

# VISION SPACE

피지컬 AI 자동화 공장/창고 로봇 강화학습 시뮬레이션

# TESSERACT

장비 정보



Auto Dual-Aisle  
Mission : Loaded Deleverd : 1/4 1/4

SID rtv-sid-1  
OP 모드 Auto Mode  
현재 위치 28,773  
화물 감지 Detected

작업  
에러  
에러 코드 0  
서브 코드 0  
에러 내용 Need DataBind

장비 현황

### 9EA 작동 중

RTV	1	SRM	1
EMS	1	CNV	6
전체	9	에러	0

명령 159:21:56  
주행 80:26:20  
피드 00:00:00

SRM-01 ONLINE  
명령 00:04:08  
주행 00:03:29  
리프트 00:04:13  
포크 00:02:22

EMS-01 ONLINE  
명령 45:18:20  
주행 41:32:40  
로더 00:22:18  
그리퍼 00:11:18

CNV-01 ONLINE

CNV-02 ONLINE

CNV-03 ONLINE

# INDEX

# VISION SPACE

Problem & Paradigm Shift

Core Solution | TESSERACT

The Future | Physical AI & Data Flywheel

Proven Track Record

Company Overview

Goal



[VISIONSPACE YouTube](#)



[visionspace.co.kr](http://visionspace.co.kr)

# 자동화 지식 부족 = 자동화 지연

“왜 기존 시뮬레이터는 현장의 속도를 따라가지 못할까?”

낮은 접근성 | 자동화 지식 & 경험 부족

트러블 이슈 | 자동화 전문가 절대 의존

데이터 신뢰성 | 시뮬레이션 결과에 대한 의심



우리도 이제는 자동화해야 하는데, 어떻게 해야 할지 막막하네...

자동화 전환을 위한 기존 시뮬레이터는 '검증 도구'로 머무르지만,

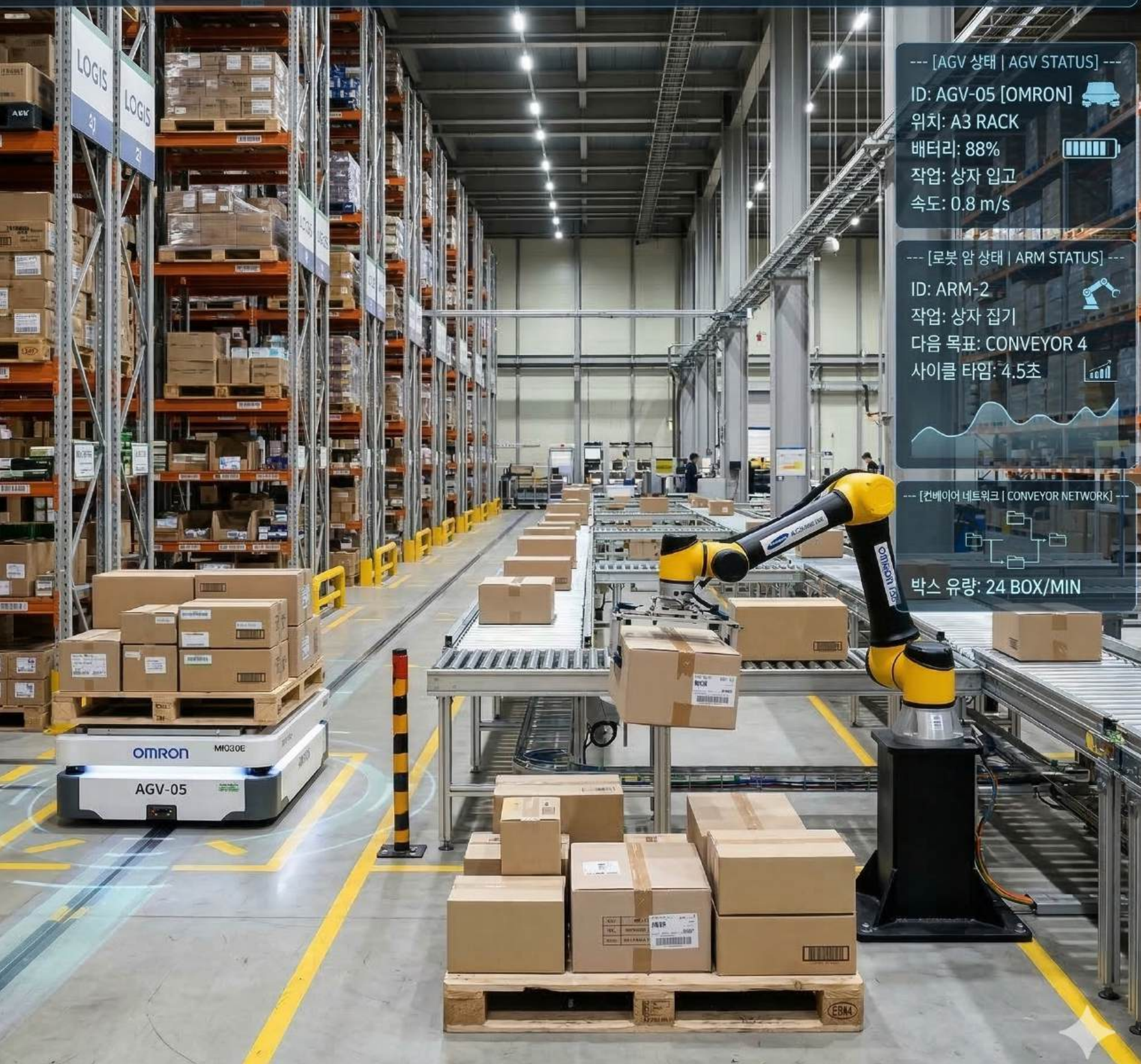
**TESSERACT**는 시뮬레이션 → 데이터 → AI 학습 → 운영 으로 이어지는 **End-to-End 자동화 운영 OS**를 구축합니다.

기존 시뮬레이션이 '1회성 검증 도구'라면, TESSERACT는 자동화 라이프사이클 전체를 책임지는 SaaS 인프라

[시스템 개요 | SYSTEM OVERVIEW]

활성 임무: 팔레트 포장 [AGV-05 | 로봇 암-2]

시간: 14:32:01 | 효율: 94.2% | 알람: 0



--- [AGV 상태 | AGV STATUS] ---  
 ID: AGV-05 [OMRON]   
 위치: A3 RACK  
 배터리: 88%   
 작업: 상자 입고  
 속도: 0.8 m/s

--- [로봇 암 상태 | ARM STATUS] ---  
 ID: ARM-2   
 작업: 상자 집기  
 다음 목표: CONVEYOR 4  
 사이클 타임: 4.5초

--- [컨베이어 네트워크 | CONVEYOR NETWORK] ---  
  
 박스 유량: 24 BOX/MIN



참고 이미지 출처: 오므론 고객사

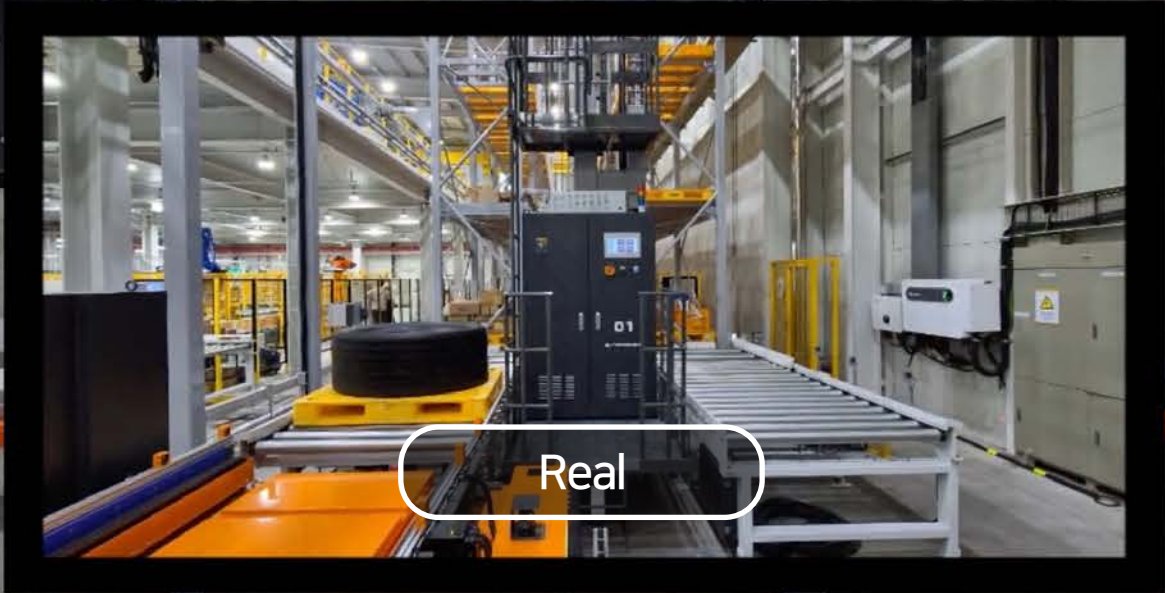
# 패러다임의 전환 설치 없이 시뮬레이션하고 데이터와 시로 스스로 설계하는 자동화

