

高阶自智网络产品

AN Evo 是亚信科技基于大模型与人工智能技术打造的高阶自智网络产品,提供面向自智网络应用场景的副驾与智能体工具集,是自智网络向高阶演进的加速器与催化剂。

○ 概览

亚信科技基于大模型技术打造了高阶自智网络产品 - AN Evo,提供面向高阶自智的副驾与智能体工具集,副驾工具为网络管理运营提供智能化辅助,智能体工具实现自智网络场景的自主闭环,加速自智网络向高阶演进。



自智网络副驾工具集

让用户能够通过自然语言的人机交互方式完成网络运营分析、日常网络维护、网络质量优化等工作,协助用户提升日常工作效率,减少技术与专家依赖,提高生产效率与工作质量。



自智网络智能体工具集

能够理解自智网络业务意图,通过 AI 技术自主规划并调用OSS原子服务能力,能够根据网络实 时状态动态调整策略,确保业务目标的快速、精准实现,加速自智网络实现高阶自智。

○ 产品功能

自智网络副驾与智能体工具集:提供两类工具,一类为辅助网络运维的智能化副驾工具;一类为面向业务场景的网络自主智能体工具,可实现目标场景的自动化闭环。

智能体平台:提供能力仓库、智能体与副驾设计工厂、智能体执行引擎等服务,支持智能体以及副驾助手工具的快速开发与上线。

通用人工智能与认知增强平台:通过知识融合、网络大小模型融合和网络决策执行能力的增强,提升大模型在网络智能领域的应用效率和能力。

高阶自智网络产品 AN Evo

自智网络副驾与智能体工具集

邓谷规划	网络建设	网络维护类		网络优化	网络
业务运维	业务设计	网络增强	工单质检 助手	感知诊断	网络
智能体	智能体	实时分析		分析助手	实时
业务设计	资源AI查询	基站关联	IP网巡检智	质量投诉	工单助
智能体	助手	资源查询	能体	处理问答	
网络运维 知识问答	专线资源 数据自愈	监控排障 智能体	智家运维 智能体	无线运维 智能体	故障 定位
专线资源	基站关联	网络巡检	云池资源	无线投诉	业务智能
数据自愈	资源查询	智能体	治理助手	处理助手	

智能体平台

通用人工智能与认知增强平台

○ 核心功能



知识问答

通过专业领域知识学习,通过自然语言对话方式辅助网络运维运营



智能分析

通过意图理解能力调用各类 OSS系统工具,实现网络运维 智能化查询分析



智能决策

网络智能体基于大模型和 OSS工具能力,自主生成网 络复杂问题解决方案



意图闭环

智能体可以识别自智网络业务、 生成方案并调用OSS系统能力, 自主完成业务目标闭环

△ 差异化优势



灵活快速构建

行业大模型应用开发体系 支撑;5步实现智能体应用 开发上线。



聚焦价值场景

面向高价值场景,提供解决方案;注重实现端到端流程 自动化。



跨专业全面覆盖

全专业覆盖,有力支撑运营 商规、建、维、优、营端到 端核心价值场景。



应用设计解耦

快速对接异厂家网管系统; 支持开发平台与智能体工 具分别独立部署。



应用场景

网络运营管理

多轮自然语言查询 网络实时数据分析 业务分析智能决策 分析报告智能生成



一线智能装维

大模型推理规划 问题意图理解 计划制定编排 一站式解决方案



网络智能运维

网络故障智能监控 故障原因自动定位 一键式处置建议 网络故障快速修复



网络业务交付

业务需求收集管理 业务方案智能设计 编排流程故障自愈



网络质量保障

质量问题自动感知 智能生成专家方案 质量问题智能修复



投诉感知修复

潜在升诉自动识别 投诉问题智能定位 修复策略智能推荐



🔾 成功案例和客户评价

某集团级大模型辅助网络数据中台项目

在无线网络优化系统中集成 AN Evo, 实现引导式知识问答与 网络问题分析,用于辅助投诉处理工程师解决无线网络质量投 诉,支持一线网络运维人员通过自然语言式问答进行网络问题 分析,并得到投诉的解决方案。

90%+

+20%

<5分钟

覆盖网络投诉

分析拦截效率

投诉处理耗时



运营商省级智能化网络运维项目

某运营商省公司把 AN Evo集成到网络故障系统,对网络设 备进行智能化巡检与监控, 实现故障智能发现、自动完成根 因分析,可以自主生成故障处理解决方案推荐、最终完成故 障处置闭环,提高运维自动化水平。

80% 1

60% ↑

60%↑

故障处置效率

故障处理自动化率 故障定位准确率

荣誉资质



TMForum

2021 TMForum卓越贡献奖



FutureNet Asia 2023

FutureNet Asia 2023峰会AI 与自动化最佳创新应用大奖



2024年6月 "生成式AI赋 能算力网络"荣获 TMForum创新未来技术奖



入选Gartner 2024全 球网络智能化主流供 应商矩阵