



수 신 : 각 대학교
참 조 : 대학일자리센터 및 관련 학과장(취업담당교수) 귀하
제 목 : 2023년 ROS (SLAM/RAIDA) 역량 강화를 위한 AI 자율주행 로봇 과정 안내 및 훈련생 추천 건

1. 귀 대학 및 학과의 무궁한 발전과 소속직원들의 건강을 기원합니다.
2. 당사는 최고의 시설, 기술, 취업전문가가 함께하며 웹 개발 및 인공지능, 자율주행, 메타버스 특화 되어 디지털기술 교육에 적합한 인프라를 보유하고 있으며, 커리어 개발 및 SW 전문 기업 주니어 개발자 양성을 위하여 고용노동부 주관 'ROS (SLAM/RAIDA) 개발 역량 강화를 위한 AI 자율주행 로봇 과정' 과정을 통해 자율주행 양성과정 인력양성 사업을 운영하고 있습니다.
3. 귀 대학 학과의 2023년 하반기 또는 2024년 상반기 졸업(예정)자를 대상으로 동 사업에 참여 가능한 교육생 추천을 희망하오며, 디지털 기술 분야 중 K-디지털 트레이닝 분야의 전문 인력을 양성하고자 합니다.

< 훈련과정 개요 >

연번	주관	훈련과정	훈련기간	교육시간	정원	장소
1	고용노동부	ROS (SLAM/RAIDA) 개발 역량 강화를 위한 AI 자율주행 로봇 과정	2023.7.31. ~ 2024.01.25. (6개월 / 960시간)	(월~금) 09:30-18:00	25명	에드인에듀 학원

- 붙임
교육과정 개요 1부
신청 및 모집안내 1부 끝.

【붙임】

- 연수과정 개요
 - 지원자격 : 약 6개월(120일) 동안 몰입 교육이 가능한 관련학과 미취업 졸업(예정)자
 - 연수비용 : 전액지원 (훈련비+교재비+입사지원서 컨설팅)
 - 모집마감 : 23년 07월 31일 까지
 - 연수장소 : (오프라인 수업) 에드인에듀학원
서울특별시 금천구 가산디지털2로 108 (가산동 뉴티캐슬) 212,213호
 - 연수문의 : 모집마케팅팀 (Tel. 02-6925-1992 / Email. office@addinedu.com)

<연수과정 개요>

연번	주관	연수과정	연수기간	교육시간	정원	장소
1	고용노동부 (운영 에드인에듀)	ROS (SLAM/RAIDA) 개발 역량 강화를 위한 AI 자율주행 로봇 과정	2023.7.31. ~ 2024.01.25. (6개월 / 960시간)	(월~금) 09:30-18:30	25명	에드인에듀 학원

<(주)에드인에듀 취업 프로세스>



주식회사 에드인에듀 대표 박 보 연



담당 김승준 부장 윤만기 원장 이덕주
시행 사업 제 23-082503호 (2023.07.13.) 접수 ()
우 08505 서울특별시 금천구 가산디지털2로 108, 213호,213호 (뉴티캐슬)
전화 (02)6925-1763 /팩스 (02)6208-8565 /전자메일 office@addinedu.com / 공개