가상과 현실 데이터 선순환



# 가상과 현실의 간극을 없애다

Virtual



Real

고객서비스 적용 사례

단 하나의 웹 링크로 현장을 연결하고 로봇의 지능을 깨우는 차세대 웹 네이티브 피지컬 AI 플랫폼



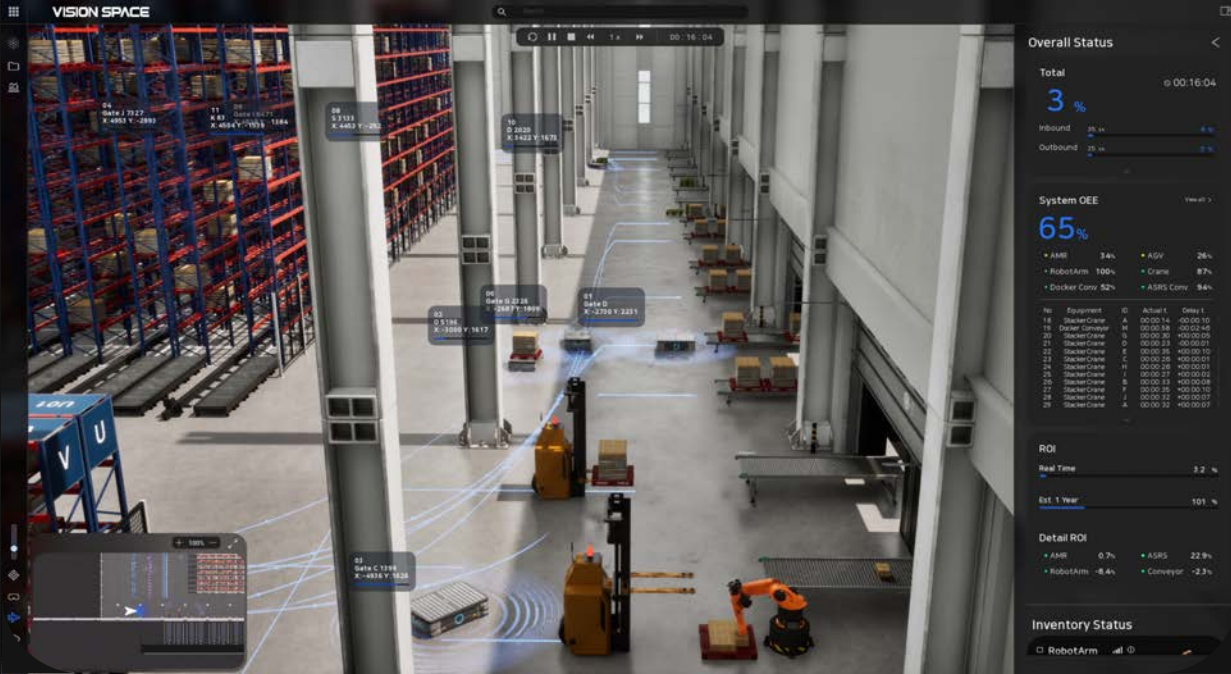
## 3대 핵심 가치

WEB | 초근접성 도입

AI | 맞춤형 인공지능

SaaS | 무한한 확장성

고객사서비스 적용 사례



장비 현황

### 70EA 작동 중

ALL 70 ERROR 0

RTV	1	EMS	1	SRM	1
CNV-STD	6	SHUTTLE	4	LIFT	2
CNV-MPS	11	CNV-ORM	11	CNV-ETC	31
MIPLT	1	KUKA	1		

---

**MIPLT** ONLINE

- 명령: 12:01:02
- 주행: 14:00:22
- 로더: 20:00:14
- 그리퍼: 12:20:10

---

**RTV-01** ONLINE

- 명령: 12:01:02
- 주행: 14:00:22
- 로더: 20:00:14
- 그리퍼: 12:20:10

---

**SRM-01** ONLINE

- 명령: 12:01:02
- 주행: 14:00:22
- 로더: 20:00:14
- 그리퍼: 12:20:10

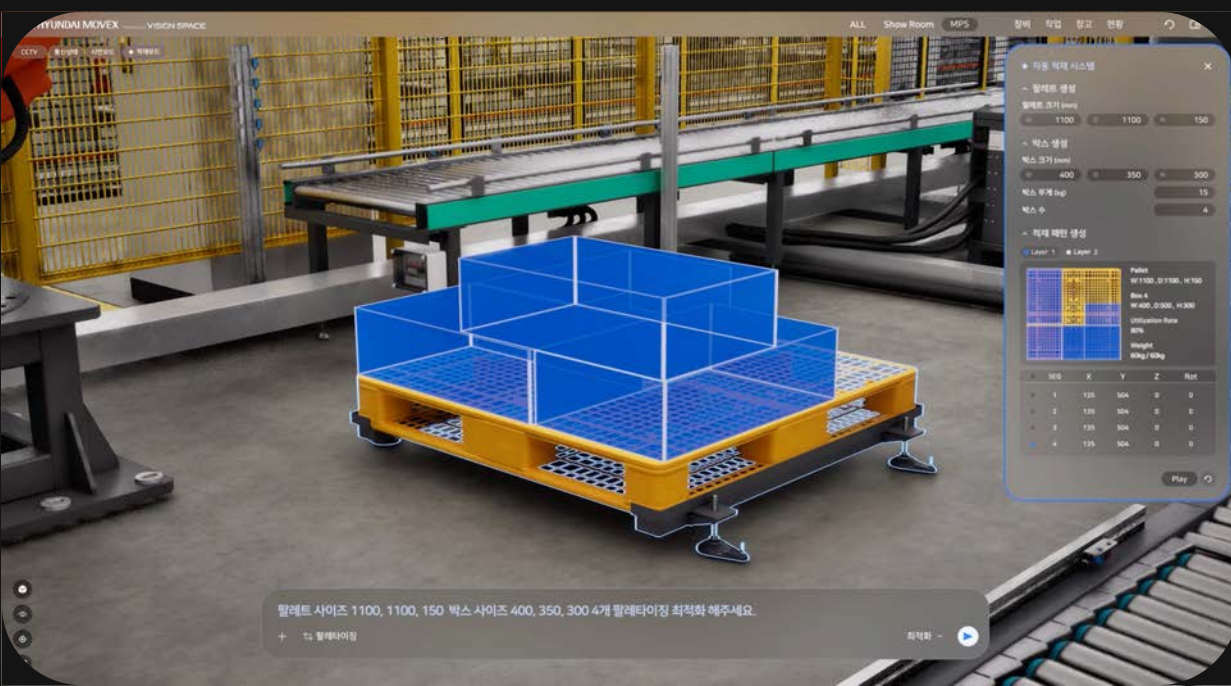
---

**EMS-01** ONLINE

- 명령: 12:01:02
- 주행: 14:00:22
- 로더: 20:00:14
- 그리퍼: 12:20:10

---

**CNV-01** ONLINE



고객사서비스 적용 사례

# 패러다임의 전환, 자가 진화 솔루션

링크만으로 접속해서 시뮬레이션하고, VLA로 스스로 자율 지능학습

# PROBLEM & PARADIGM SHIFT

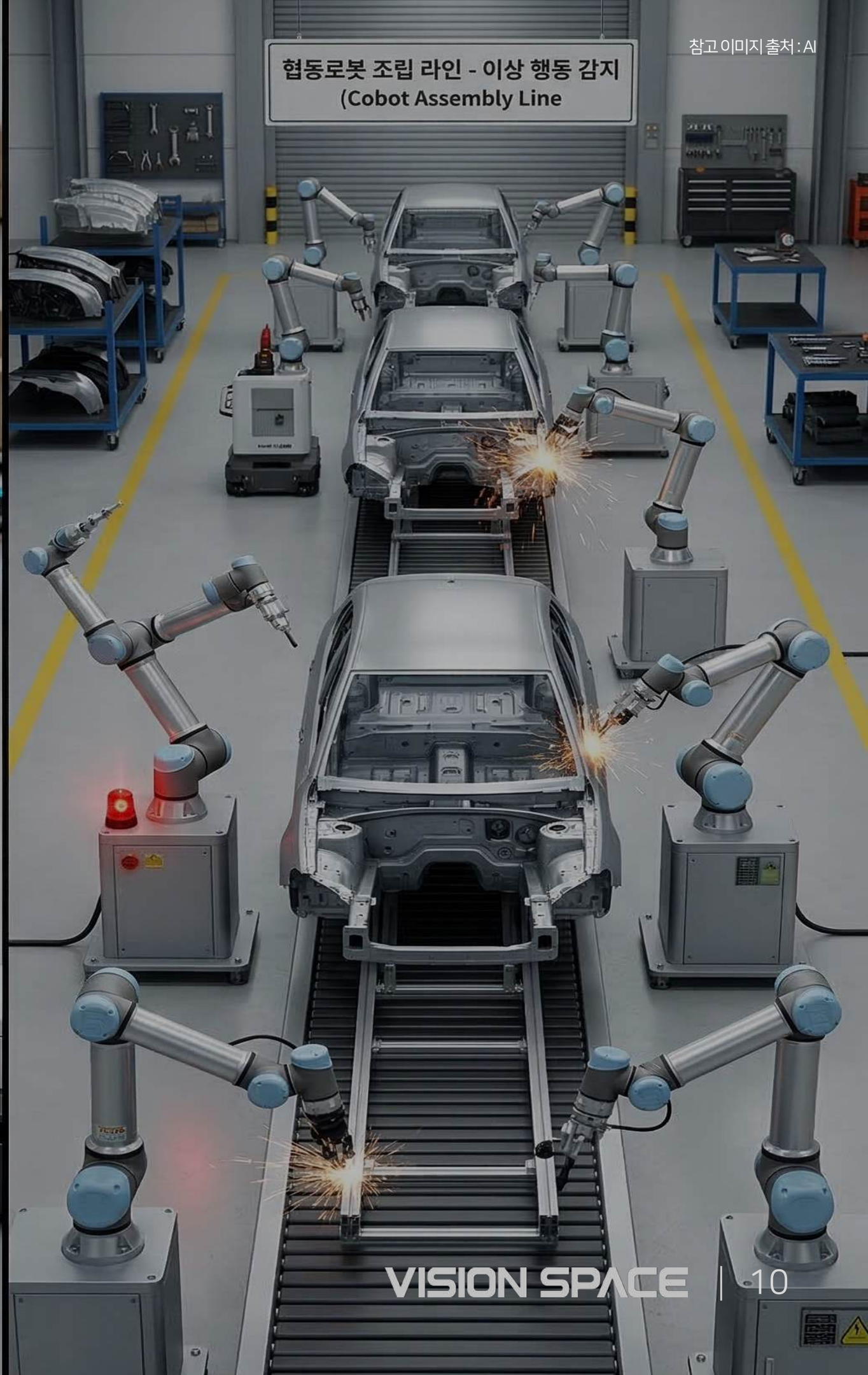
## 자동화의 역설 늘어나는 로봇 떨어지는 통합 효율

이기종 시스템 난립, 데이터 단절, 관제 공백으로 인해  
현장은 실시간 통합 제어가 불가능한 구조에 머물러 있습니다.  
그 결과 충돌, 대기, 병목, 수작업이 반복되며 자동화의 효율은 오히려 저하됩니다.

이제 자동화는 하드웨어가 아닌, 데이터와 소프트웨어 중심으로 재정의되어야 합니다.

비전스페이스는 분산된 시스템과 단절된 데이터를 하나로 통합하고,  
물리 환경을 통제 가능한 데이터로 전환하는 새로운 자동화 패러다임을 제시합니다.

