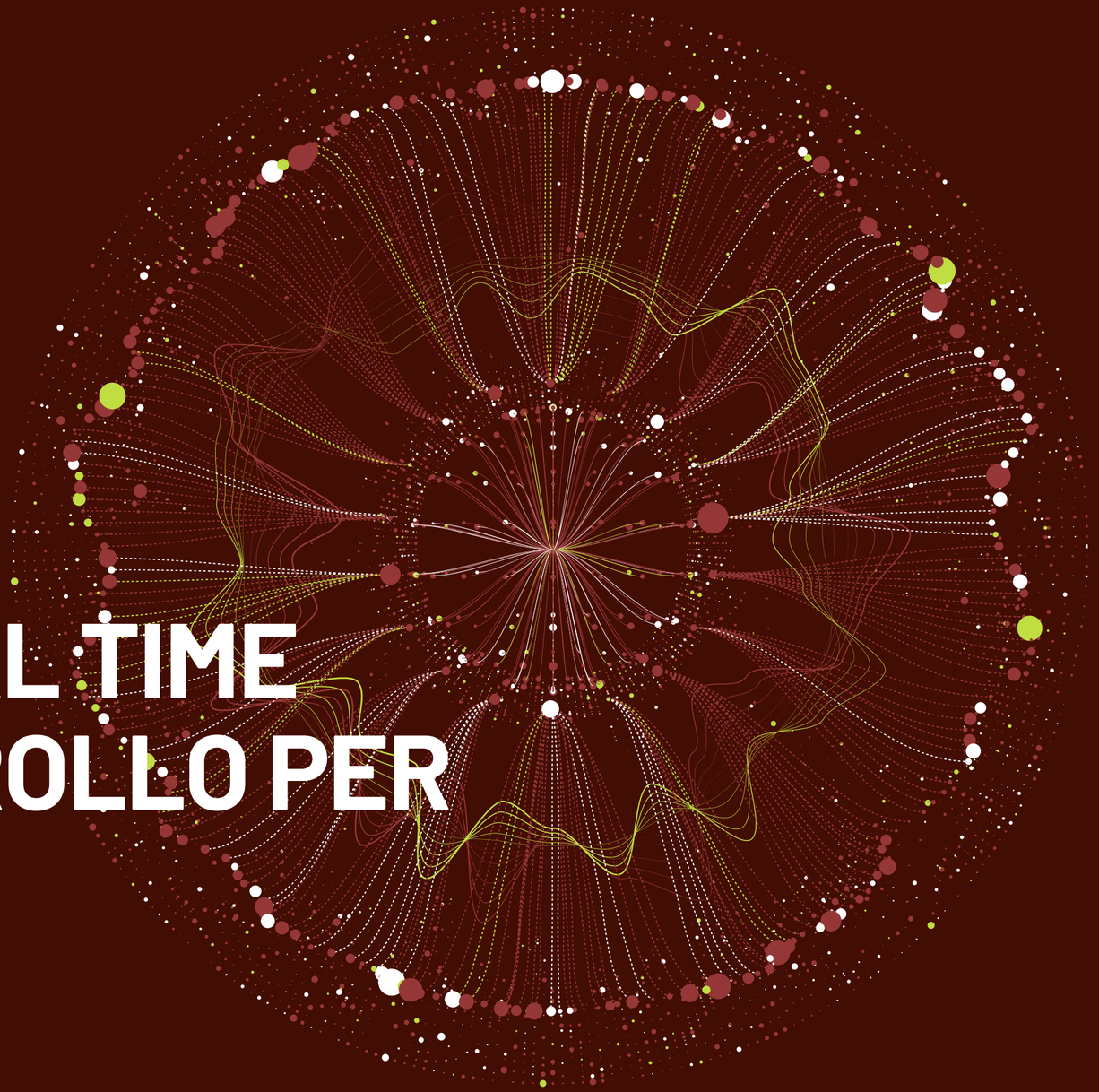
bi-rex
Big Data Innovation & Research Excellence