연수과정	연수내용														
ROS (SLAM/RAIDA) 개발 역량 강화를 위한 AI 자율주행 로봇 과정 2023.7.31. ~ 2024.01.25. (6개월 / 960시간)	<p>■ 과정개요</p> <p>교육내용 : Linux 기초 및 환경설정, Python 기초, 데이터 EDA, SQL, GIT, OpenCV, 머신러닝, 딥러닝, 딥러닝 Framework, 자연어 처리, YOLO, QT, 임베디드 시스템, 주행로봇의 기초, 통신 및 IoT 시스템, ROS기초, ROS 패키지 구성, 임베디드 시스템과 ROS, 모바일로봇 PKG 구현, 자율주행 기법과 SLAM, 딥러닝을 이용한 자율 주행, 데이터 EDA 및 비전 프로젝트, 머신러닝과 딥러닝 프로젝트, 로봇시스템, 자율주행 모바일로봇 프로젝트</p> <p>정의 : ROS (SLAM/RAIDA) 개발 역량 강화를 위한 AI 자율주행 로봇 과정 개발자</p> <p>목표 : 무인이동체 개발을 위한 ROS 및 센서데이터 활용 딥러닝 및 통제시스템 개발 인재양성체계 구축</p> <p>기술 : 데이터베이스 정의 및 조작, 통계 기반의 데이터 인사이트, 데이터수집 및 처리 데이터 시각화를 위한라이브러리 활용, 데이터 파이프라인구축, 로봇이사용되는 센서 및 구동부의 이해, ROS 활용 SW 개발역량 로봇운용에 필요한 성능 기반의 시나리오 작성, 딥러닝 모델의 이해와 개발 자율 주행 로봇 패키지 구성</p> <p>■ 프로젝트 안내 (1차프로젝트) 데이터EDA 및 비전 프로젝트 (2차프로젝트) 머신러닝과 딥러닝 프로젝트 (3차프로젝트) 로봇시스템 프로젝트 (4차프로젝트) 자율주행 모바일 로봇 프로젝트</p> <p>■ 세부일정안내</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>세부내용</th> <th>시간</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td> <ul style="list-style-type: none"> - Python을 이용한 시각화 기술 - 태블로를 이용한 시각화 기술, 대쉬보드 구성 - HTML, CSS의 기초, 웹 크롤링 - Naver, Kakao, google API를 활용한 데이터 수집 - Rest API의 이해 - Selenium 기초, 동적 웹 크롤링 - 규모 있는 대상에 대한 데이터 수집 전략 - 데이터 수집 후 정리 및 관리 실습 - 간단 크롤링 실습 주제 진행 </td> <td>80 시간</td> </tr> <tr> <td> <ul style="list-style-type: none"> - MySQL 설치, DB, USER 관리 - TABLE 생성 변경 삭제 - SELECT, WHERE, UPDATE, DELETE - ORDER BY, AND, BETWEEN, IN, LIKE, NOT - OR, UNION, outer, inner, join - Python With SQL, SQL excute, fetch. </td> <td>24 시간</td> </tr> <tr> <td> <ul style="list-style-type: none"> - 깃의 개념과 특징 - git 명령어, Github 사용하기 </td> <td>8 시간</td> </tr> <tr> <td> <ul style="list-style-type: none"> - OpenCV 환경, 주요 특성, 영상 데이터의 특성 - 마스크 연산과 ROI, 그리기, 합성 - 카메라와 영상, 영상 추출 후 OCR - 이진화, 외곽선 추출, 자선 검출 - CNN 알고리즘 - 이미지의 분할과 객체 검출 - 객체 추적과 모션 벡터 </td> <td>40 시간</td> </tr> <tr> <td> [A그룹] 데이터 EDA 및 비전을 활용한 맞춤형 캠페인 [B그룹] 데이터 EDA 및 비전을 활용한 저술서 교통 인프라 [C그룹] 데이터 EDA 및 비전을 활용한 지역 관광 </td> <td>40 시간</td> </tr> <tr> <td> <ul style="list-style-type: none"> - 머신러닝 기초 - Decision Tree, EDA와 머신러닝 - encoder and scaler, pipeline - regression and cost function - logistic regression - 앙상블 기법, kNN, PCA, Clustering </td> <td>40 시간</td> </tr> </tbody> </table>	