협동로봇 조립 라인 - 이상 행동 감지  
(Cobot Assembly Line)



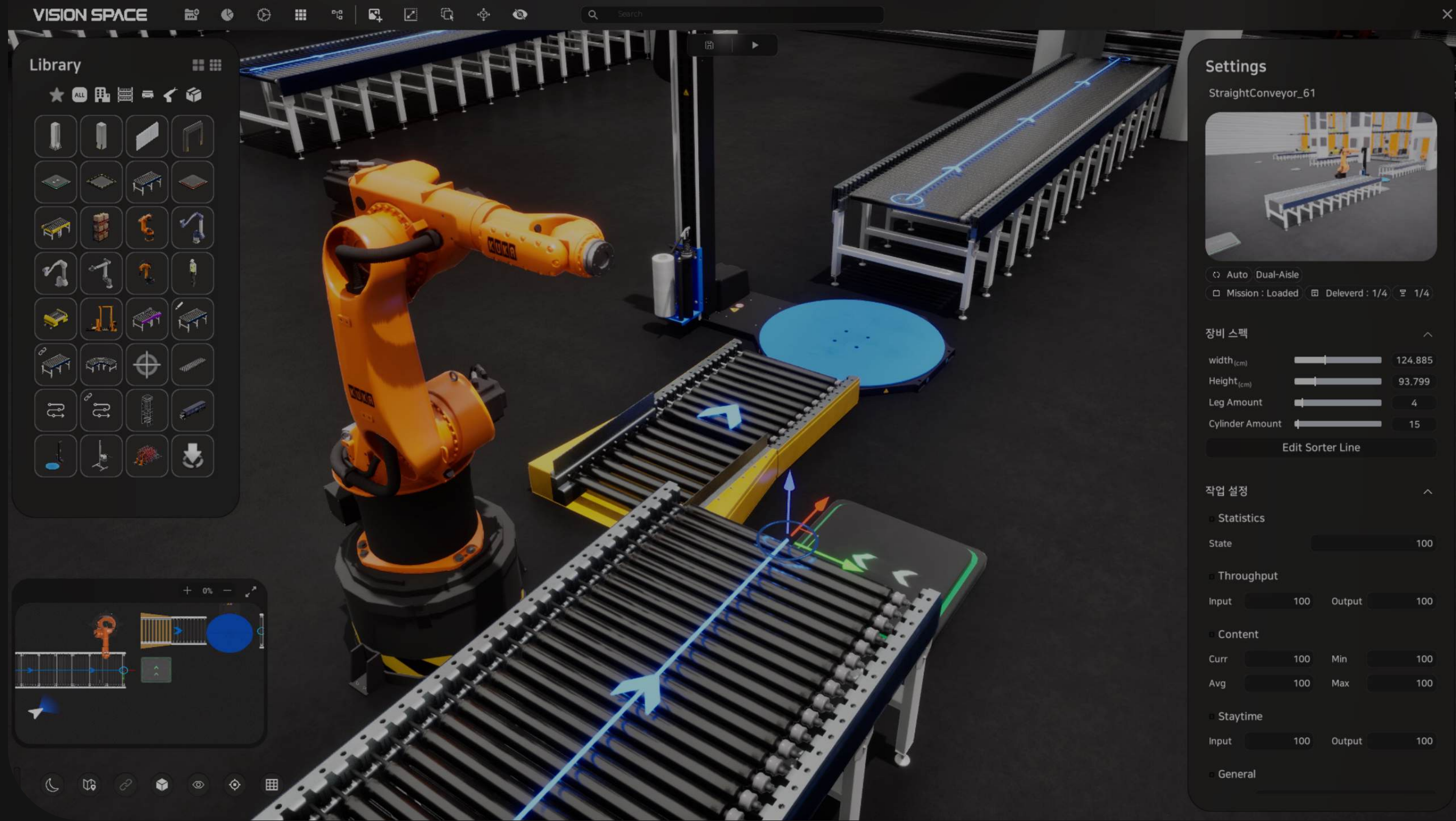
# AI 도입의 딜레마

사고 위험 때문에 쌓지 못하는 코너 케이스

Data | 완벽한 제어의 필수 조건

정상 상황만 편식 학습 | AI의 한계

현실 | 고의적 사고 유발 불가



## CORE SOLUTION TESSERACT

### 가상과 현실을 완벽하게 동기화

비전스페이스의 자동화 플랫폼은 두 가지 핵심 솔루션의 유기적인 결합(Closed-Loop)을 통해 완성됩니다. 실패를 허용하지 않는 가상의 테스트베드와 현장을 지배하는 현실의 관제탑이 만나 산업의 난제를 해결합니다. 현실의 복잡한 물리적 환경을 0.1mm의 오차 없이 가상 공간에 완벽하게 복제합니다. 무한한 3D 시뮬레이션으로 로봇 동선과 알고리즘을 사전 검증해, 실패비용을 최소화합니다.

고객사 서비스 적용 사례

플랫폼 생태계

# TESSERACT

Simulation | 병목 구간 및 충돌 사전 점검

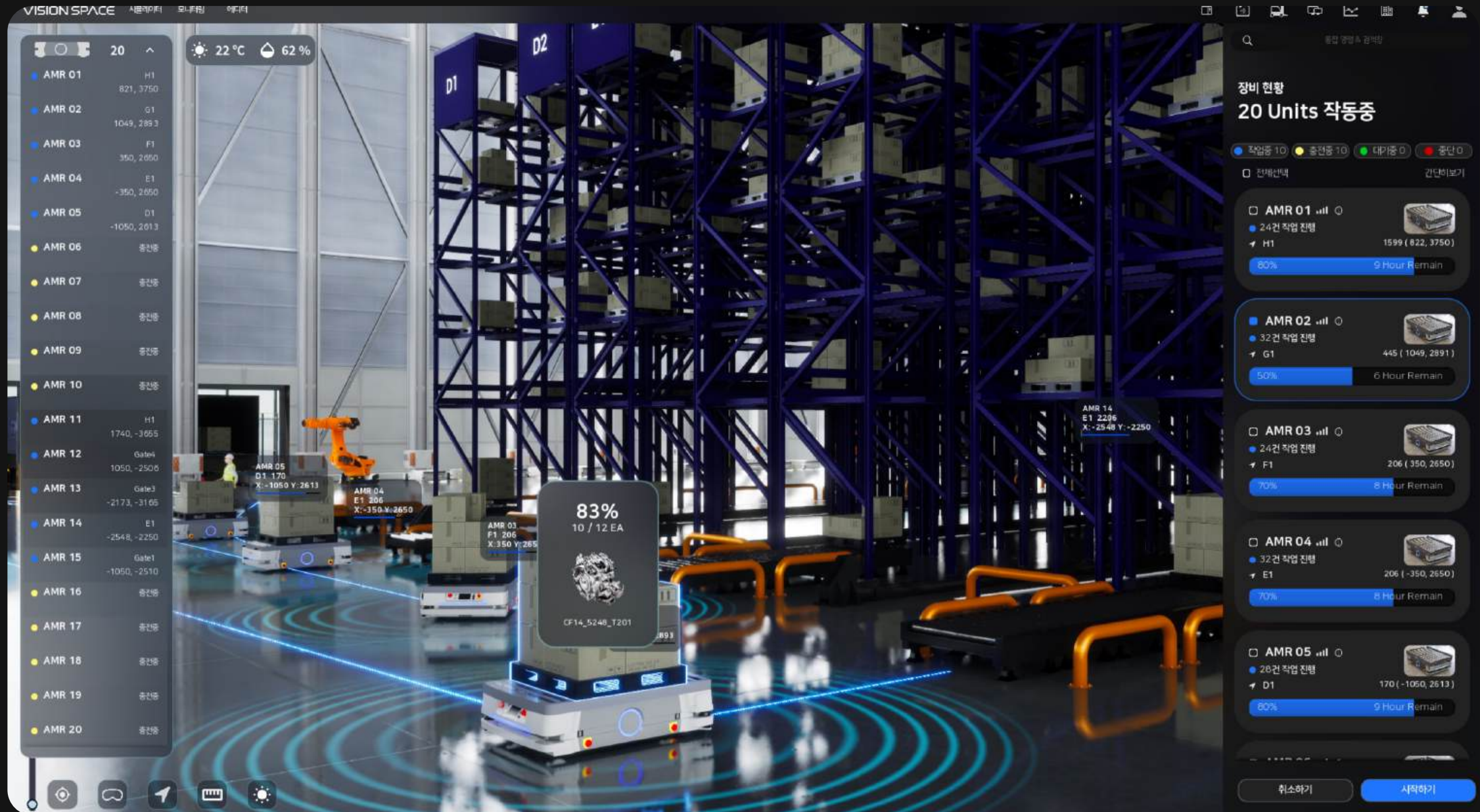
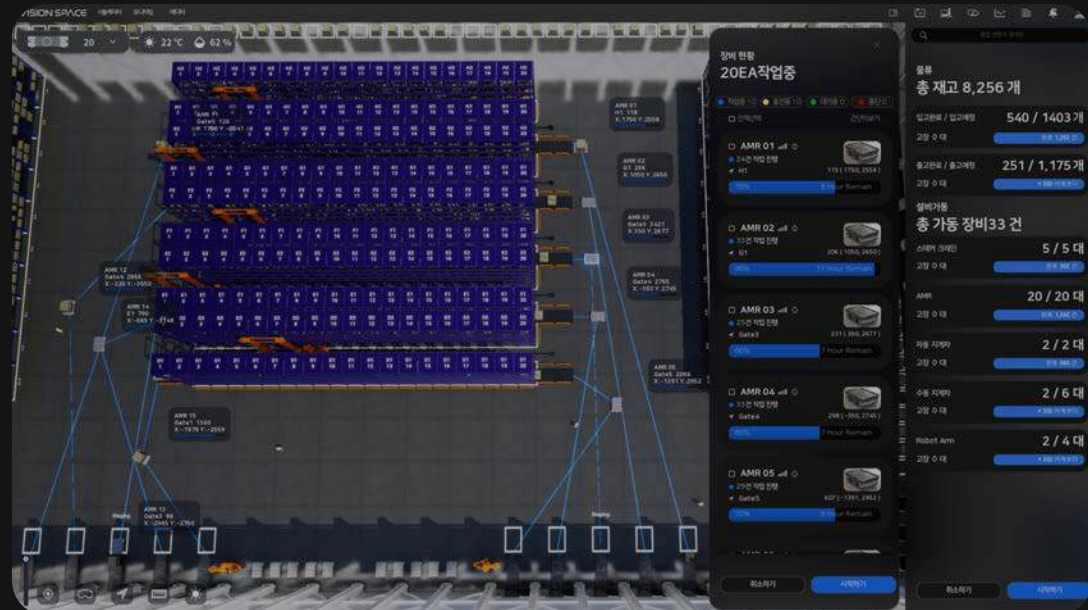
Integrated Control | 실시간 공장/창고 및 로봇 통합 관제

Edge to Cloud | 데이터 수집 및 상위 시스템 연동

Digital Twin | 현실 동기화 | 가상 공정 구축

Generator | AI 학습 | 예외 상황 데이터





고객사 서비스 적용 사례

TESSERACT

# Operational Twin 이기종 로봇 통합 관제

초저지연 제어 (200~500ms)  
실시간 데이터 동기화  
웹 기반 고성능 스트리밍

표준화된 데이터 허브  
Event-Bus-Hub  
Multi-Protocol 지원  
MQTT, ROS 1/2, HTTP, TCP/IP, Modbus, WebSocket

