

RoboSim5G

RoboSim5G erlaubt die nahtlose Integration von simulierten Open-Source 5G-Basisstationen und 5G-Endgeräten in gängige 3D-Robotiksimulationsplattformen wie Gazebo. Dadurch können erstmals 5G-Funktionen und -Verhaltensweisen wie Lokalisierung, Quality of Service und Netzwerk-APIs direkt in die Entwicklung von Robotern innerhalb der Simulation einbezogen werden. Dies erlaubt es Entwickler:innen von Robotik-Anwendungen, das Potenzial von 5G einfach und niederschwellig auszuschöpfen.



phine.tech GmbH
phine.tech/robosim5g

**VIRTUAL
5G LAB**



© Shutterstock.com

© Lukas Rotheneder

© Shutterstock.com

Realistische 5G-Simulation

- Authentisches Verhalten eines 5G-Netzes
- Lokalisierung vergleichbar mit physischen 5G-Campusnetzen
- Simulationsergebnisse 1:1 auf reale 5G-Netze übertragbar

Nahtlose 5G Core Integration

- Open-Source Lösungen wie OpenAirInterface, Open5GS und free5GC
- Kommerzielle Lösungen wie unser Virtual 5G Lab

Integration in gängige Entwicklungsumgebungen

- Direkt als Gazebo Plugin veröffentlicht
- Einfache Einrichtung
- Unterstützung durch umfangreiche Dokumentation