세부내용	시간	<ul style="list-style-type: none"> - Python을 이용한 시각화 기술 - 태블로를 이용한 시각화 기술, 대쉬보드 구성 - HTML, CSS의 기초, 웹 크롤링 - Naver, Kakao, google API를 활용한 데이터 수집 - Rest API의 이해 - Selenium 기초, 동적 웹 크롤링 - 규모 있는 대상에 대한 데이터 수집 전략 - 데이터 수집 후 정리 및 관리 실습 - 간단 크롤링 실습 주제 진행 	80 시간	<ul style="list-style-type: none"> - MySQL 설치, DB, USER 관리 - TABLE 생성 변경 삭제 - SELECT, WHERE, UPDATE, DELETE - ORDER BY, AND, BETWEEN, IN, LIKE, NOT - OR, UNION, outer, inner, join - Python With SQL, SQL excute, fetch. 	24 시간	<ul style="list-style-type: none"> - 깃의 개념과 특징 - git 명령어, Github 사용하기 	8 시간	<ul style="list-style-type: none"> - OpenCV 환경, 주요 특성, 영상 데이터의 특성 - 마스크 연산과 ROI, 그리기, 합성 - 카메라와 영상, 영상 추출 후 OCR - 이진화, 외곽선 추출, 자선 검출 - CNN 알고리즘 - 이미지의 분할과 객체 검출 - 객체 추적과 모션 벡터 	40 시간	[A그룹] 데이터 EDA 및 비전을 활용한 맞춤형 캠페인 [B그룹] 데이터 EDA 및 비전을 활용한 저술서 교통 인프라 [C그룹] 데이터 EDA 및 비전을 활용한 지역 관광	40 시간	<ul style="list-style-type: none"> - 머신러닝 기초 - Decision Tree, EDA와 머신러닝 - encoder and scaler, pipeline - regression and cost function - logistic regression - 앙상블 기법, kNN, PCA, Clustering 	40 시간
	세부내용	시간													
	<ul style="list-style-type: none"> - Python을 이용한 시각화 기술 - 태블로를 이용한 시각화 기술, 대쉬보드 구성 - HTML, CSS의 기초, 웹 크롤링 - Naver, Kakao, google API를 활용한 데이터 수집 - Rest API의 이해 - Selenium 기초, 동적 웹 크롤링 - 규모 있는 대상에 대한 데이터 수집 전략 - 데이터 수집 후 정리 및 관리 실습 - 간단 크롤링 실습 주제 진행 	80 시간													
	<ul style="list-style-type: none"> - MySQL 설치, DB, USER 관리 - TABLE 생성 변경 삭제 - SELECT, WHERE, UPDATE, DELETE - ORDER BY, AND, BETWEEN, IN, LIKE, NOT - OR, UNION, outer, inner, join - Python With SQL, SQL excute, fetch. 	24 시간													
	<ul style="list-style-type: none"> - 깃의 개념과 특징 - git 명령어, Github 사용하기 	8 시간													
	<ul style="list-style-type: none"> - OpenCV 환경, 주요 특성, 영상 데이터의 특성 - 마스크 연산과 ROI, 그리기, 합성 - 카메라와 영상, 영상 추출 후 OCR - 이진화, 외곽선 추출, 자선 검출 - CNN 알고리즘 - 이미지의 분할과 객체 검출 - 객체 추적과 모션 벡터 	40 시간													
	[A그룹] 데이터 EDA 및 비전을 활용한 맞춤형 캠페인 [B그룹] 데이터 EDA 및 비전을 활용한 저술서 교통 인프라 [C그룹] 데이터 EDA 및 비전을 활용한 지역 관광	40 시간													
	<ul style="list-style-type: none"> - 머신러닝 기초 - Decision Tree, EDA와 머신러닝 - encoder and scaler, pipeline - regression and cost function - logistic regression - 앙상블 기법, kNN, PCA, Clustering 	40 시간													