LINEA PILOTA · CASO D'USO ROBOTICA & AUTOMAZIONE

EDGE AUTOMATA – REAL TIME DIGITAL TWIN DI CONTROLLO PER ROVER

Digital twin real time a bordo del rover

EDGE AUTOMATA – REAL TIME DIGITAL TWIN DI CONTROLLO PER ROVER

LA SOLUZIONE

Edge Automata porta a bordo del rover un Digital Twin Real Time che ne governa il comportamento, finora eseguibile solo nel cloud. Il rover decide in tempo reale e in piena autonomia, anche senza connessione, usando un designer grafico per la definizione del comportamento che non richiede competenze tecniche. Rover con Edge Automata a bordo Nodo Edge e controllo autonomo tramite Digital Twin



Rover con Edge Automata a bordo Nodo Ed

La semplicità del Cloud, le performance dell'Hardware

VANTAGGI

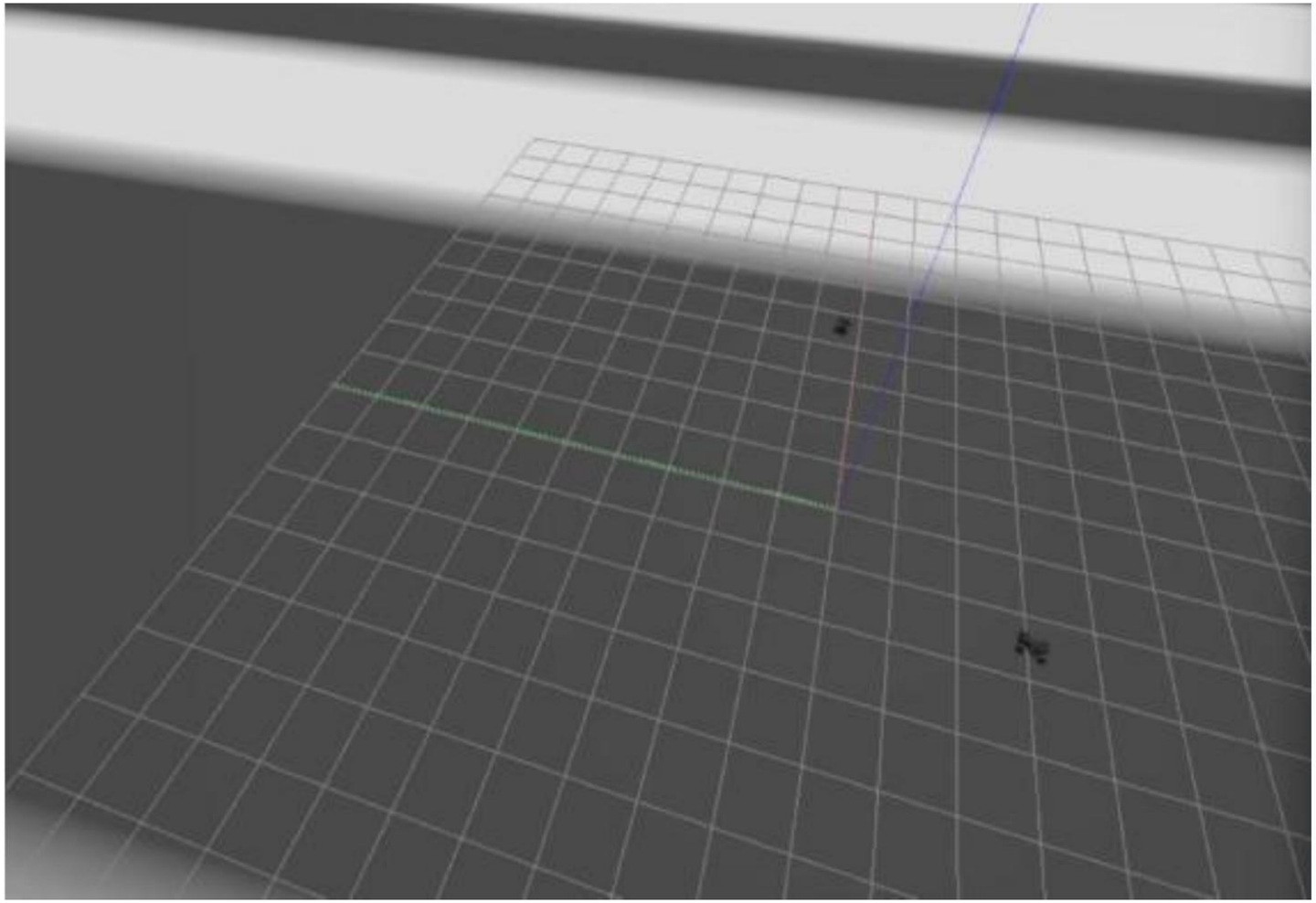
Edge Automata cambia il controllo dei rover portando l'intelligenza a bordo, abilitando cosi un il controllo cognitivo real-time dei rover anche in assenza di connettività.