# TESSERACT

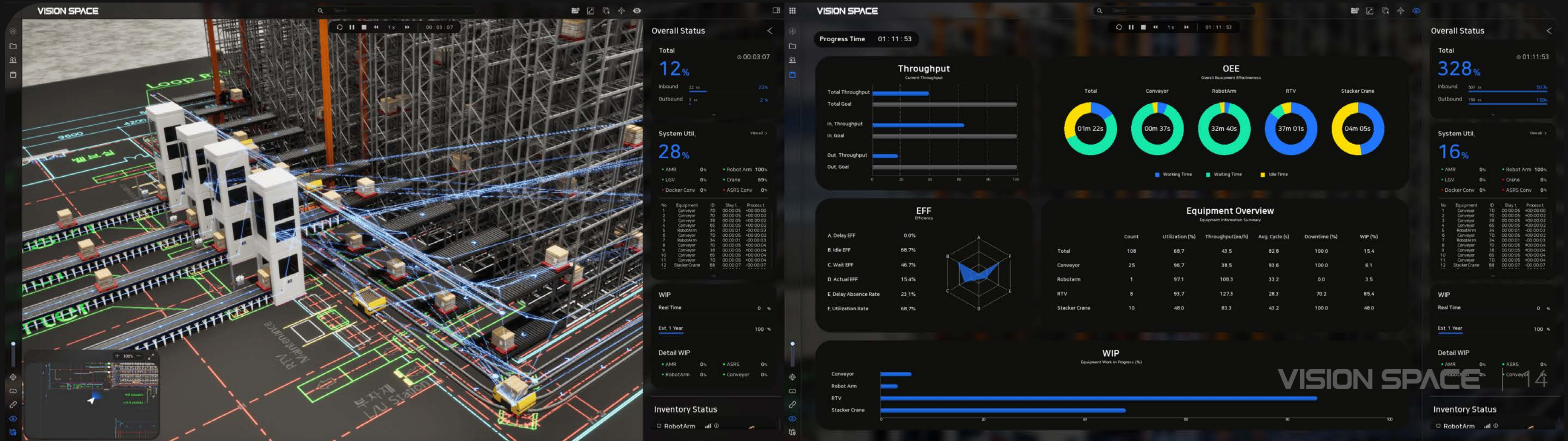
## AI와 디지털 트윈으로 전략 설계 무결점 자동화 시나리오

언어에서 공간으로  
복잡한 코딩 없이 완성되는  
디지털 트윈

고객사 서비스 적용 사례



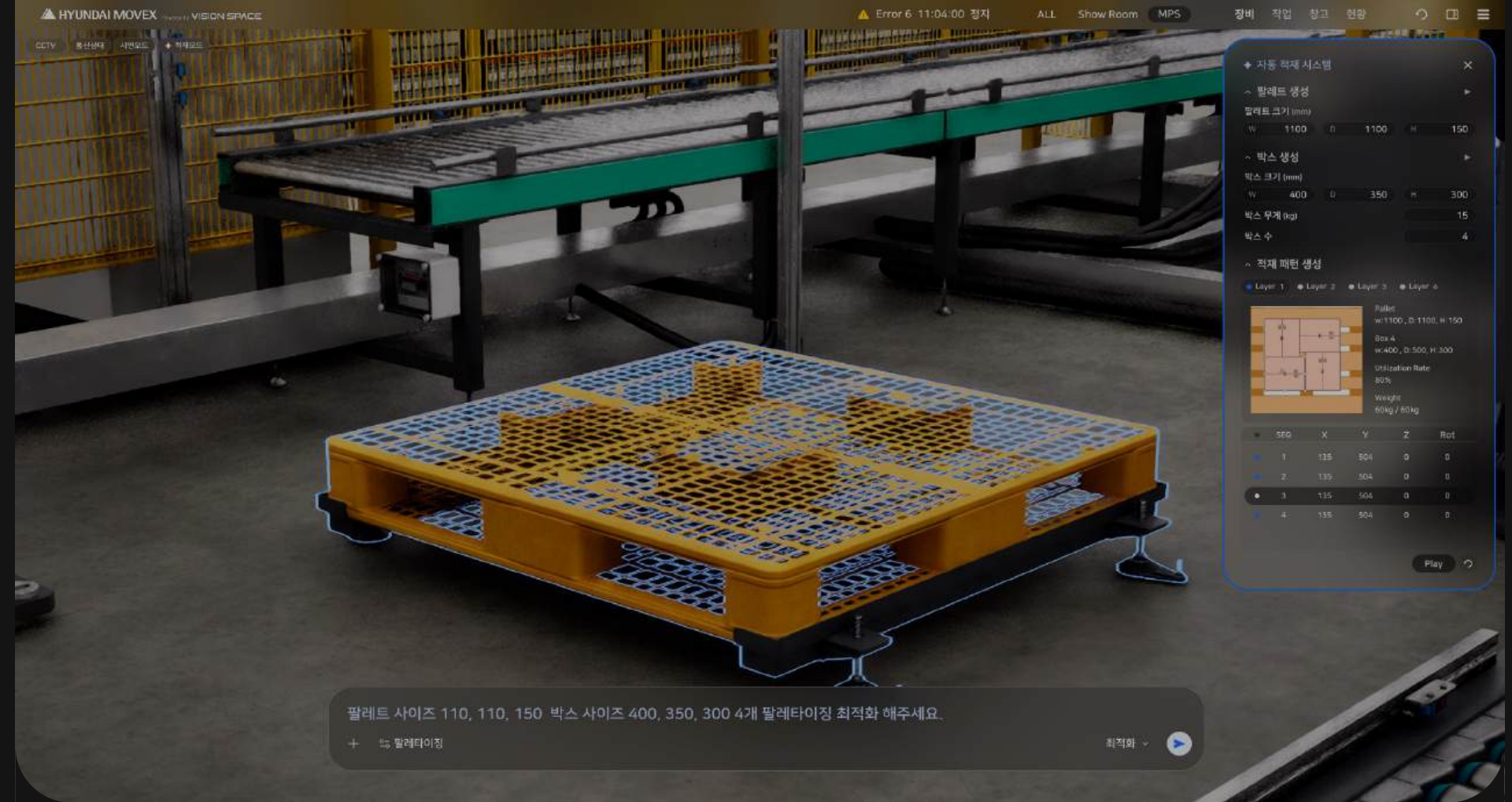
고객사 서비스 적용 사례



# TESSERACT

## Text-to-Simulation 프롬프트로 시작되는 시뮬레이션

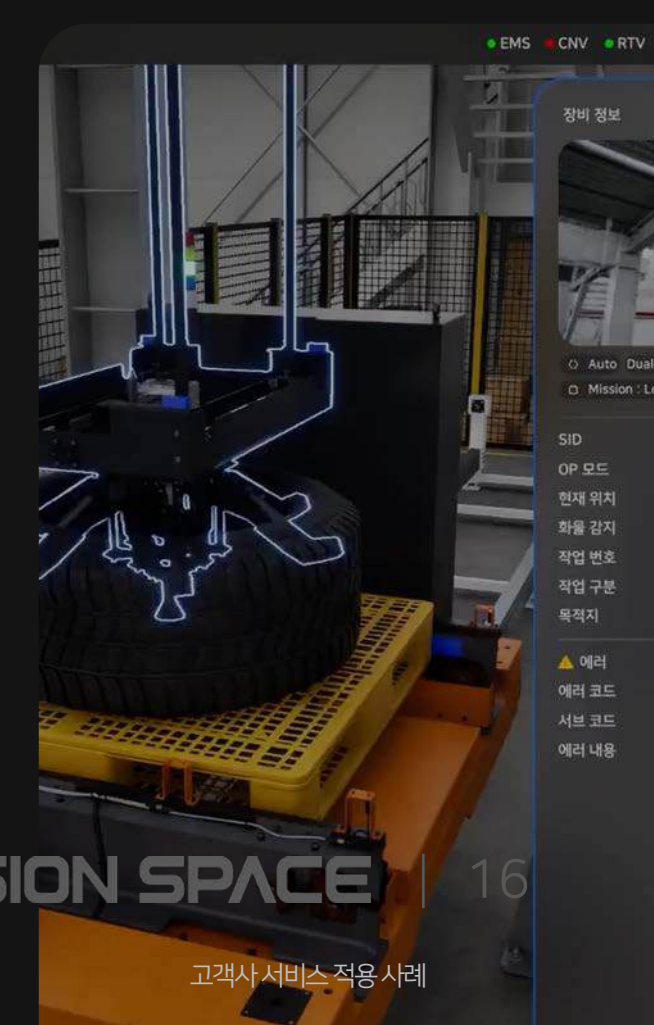
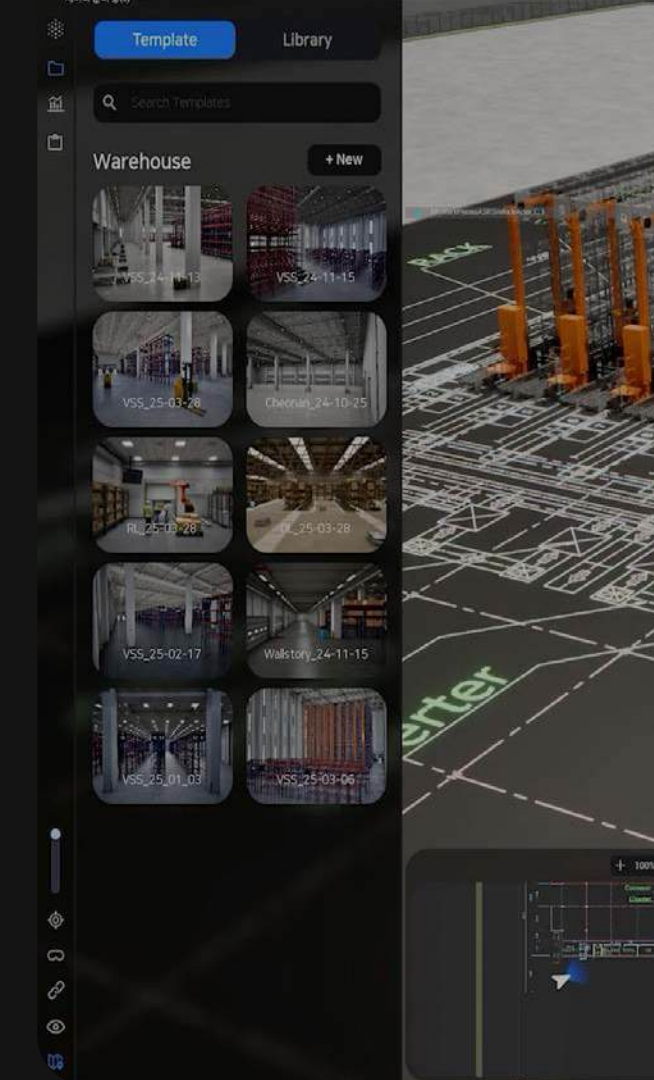
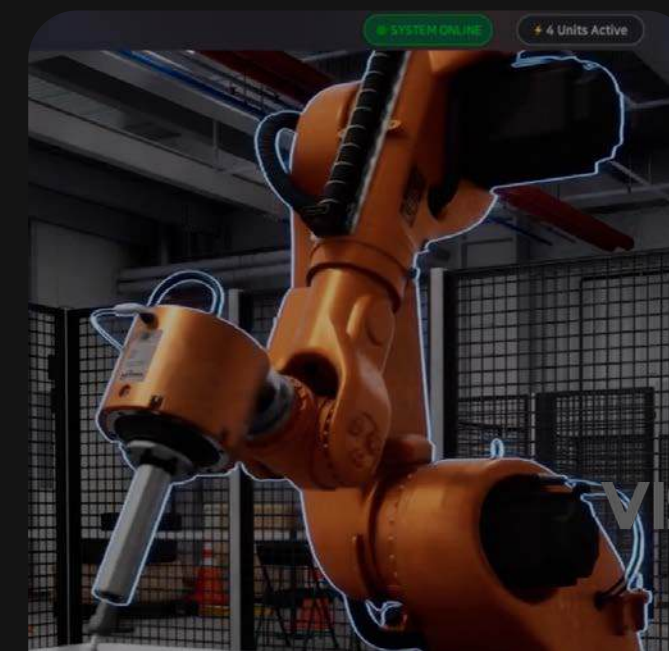
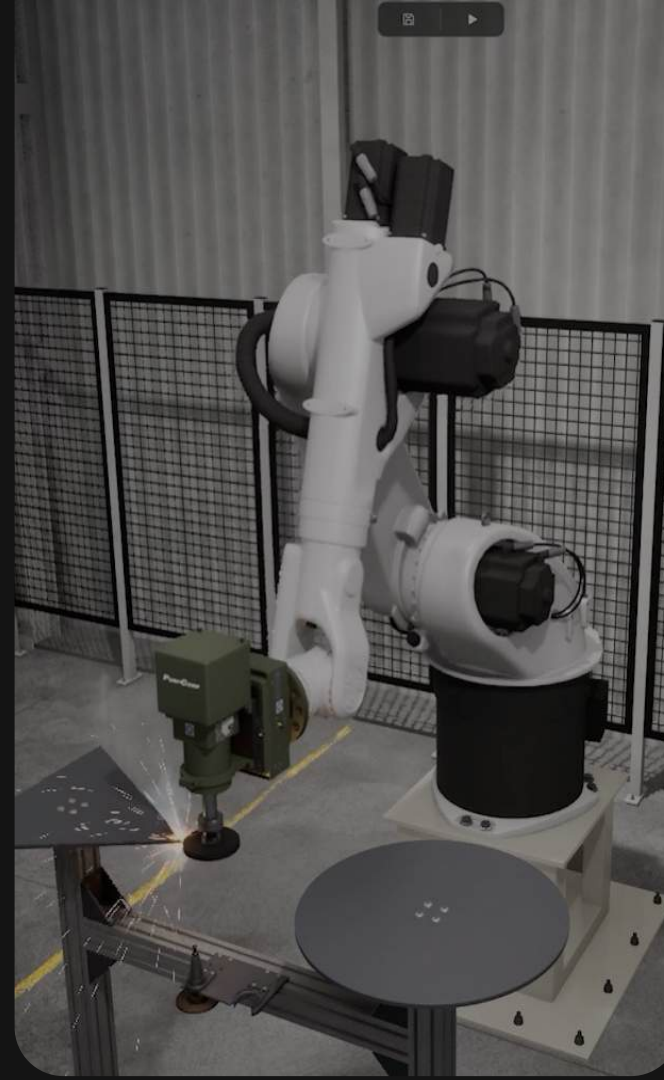
언어에서 공간으로  
복잡한 코딩 없이 AI로 완성되는 시뮬레이션