연수과정	연수내용	시간
딥러닝	<ul style="list-style-type: none"> - 딥러닝 기초 - Scratch code for deeplearning - inference, 오차의 역전파, CNN 	40 시간
딥러닝 Framework	<ul style="list-style-type: none"> - 데이터 행 - 자동미분 - modeling and evaluation - CNN 구현 및 functional 모델링 - TensorFlow data 다루기 - 텐서 다루기 연산 자동미분 - modeling and evaluation - data 다루기 	48 시간
자연어 처리	<ul style="list-style-type: none"> - 형태소 분석 - 문장의 유사도 - 나이브베이지, 분류 - 감성 분석 	16 시간
Linux 기초 및 환경설정	<ul style="list-style-type: none"> - 리눅스 설치, 기본 명령, bashrc의 개념 - 리눅스의 이해 	16 시간
Python 기초	<ul style="list-style-type: none"> - Jupyter 환경 설정 및 markdown의 이해 - 데이터 타입, scipy - numpy, matplotlib, pandas - 제어구조, 함수의 활용, 클래스 	32 시간
YOLO	<ul style="list-style-type: none"> - YOLO의 개념 - 버전별 YOLO의 장단점 및 실습 - YOLO 구현 - Customizing Model 	32 시간
QT	<ul style="list-style-type: none"> - QT 구조 이해 - GUI 실습 - QT python 구현 - QT를 이용한 YOLO 결과 모니터링 	24 시간
머신러닝과 딥러닝 프로젝트	[A그룹] 교통표지판 분류 [B그룹] 이미지 캡션 생성기	40 시간
임베디드 시스템	<ul style="list-style-type: none"> - 아두이노의 이해 - 몇몇 센서들에 대한 이해와 구동 	24 시간
주행로봇의 기초	<ul style="list-style-type: none"> - 주행로봇의 구조 - DC 모터의 제어 - 주행로봇 명령의 구현 	16 시간
통신 및 IoT 시스템	<ul style="list-style-type: none"> - Serial 통신의 이해 및 통신 프로토콜 설계 - IoT의 이해 및 IoT 서버 구현 - IoT와 QT를 이용한 원격 데이터 모니터링 	30 시간
로봇 시스템 프로젝트	ROS 패키지 개발	90 시간
ROS기초	<ul style="list-style-type: none"> - ROS 환경 설정 - service와 topic, action의 이해 - ROS 모니터링 및 디버그 시스템의 이해 	32 시간
ROS 패키지 구성	<ul style="list-style-type: none"> - ROS 패키지 구성법 - URDF의 이해 	16 시간
임베디드 시스템과 ROS	<ul style="list-style-type: none"> - ROS 임베디드 시스템 이해 - 임베디드 시스템 ROS PKG 구현 	16 시간
모바일로봇 PKG 구현	<ul style="list-style-type: none"> - TF 패키지의 이해 - ROS odom 구현 - LIDAR 실습 - 모바일로봇 PKG 구현 - GAZEBO 환경에서 모바일로봇 구현 	32 시간
자율주행 기법과 SLAM	<ul style="list-style-type: none"> - 모바일로봇용 amapping, cartographer의 이해 - Navigation pkg 이해 - 모바일로봇용 SLAM 및 자율주행 PKG 구현 - 로봇의 원격 조정 - 맵 빌딩 후 서빙 로봇 구현 	32 시간
딥러닝을 이용한 자율 주행	<ul style="list-style-type: none"> - 길 인식을 위한 데이터 수집 및 딥러닝 모델링 - 길 인식 모델의 ROS pkg 구현 - 장애물 인식 딥러닝 모델 구현 - 장애물과 길에서의 주행 정책 수립 	32 시간
자율주행 모바일 로봇 프로젝트	<ul style="list-style-type: none"> - 라이다를 이용한 SLAM&Navigation 기능과 딥러닝을 이용한 장애물 인식 및 회피기 - 동, 맵 위에서 실제 배송로봇 구현 - 협업기업 인사담당자 및 임원진을 모시고 과정 동안 진행한 최종 프로젝트 발표회 진행 및 기업 일자리 매칭 진행 	128 시간
AI(인공지능) 기술	<ul style="list-style-type: none"> AI(인공지능) 기술 - 딥러닝 모델 개발 - 딥러닝 모델 배포 환경 구축 - 딥러닝 모델을 이용한 응용 시스템 개발 	16 시간
취업특강	<ul style="list-style-type: none"> -디자인씽킹을 활용한 기업탐색 및 맞춤형 취업전략 -이력서 및 자소서 첨삭 	16 시간