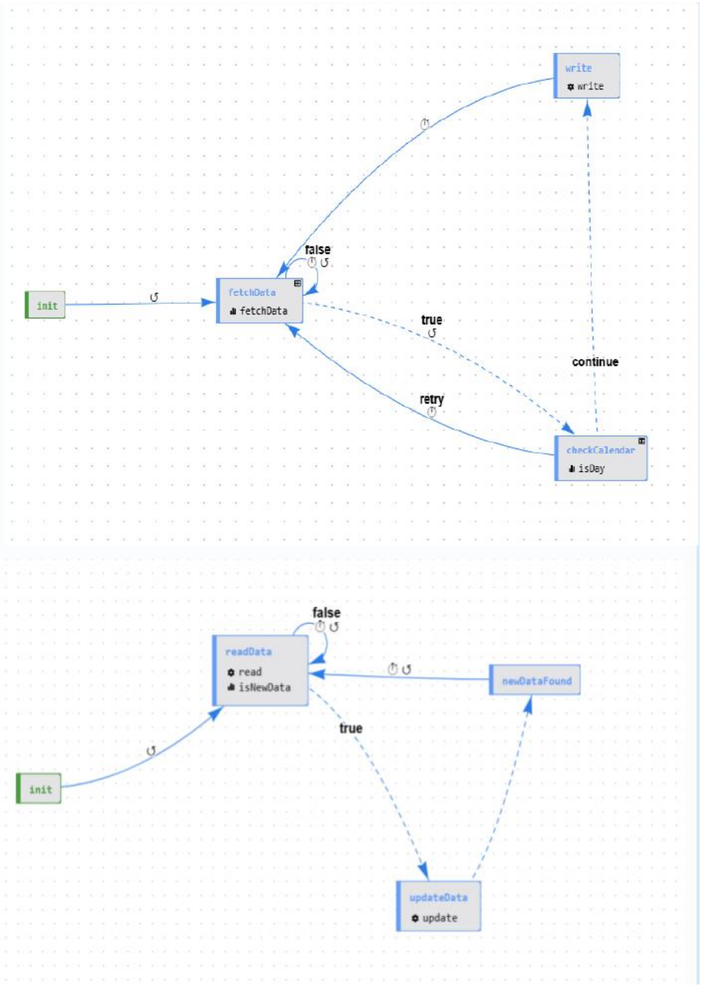
- Autonomia totale: il rover decide a bordo, anche senza connessione
- Reazioni deterministiche e in tempo reale (~25 µs), prima impossibili con il controllo in cloud
- Il comportamento si disegna e si aggiorna visivamente, senza riscrivere software

TECNOLOGIE

Digital Twin | Edge Computing | Real-Time | Industry 4.0 | Robotica Mobile | Rover Autonomi

EDGE AUTOMATA – REAL TIME DIGITAL TWIN DI CONTROLLO PER ROVER





▶ Guarda il video