# TESSERACT

## Synthetic Data 고품질 합성 데이터 물리 기반 데이터

- 사고 / 실패 데이터 확보
- 극한/돌발 상황 대응력 확보
- 자동 라벨링 / 데이터 선순환
- Sim2Real 간극 제거
- 안전한 테스트 환경
- 효율성 극대



고객사 서비스 적용 사례

고객사 서비스 적용 사례

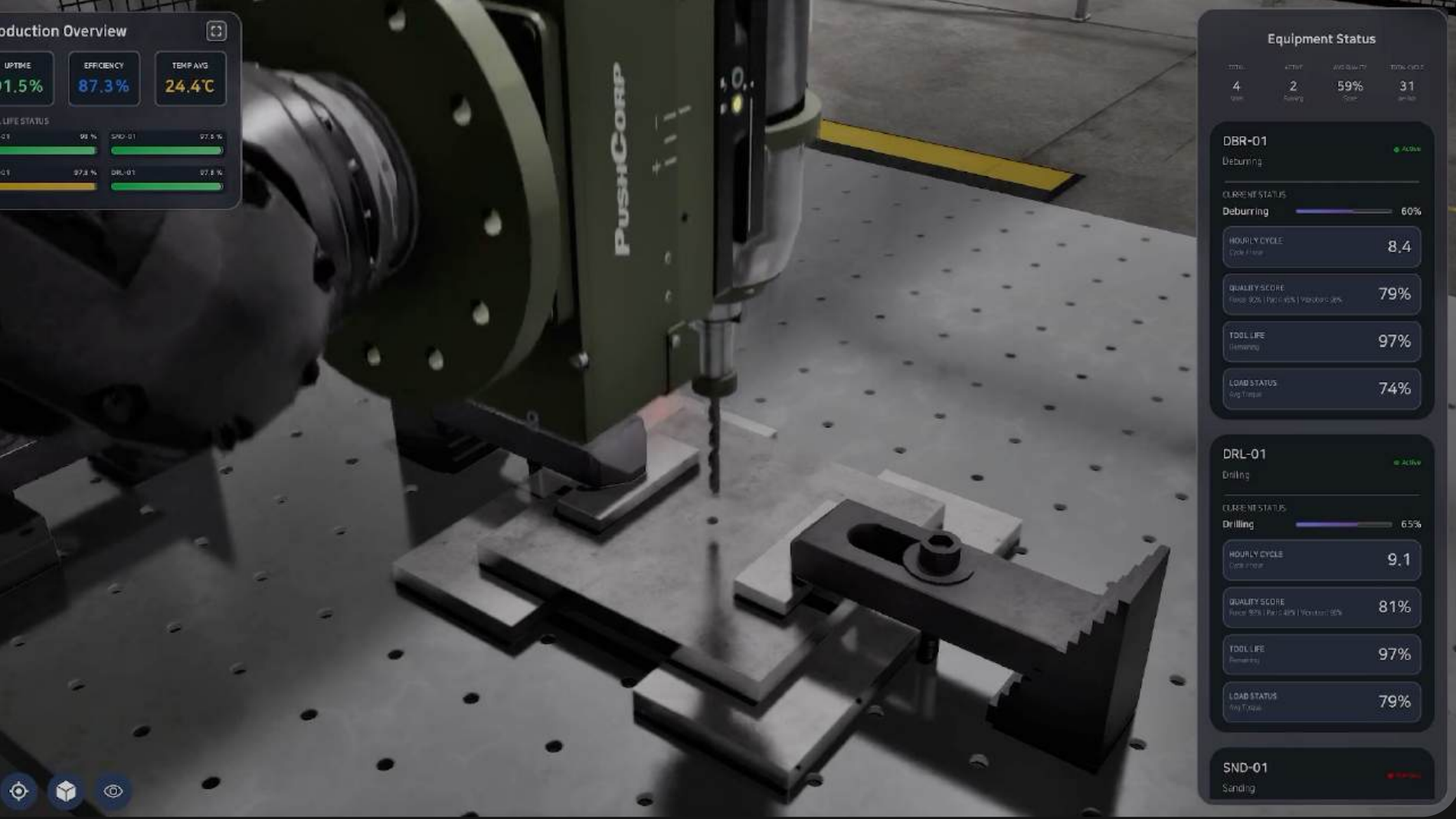
# TESSERACT

## Synthetic Data 물리 기반 데이터

Sim2Real 간극 제거  
안전한 테스트 환경  
효율성 극대



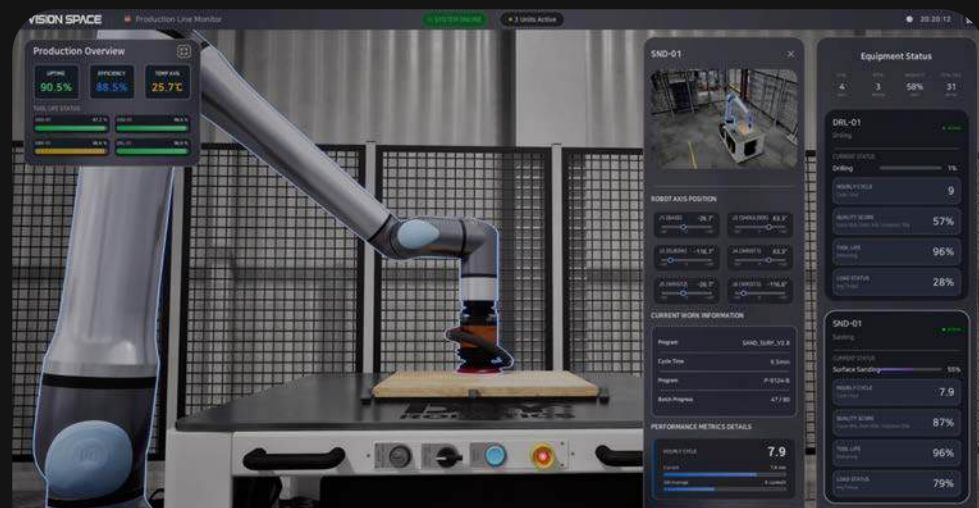
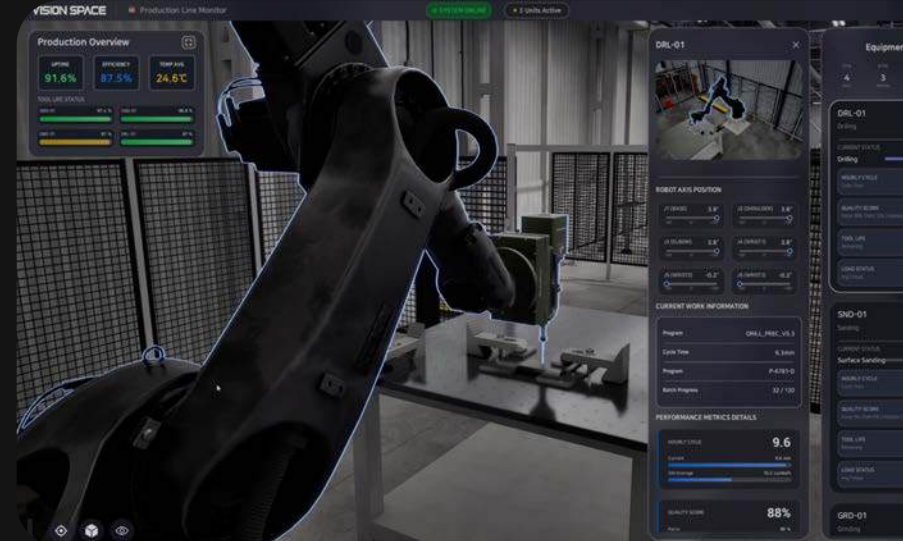




