

PR192021

02 de dezembro de 2021

Software, TwinCAT/BSD

Página 1 de 3

## ***O TwinCAT/BSD Hypervisor como um novo recurso do sistema***

### **Maior disponibilidade através de ambientes de máquinas virtuais integradas**

O TwinCAT/BSD Hypervisor é um recurso do sistema operacional TwinCAT/BSD da Beckhoff que permite a execução simultânea de máquinas virtuais (VM) e aplicativos TwinCAT em tempo real em um PC industrial. A integração otimizada do hipervisor no TwinCAT/BSD e as configurações correspondentes do software e hardware Beckhoff permitem o máximo desempenho das máquinas virtuais, mantendo as propriedades em tempo real do TwinCAT.

A execução de máquinas virtuais de alto desempenho permite que os pontos fortes de diferentes sistemas operacionais sejam utilizados em um PC Industrial e que as propriedades de segurança do sistema geral sejam melhoradas operando ambientes de usuário de maneira modular e isolada. Por exemplo, os aplicativos TwinCAT em tempo real podem ser operados separadamente de um ambiente de trabalho do Windows para operação da máquina em um PC industrial. Neste contexto, o sistema operacional Windows é executado em um ambiente de máquina virtual. A reinicialização do Windows, por exemplo, devido a atualizações de software, não interromperá a execução do controle da máquina. Isso garante a disponibilidade da máquina, pois o Windows só é reiniciado no ambiente de máquina virtual e o TwinCAT continua sendo executado no contexto em tempo real suportado pelo host TwinCAT/BSD.

PR192021

02 de dezembro de 2021

Software, TwinCAT/BSD

Página 2 de 3

Através do recurso de passagem do dispositivo do TwinCAT/BSD Hypervisor, recursos de hardware como GPU, USB e/ou interfaces de rede podem ser explicitamente atribuídos a uma máquina virtual. Desta forma, o acesso ao sistema TwinCAT/BSD por usuário e/ou interfaces de rede pode ser limitado, e a segurança do sistema de controle pode ser melhorada. Com o TwinCAT/BSD Hypervisor, as distribuições Linux podem ser operadas no controlador além do Windows, por exemplo, para executar contêineres Linux. Nesse caso, a comunicação de dados entre os contêineres Linux e o controlador da máquina pode ser suportada por redes somente de host. Isso garante que a comunicação de rede não criptografada ocorra exclusiva e localmente entre o TwinCAT/BSD e o host do contêiner Linux, e os dados confidenciais da máquina não sairão do PC Industrial.

➔ [www.beckhoff.com/hypervisor](http://www.beckhoff.com/hypervisor)

#### Imagem para publicação:



#### Legenda da imagem:

O TwinCAT/BSD Hypervisor permite a execução eficiente de máquinas virtuais e aplicativos TwinCAT em tempo real em um PC Industrial Beckhoff, abrindo oportunidades para melhorar a segurança do sistema de controle.

PR192021

02 de dezembro de 2021

Software, TwinCAT/BSD

Página 3 de 3

**Download da imagem:**

[www.beckhoff.com/media/downloads/press/pr192021\\_beckhoff\\_br.zip](http://www.beckhoff.com/media/downloads/press/pr192021_beckhoff_br.zip)

**Perguntas dos leitores podem ser enviadas para:**

Beckhoff Automação Industrial Ltda.

Rua Caminho do Pilar, 1362, Vila Gilda, Santo André, Brazil

Telefone: +55 11 4126-3232

Email: [press@beckhoff.com.br](mailto:press@beckhoff.com.br), [www.beckhoff.com](http://www.beckhoff.com)