■ 세부일정안내

고용노동부 국민내일배움카드 교육 (K-디지털 트레이닝)

고용노동부 ADDINEDU

ROS(SLAM/RAIDA) 개발 역량 강화를 위한 AI 자율주행 로봇 과정

딥러닝 & 시로봇 자율주행 개발자 3기

자율주행시스템 구현에 필요한 모든 코드를 직접 작성해 볼 수 있는 기회

#국비교육 #ML/DL #RobotDIY #ROS #임베디드

7/31 개강 확정
훈련생 모집 선착순 마감

AI로봇분야 국내 최초 유일 최고의 강사진 구성

교육비 전액 국비지원 무료 (약 10,000,000원)

훈련교재/기자재 고사양노트북 무료제공

훈련수당 월 최대 818,000원 차등지급

취업성공수당까지! (국·취제도 참여시)

K-디지털 트레이닝 훈련과정은 국민내일배움카드 상담 간소화로 빠르게 발급이 가능합니다

AI 로봇 교육 중 만날 수 있는 최고의 감사 멘토진

로봇을 사용하는 것이 아니라, 직접 AI로봇의 모든 코드를 개발하는 과정을 학습하는 것이 목표입니다.



주강사 민형기
현) 포항공과대학교
현) 한양대 경영교수
10년 이상 AI 로봇 개발경력



강사 NOMA
현) 지도용 수술 로봇 SW 개발자
현) 의료분야 SW융합을 개발자



특강 구성웅
현) Pick-it-UP Innovation
KAIST 기계공학과에서
10년 이상 AI 로봇 개발경력

SW HW 짝-대 배울 수 있습니다!!

개발환경	개발언어	ETL/EDA	ML/DL	자율주행
Linux, Python, ROS	Python, C++, MATLAB	Scaliger, pandas, Matplotlib	PyTorch, TensorFlow, Keras	SLAM, Navigation
소프트웨어	OpenCV, Pylance, Git, PyCharm	Tableau, PowerBI	PyTorch, TensorFlow, Keras	SLAM, Navigation
하드웨어	로봇DIY, 드론, IoT	조도, 속도, 미이크, 등	자율주행 로봇, DIY, 라즈베리파이, LIDAR, 카메라	

딥러닝과 시로봇구현을 결합한 기업맞춤형 프로젝트

STEP 01 ETL, EDA 프로젝트

STEP 02 ML/DL 프로젝트

STEP 03 AI 로봇자율주행 프로젝트

STEP 04 자율주행 융합 프로젝트

모집일정

6. 20.(화) ~ 7. 28.(금) 23:59까지

서류절차

- 서류심사
- 면접평가 - 면접일정 및 최종 합격자 : 개인별 연락

교육개요

- 교육과정명** 파이썬 기반의 영상데이터 딥러닝을 이용한 AI 로봇 자율주행 개발자 양성 과정
- 교육일정** 2023. 07. 31.(월) ~ 24. 01. 25.(목)
- 수업방식** 오프라인 수업 *상기 일정은 변경될 수 있음
- 모집정원** 25명 (25명 선착순 마감)

필수요건

- 국민내일배움카드 발급 및 수령이 가능한 자
- 6개월 간 대면 강의 출석이 가능한 자
- 수료 후 6개월 이내 관련 분야 취업 or 창업 예정자
- 자율주행, 로봇, AI 분야에 관심과 열정이 있는 자

우대조건

- 공학계열 전공자
- 프로그래밍 언어를 다뤄본 경험이 있는 자
- 아두이노 등의 기기를 조작해본 자

신청방법

QR코드 or 네이버 애드인애듀 검색 홈페이지 접속
▶ 취업교육
문의 : 02-552-8565
E-mail : sincere822@addinedu.com



카톡상담



상세정보