# Sense | Think | Act

자율 자동화를 실현

초고속 환경 인지  
지능형 판단  
정밀 동작 수행

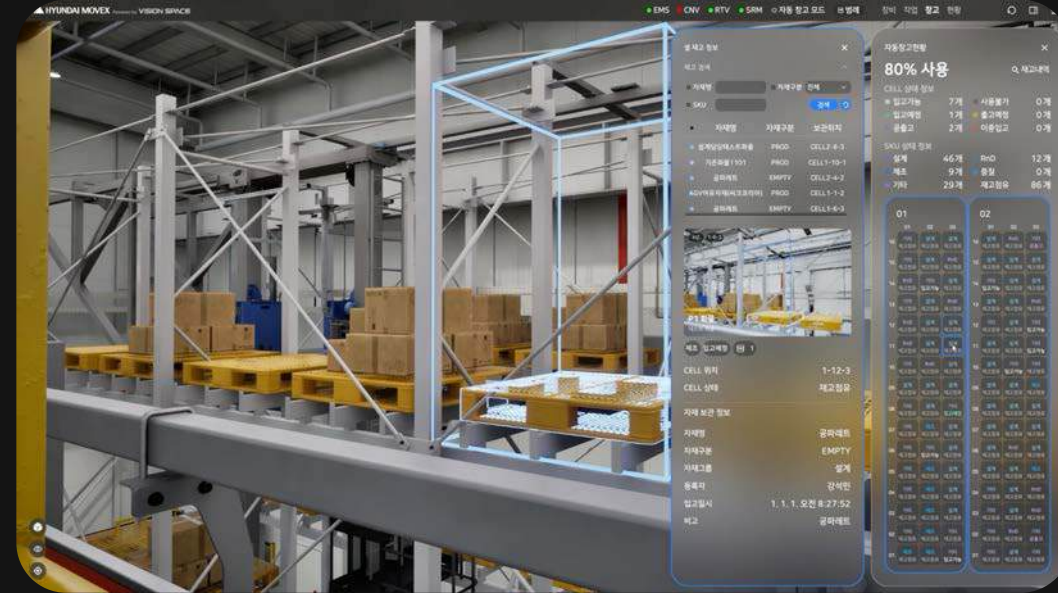


고객서비스 적용 사례

# HYUNDAI MOVEX

## 인천 청라 자동화 물류 센터

MTV | MPS 로봇 친화형 실시간 통합관제 시스템 2건 완료



ALL Show Room MPS 장비 작업 경고 현황

### 장비 정보

Auto Dual-Aisle  
Mission: Loaded Deleverd: 1/4

SID: pl320-sid-1

1 Axis: -4  
2 Axis: 1  
3 Axis: -31  
4 Axis: -9  
5 Axis:  
6 Axis:

▲ 예러  
예러 코드  
서비스 코드  
예러 내용

### 장비 현황

#### 62EA 작동 중

ALL 62 ERROR 0

MTV: 1 EMS: 1 SEM: 1  
CNY-STD: 8 SHUTTLE: 4 LIFT: 2  
CNY-MPS: 11 CNY-ORM: 11 CNY-ETC: 31  
MPLT: 1 KUKA: 1 PLT: 1

MIPLT ONLINE

12:01:02  
14:00:22  
20:00:14  
12:20:10

9EA 작동 중

VIRTUAL REAL

1205-91251 | 11-0320-11-0410 | 24-18-48979-00-00 | pub1 | chat  
1205-91251 | 11-0320-11-0410 | 24-18-48979-00-00 | pub1 | chat  
1205-91251 | 11-0320-11-0410 | 24-18-48979-00-00 | pub1 | chat  
1205-91251 | 11-0320-11-0410 | 24-18-48979-00-00 | pub1 | chat  
1205-91251 | 11-0320-11-0410 | 24-18-48979-00-00 | pub1 | chat  
1205-91251 | 11-0320-11-0410 | 24-18-48979-00-00 | pub1 | chat

9EA 작동 중

9EA-01: 12/12  
9EA-02: 12/12  
9EA-03: 12/12  
9EA-04: 12/12  
9EA-05: 12/12  
9EA-06: 12/12  
9EA-07: 12/12  
9EA-08: 12/12  
9EA-09: 12/12

작업 현황

기간별 입출고 변화량

입고 변화량

출고 변화량

작업 처리 내역

작업번호	작업명	작업구분	작업장	출발지	목적지	지정량	지정대고	SKU 유형	SKU 그룹	등록일자
286	MPS 시간 입고	입고작업	CNY 작업장	CNY15	CELL 2-1-4	지정량	설정	OT 지정	설정	Feb 28, 2026, 11:03:16 PM
287	차량 경고 입고	출고작업	CELL 1-4-3	STATION 2	지정량	설정	OT 지정	설정	Feb 28, 2026, 11:02:03 PM	
286	차량 경고 입고	지정입고	LIFT 작업장	CELL 2-1-2	CV100	지정량	OT 지정	설정	Feb 28, 2026, 10:31:12 PM	
285	MPS 시간 입고	작업완료	CELL 1-4-3	STATION 1	지정량	설정	체스 지정	체스	Feb 28, 2026, 10:12:26 PM	
284	MPS 시간 입고	이동작업	CNY 외곽 안내	CELL 1-1-6	CV121	지정량	설정	체스 지정	설정	Feb 28, 2026, 09:56:58 PM
283	MPS 시간 입고	출고작업	MPLT 대기	CV121	CV121	지정량	설정	체스 지정	설정	Feb 28, 2026, 09:22:36 PM
282	MPS 시간 입고	출고작업	작업완료	CV121	CELL 2-4-1	지정량	설정	OT 지정	PVD	Feb 28, 2026, 10:14:46 PM

일별 입출고 현황

9EA 작동 중

9EA-01: 12/12  
9EA-02: 12/12  
9EA-03: 12/12  
9EA-04: 12/12  
9EA-05: 12/12  
9EA-06: 12/12  
9EA-07: 12/12  
9EA-08: 12/12  
9EA-09: 12/12

고객서비스 적용 사례



# 삼성웰스토리

## 시흥 비자동화 물류 센터

최적의 자동화 위한 시뮬레이션

**VISION SPACE**

04 Gate J 7127  
X: 4553 Y: -2893

11 Gate I 10471  
X: 4504 Y: -1555 1184

08 S 3133  
X: 4453 Y: -252

10 D 2020  
X: 3422 Y: 1673

02 S 136  
X: -3000 Y: 1617

06 Gate G 3156  
X: -2897 Y: 1809

01 Gate D  
X: -2730 Y: 2231

03 Gate C 1399  
X: -4938 Y: 1626

**Overall Status**

Total 00:16:04

3%

Inbound 3% 4%

Outbound 25% 3%

**System OEE**

65%

- AMR 34%
- AGV 26%
- RobotArm 100%
- Crane 87%
- Docker Conv 52%
- ASRS Conv 94%

No	Equipment	ID	Actual T	Delay T
18	StackerCrane	A	00:00:14	-00:00:10
19	Docker Conveyor	H	00:00:58	-00:02:49
20	StackerCrane	G	00:00:30	+00:00:09
21	StackerCrane	D	00:00:23	-00:00:01
22	StackerCrane	E	00:00:35	+00:00:10
23	StackerCrane	C	00:00:26	+00:00:01
24	StackerCrane	H	00:00:26	+00:00:01
25	StackerCrane	I	00:00:27	+00:00:02
26	StackerCrane	B	00:00:33	+00:00:09
27	StackerCrane	F	00:00:35	+00:00:10
28	StackerCrane	J	00:00:32	+00:00:07
29	StackerCrane	A	00:00:32	+00:00:07

**ROI**

Real Time 3.2%

Est. 1 Year 101%

**Detail ROI**

- AMR 0.7%
- ASRS 22.9%
- RobotArm -8.4%
- Conveyor -2.3%

**Inventory Status**

RobotArm all

**VISION SPACE**

10EA Operating

- AMR-5 Working
- AMR-6 Working
- AMR-7 Working
- AMR-8 Working
- AMR-9 Working
- AMR-10 Working
- AMR-11 Working

고객서비스 적용 사례

**VISION SPACE**

RobotArm Status

10EA Operating

- KR30-A-1 Working
- KR30-A-1 Working
- KR30-A-1 Working
- KR30-A-1 Working
- KR30-A-1 Working
- KR30-A-1 Working
- KR30-A-1 Working
- KR30-A-1 Working
- KR30-A-1 Working
- KR30-A-1 Working

**VISION SPACE**

Warehouse

**KPI**

Throughput 57 (Current 57, Target 57.5, Comparison)

Waiting Time 23 (Comparison)

Lead Time (Comparison)

Inventory (Comparison)

Hourly Output (Comparison)

**ROI**

Current 78 (Comparison)

20% (Profit 1,200,000, Cost 1,100,000)

10% (Profit 1,150,000, Cost 1,050,000)

63 (Comparison)

**EFF**

69 (Current 69, Target 69.2, Comparison)

53 (Comparison)

**Avg MOP**

Supplier	Performance	Cost	Delivery
Packing System			
Worker			
Conveyor			
Container			
Container			

**Smart Data Summary**

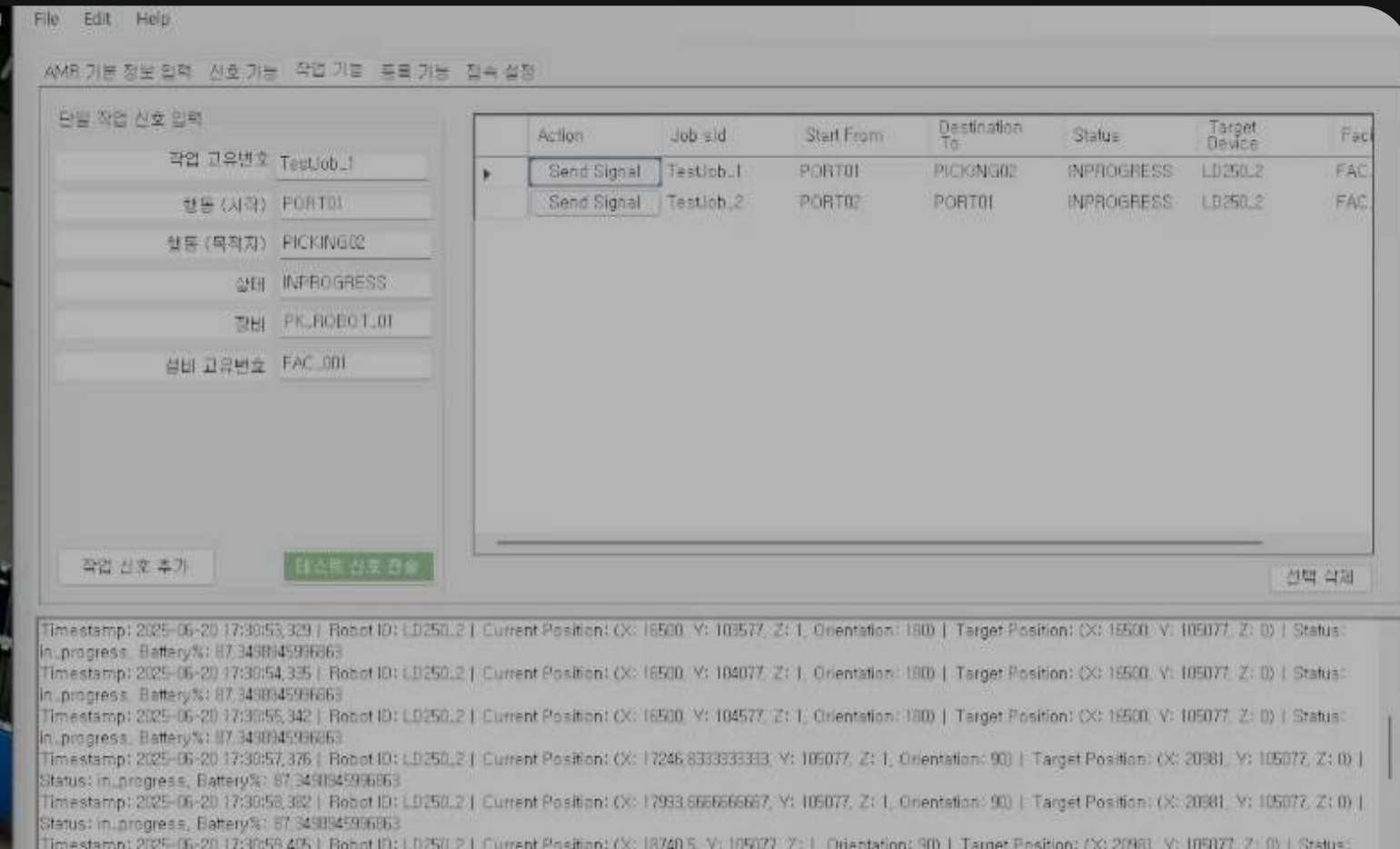
Analysis shows a noticeable increase in ROI, indicating improved investment efficiency. KPI values remain consistently high, reflecting stable goal achievement. However, EFF has plateaued, suggesting room for operational optimization. MOP shows minor gains in system performance.



# CJ 대한통운

## 이천 자동화 물류 센터

PoC | 자동화 로봇 실시간 통합관제 시스템 구축 완료



고객서비스 적용 사례

# OMRON

## 로봇 시뮬레이션

PoC | MPS TESSERACT & 로봇HW 협력

오므론 공식 MOU 체결 (2025.01)



ID	Goal	Pri	Robot	Status	Substatus	Queueid	Finishid
JK001	13	10	SM10	InProgress	Allocated	100000	100000
JK002	13	10	SM11	InProgress	After Setup	100000	100000
JK003	13	10	SM12	InProgress	Allocated	100000	100000
JK004	13	10	SM13	Completed	Allocated	100000	100000
JK005	13	10	SM14	Completed	Allocated	100000	100000
JK006	13	10	SM15	Completed	Allocated	100000	100000
JK007	13	10	SM16	Completed	Allocated	100000	100000
JK008	13	10	SM17	Completed	Allocated	100000	100000
JK009	13	10	SM18	Completed	Allocated	100000	100000
JK010	13	10	SM19	Completed	Allocated	100000	100000
JK011	13	10	SM20	Completed	Allocated	100000	100000
JK012	13	10	SM21	Completed	Allocated	100000	100000
JK013	13	10	SM22	Completed	Allocated	100000	100000
JK014	13	10	SM23	Completed	Allocated	100000	100000
JK015	13	10	SM24	Completed	Allocated	100000	100000
JK016	13	10	SM25	Completed	Allocated	100000	100000
JK017	13	10	SM26	Completed	Allocated	100000	100000
JK018	13	10	SM27	Completed	Allocated	100000	100000
JK019	13	10	SM28	Completed	Allocated	100000	100000
JK020	13	10	SM29	Completed	Allocated	100000	100000
JK021	13	10	SM30	Completed	Allocated	100000	100000
JK022	13	10	SM31	Completed	Allocated	100000	100000
JK023	13	10	SM32	Completed	Allocated	100000	100000
JK024	13	10	SM33	Completed	Allocated	100000	100000
JK025	13	10	SM34	Completed	Allocated	100000	100000
JK026	13	10	SM35	Completed	Allocated	100000	100000
JK027	13	10	SM36	Completed	Allocated	100000	100000
JK028	13	10	SM37	Completed	Allocated	100000	100000
JK029	13	10	SM38	Completed	Allocated	100000	100000
JK030	13	10	SM39	Completed	Allocated	100000	100000
JK031	13	10	SM40	Completed	Allocated	100000	100000
JK032	13	10	SM41	Completed	Allocated	100000	100000
JK033	13	10	SM42	Completed	Allocated	100000	100000
JK034	13	10	SM43	Completed	Allocated	100000	100000
JK035	13	10	SM44	Completed	Allocated	100000	100000
JK036	13	10	SM45	Completed	Allocated	100000	100000
JK037	13	10	SM46	Completed	Allocated	100000	100000
JK038	13	10	SM47	Completed	Allocated	100000	100000
JK039	13	10	SM48	Completed	Allocated	100000	100000
JK040	13	10	SM49	Completed	Allocated	100000	100000
JK041	13	10	SM50	Completed	Allocated	100000	100000
JK042	13	10	SM51	Completed	Allocated	100000	100000
JK043	13	10	SM52	Completed	Allocated	100000	100000
JK044	13	10	SM53	Completed	Allocated	100000	100000
JK045	13	10	SM54	Completed	Allocated	100000	100000
JK046	13	10	SM55	Completed	Allocated	100000	100000
JK047	13	10	SM56	Completed	Allocated	100000	100000
JK048	13	10	SM57	Completed	Allocated	100000	100000
JK049	13	10	SM58	Completed	Allocated	100000	100000
JK050	13	10	SM59	Completed	Allocated	100000	100000
JK051	13	10	SM60	Completed	Allocated	100000	100000
JK052	13	10	SM61	Completed	Allocated	100000	100000
JK053	13	10	SM62	Completed	Allocated	100000	100000
JK054	13	10	SM63	Completed	Allocated	100000	100000
JK055	13	10	SM64	Completed	Allocated	100000	100000
JK056	13	10	SM65	Completed	Allocated	100000	100000
JK057	13	10	SM66	Completed	Allocated	100000	100000
JK058	13	10	SM67	Completed	Allocated	100000	100000
JK059	13	10	SM68	Completed	Allocated	100000	100000
JK060	13	10	SM69	Completed	Allocated	100000	100000
JK061	13	10	SM70	Completed	Allocated	100000	100000
JK062	13	10	SM71	Completed	Allocated	100000	100000
JK063	13	10	SM72	Completed	Allocated	100000	100000
JK064	13	10	SM73	Completed	Allocated	100000	100000
JK065	13	10	SM74	Completed	Allocated	100000	100000
JK066	13	10	SM75	Completed	Allocated	100000	100000
JK067	13	10	SM76	Completed	Allocated	100000	100000
JK068	13	10	SM77	Completed	Allocated	100000	100000
JK069	13	10	SM78	Completed	Allocated	100000	100000
JK070	13	10	SM79	Completed	Allocated	100000	100000
JK071	13	10	SM80	Completed	Allocated	100000	100000
JK072	13	10	SM81	Completed	Allocated	100000	100000
JK073	13	10	SM82	Completed	Allocated	100000	100000
JK074	13	10	SM83	Completed	Allocated	100000	100000
JK075	13	10	SM84	Completed	Allocated	100000	100000
JK076	13	10	SM85	Completed	Allocated	100000	100000
JK077	13	10	SM86	Completed	Allocated	100000	100000
JK078	13	10	SM87	Completed	Allocated	100000	100000
JK079	13	10	SM88	Completed	Allocated	100000	100000
JK080	13	10	SM89	Completed	Allocated	100000	100000
JK081	13	10	SM90	Completed	Allocated	100000	100000
JK082	13	10	SM91	Completed	Allocated	100000	100000
JK083	13	10	SM92	Completed	Allocated	100000	100000
JK084	13	10	SM93	Completed	Allocated	100000	100000
JK085	13	10	SM94	Completed	Allocated	100000	100000
JK086	13	10	SM95	Completed	Allocated	100000	100000
JK087	13	10	SM96	Completed	Allocated	100000	100000
JK088	13	10	SM97	Completed	Allocated	100000	100000
JK089	13	10	SM98	Completed	Allocated	100000	100000
JK090	13	10	SM99	Completed	Allocated	100000	100000
JK091	13	10	SM100	Completed	Allocated	100000	100000

고객서비스 적용 사례

# 비전스페이스와 함께 하는 Top-Tier Partnership

전통 제조 산업의 높은 검증을 통과한 기술력으로 신뢰있는 서비스

## CLIENTS



## BACKED BY

500

## PARTNERS & SUPPORTER



# COMPANY OVERVIEW

## 비전스페이스 연혁

### 2023

비전스페이스 설립  
자동화·로봇 시뮬레이션 기반 사업 착수  
LG에너지솔루션 & (주)민테크 경북TP 자동화 물류센터 시뮬레이션 수주  
주요 정부·기관 창업경진대회 수상 및 기술력 검증  
(장관상 2건, 누적 상금 2억 원)

### 2024

디지털 트윈 및 피지컬 AI 기반 시뮬레이션 기술 고도화  
EV 배터리 공정 시뮬레이터 등 산업 프로젝트 수행  
인공지능 및 시뮬레이션 관련 특허 다수 출원  
500 Global Seed 투자 유치  
딥테크팁스 선정  
KT, (주)시즐, (주)이노시뮬레이션 (주)아이티공간 등 주요 기업과 협력 체계 구축  
Nov. 미국 특허 2건 / 기술 특허 5건 / 상표권 3건

### 2025

삼성웰스토리 오픈이노베이션 체결  
현대무백스 인천 청라 자동화 물류센터 시뮬레이션 & 통합관제 수주 2건  
OMRON-CJ대한통운 인천 물류센터 시뮬레이션 & 통합관제 수주  
42dot 시뮬레이션 & 통합관제 프로젝트 수주  
LX한국국토정보공사 디지털 트윈 사업 수주  
일본 아마존 NDA 체결

### 2026

한국 오므론 공식 MOU 체결  
Web기반 TESSERACT 플랫폼 서비스 출시  
MyDepot MOU 체결  
글로벌 파트너십 기반 사업 확장 및 해외 진출 추진  
피지컬 AI 기반 자동화 최적화 플랫폼 고도화



# 온보딩 교육 제공

## 고객사 교육 현장

AI 시뮬레이션 도입을 앞둔 기업을 위한 맞춤형 교육을 제공합니다.  
자동화 분야의 경험을 갖춘 비전스페이스 전문가가 AI 개념부터 시뮬레이션 생성 적용 방법까지  
실무 중심으로 교육하며, 필요 시 세미나 형태로도 진행이 가능합니다.

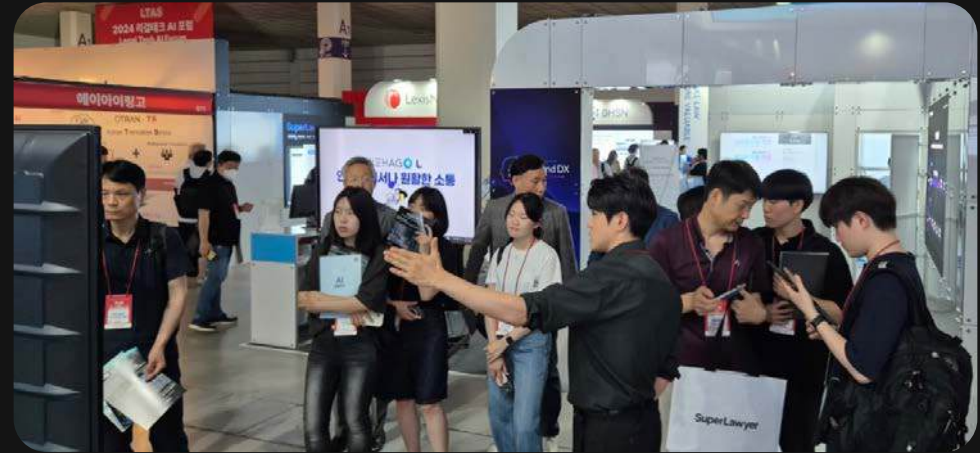


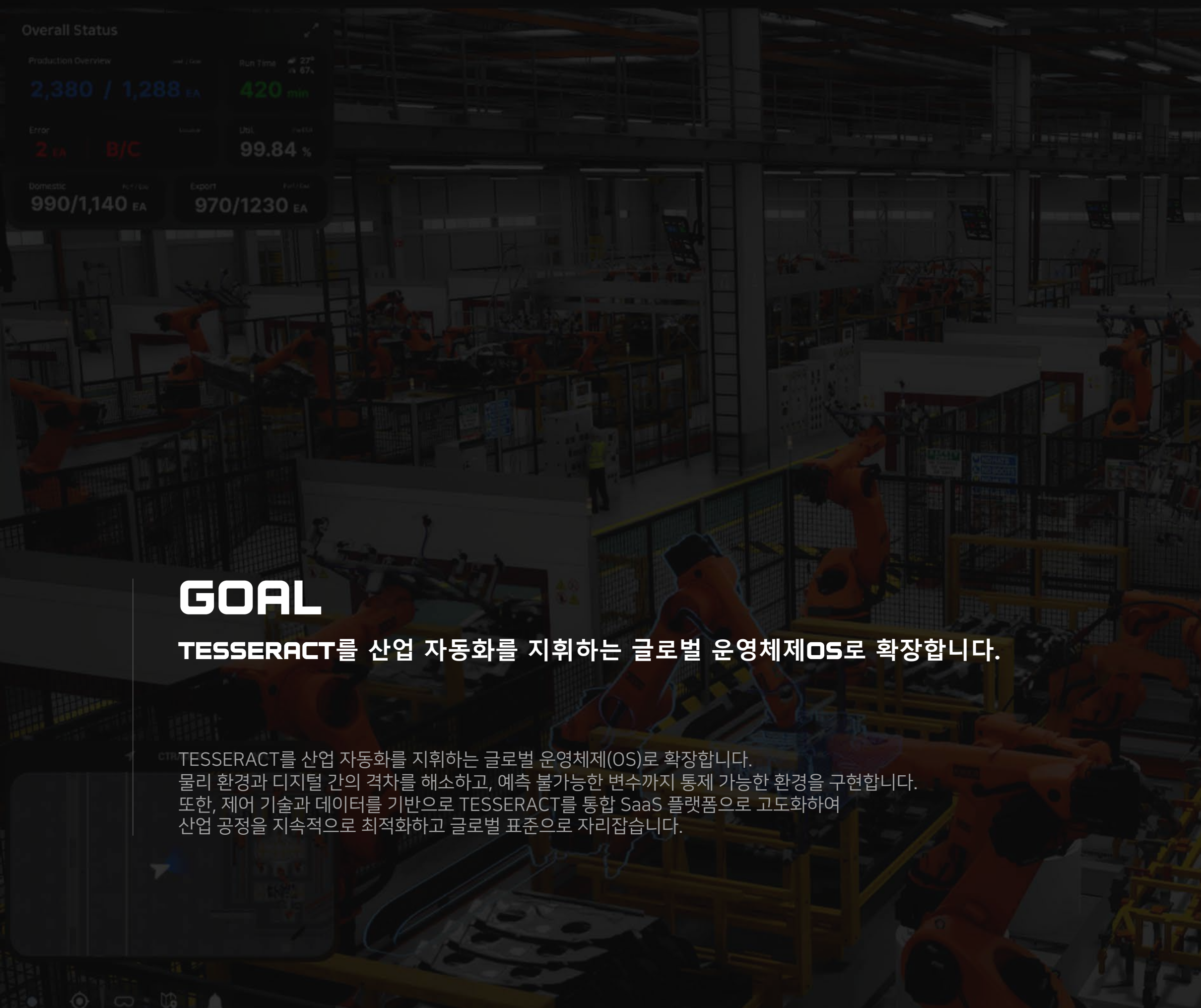


# 비전스페이스는 현장에서 문제와 답을 찾습니다.

국내외 전시 & 세미나 현장

비전스페이스의 강점은 바로,  
현장에서 고객의 PainPoint와 Needs를 직접 듣고 문제를 해결하는 실행력에 있습니다.  
고객이 요구하는 자동화 전환에 대한 필수 사항을 인지하고,  
Needs에 Fit이 맞는 서비스를 직접 시연하고 이해를 돕습니다.





### Job Description

## Robot Arm01

Date	Production
09-09	68
09-10	628
09-11	128
09-12	71
09-13	90
09-14	91
09-15	37
09-16	65
09-17	108

2024 09 Date Week Month Quarter

Ascending Descending Recent Old

SID	Model	Work Time
A8FLH1918	AXLE IRS	00:00:04
A8FLH1919	AXLE IF5-Tube	00:00:04
A8FLH1920	HAV AT 8-speed	00:00:04
A8FLH1921	4WD PTU 2-axis	00:00:04
A8FLH1922	MT FF 6-speed	00:00:04
A8FLH1923	AT FR 5-speed	00:00:04
A8FLH1924	AXLE IRS	00:00:04
A8FLH1925	AT FR 5-speed	00:00:04
A8FLH1926	HEV AT 8-speed	00:00:04
A8FLH1927	4WD PTU 2-axis	00:00:04
A8FLH1927	AXLE IRS	00:00:04
A8FLH1927	4WD PTU 1-axis	00:00:04
A8FLH1927	MT FF 6-speed	00:00:04
A8FLH1927	AXLE IF5-Tube	00:00:04

Preview Location Save

### Device Status

Robot Arm AMR

Total

- B/C-04-01-A 📶 🔄
  - Work
  - 85 processed today
  - Hour
  - Moving to B/C
- B/C-04-03-A 📶 🔄
  - Work
  - 83 processed today
  - Hour
  - Moving to B/C
- B/C-04-04-A 📶 🔄
  - Work
  - 67 processed today
  - Hour
  - Moving to B/C
- B/C-04-02-A 📶 🔄
  - Work
  - 50 processed today
  - Hour
  - Moving to B/C
- FRT-01-01-B 📶 🔄
  - Stop
  - 1 today
  - Hour
  - Moving to FRT
- FRT-01-02-B 📶 🔄
  - Work
  - 87 processed today
  - Hour
  - Moving to FRT

VISIONSPACE YouTube

visionspace.co.kr

Order Charge Continue

# GOAL

TESSERACT를 산업 자동화를 지휘하는 글로벌 운영체제OS로 확장합니다.

CTP TESSERACT를 산업 자동화를 지휘하는 글로벌 운영체제(OS)로 확장합니다. 물리 환경과 디지털 간의 격차를 해소하고, 예측 불가능한 변수까지 통제 가능한 환경을 구현합니다. 또한, 제어 기술과 데이터를 기반으로 TESSERACT를 통합 SaaS 플랫폼으로 고도화하여 산업 공정을 지속적으로 최적화하고 글로벌 표준으로 자리잡습니다.

# VISION SPACE

'로봇 자율화의 새로운 표준, 비전스페이스'

장비 현황

**70EA 작동 중** ALL 70 ERROR 0

RTV	1	EMS	1	SRM	1
CNV-STD	6	SHUTTLE	4	LIFT	2
CNV-MPS	11	CNV-ORM	11	CNV-ETC	31
MIPLT	1	KUKA	1		

---

**MIPLT** ONLINE

- 명령 12:01:02
- 주행 14:00:22
- 로더 20:00:14
- 그리퍼 12:20:10

---

**RTV-01** ONLINE

- 명령 12:01:02
- 주행 14:00:22
- 로더 20:00:14
- 그리퍼 12:20:10

---

**SRM-01** ONLINE

- 명령 12:01:02
- 주행 14:00:22
- 로더 20:00:14
- 그리퍼 12:20:10

---

**EMS-01** ONLINE

- 명령 12:01:02
- 주행 14:00:22
- 로더 20:00:14
- 그리퍼 12:20:10

---

**CNV-01** ONLINE