

# ROS2 기반 자율주행 로봇 개발 재직자 교육 참여자 모집

## 1 교육개요

- 교육명 : ROS2 기반 자율주행 로봇 개발 재직자 교육
- 교육일시 : 2025. 7. 23.(수) ~ 7. 25.(금) 10:00 ~ 17:00
- 교육장소 : 한남대학교 대덕밸리캠퍼스 사이언스파크 IC-PBL실(780201)
- 교육시간 : 18시간 (1일 6시간)
- 교육대상 : 대전1,2산업단지, 대덕연구개발특구에 소재하고 있는 산업체 재직자
- 교육비 : 무료
- 교육강사: 위고로보틱스 윤현호선임연구원
- 주요내용 : ROS2와 Python을 활용한 자율주행 로봇의 패키지 구성, 프로그램 기법 등 실습 및 응용 교육

## 2 모집개요

- 모집기간 : 2025. 7. 9.(수) ~ 7. 21.(월)
- 모집규모 : 15명(선착순 마감)
- 신청방법 : 구글폼(<https://forms.gle/mq266nQTPr2YdloU9>) 신청  
※ 구글폼 신청이 어려울 경우 문의처로 문의
- 신청서류(구글폼 업로드)
  - 재직증명서 1부
  - 사업자등록증 1부

## 3 교육일정

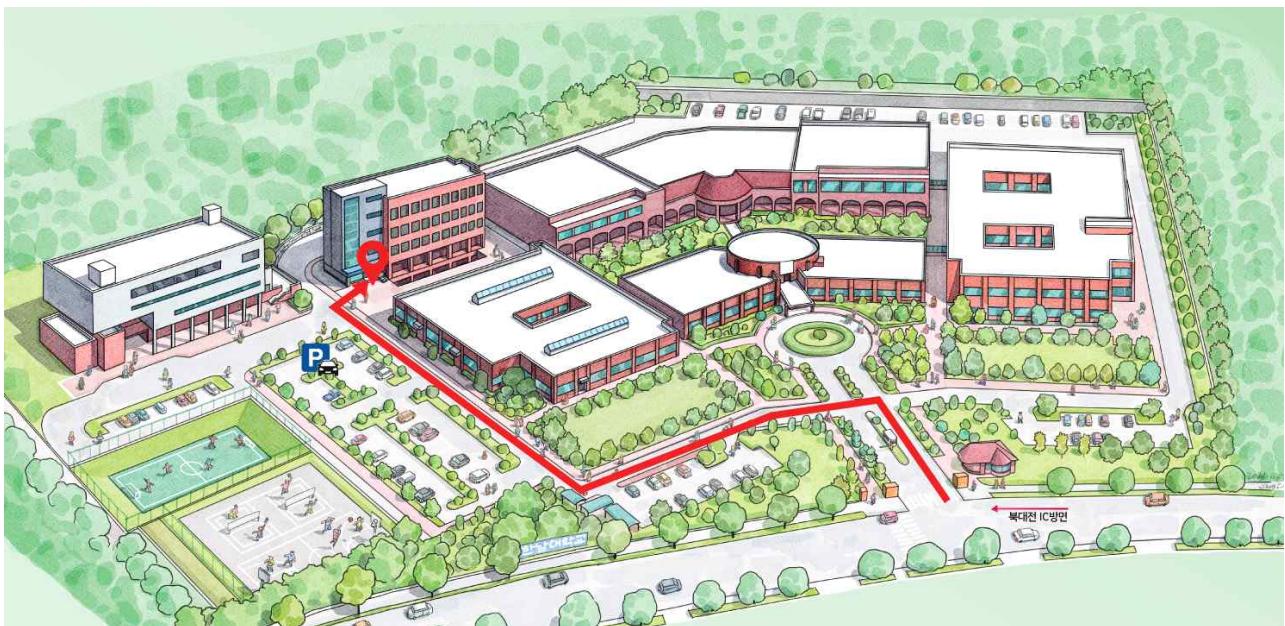
- 추진일정

구분	일시		주요내용	비고
1일차 (07.23.)	10:00 ~ 12:00	'120	자율주행 기초개념 <ul style="list-style-type: none"><li>• 자율주행 개론 및 이론</li><li>• Ubuntu 파일 시스템 및 명령어</li></ul>	윤현호 선임연구원
	12:00 ~ 13:00	'60		Break Time
	13:00 ~ 14:30	'90	python 예제 실습 <ul style="list-style-type: none"><li>• python 기본 사용 방법 소개</li><li>• python 코드 실습</li></ul>	윤현호 선임연구원
	14:30 ~ 16:00	'90	ROS2 기초개념 <ul style="list-style-type: none"><li>• ROS2 파일 시스템 소개 및 설치</li></ul>	윤현호 선임연구원
	16:00 ~ 17:00	'60	ROS2 소개 <ul style="list-style-type: none"><li>• ROS2 명령어 소개</li></ul>	윤현호 선임연구원

2일차 (07.24.)	10:00 ~ 12:00	'120	ROS2 환경설정	• Python 기반 ROS2 사용 방법 소개	윤현호 선임연구원	
	12:00 ~ 13:00	'60	Break Time			
	13:00 ~ 14:30	'90	ROS2 예제 실습	• ROS2 코드 실습	윤현호 선임연구원	
	14:30 ~ 15:30	'60	Opencv 기초개념	• Opencv 소개	윤현호 선임연구원	
	15:30 ~ 17:00	'90	Lane Detection 프로그래밍	• Lane Detection 이론 소개 • Lane Detection 코드를 통한 실습	윤현호 선임연구원	
3일차 (07.25.)	10:00 ~ 12:00	'60	라이다 센서 기초개념	• 라이다 센서 데이터 및 msg 소개 • 라이다 센서 데이터 처리 실습	윤현호 선임연구원	
	12:00 ~ 13:00	'60	Break Time			
	13:00 ~ 15:00	'120	자율주행 실습	• LIMO를 통한 장애물 인식 및 정지 • 카메라 센서 및 라이다를 이용한 통합 자율주행	윤현호 선임연구원	
	15:00 ~ 17:00	'120	코딩 실습	• SLAM 및 Navigation 소개 • Localization 및 Pathplanning 소개	윤현호 선임연구원	

※ 전체 교육시간 중 60% 이상 수강 시 수료증(산학협력단장명) 발급

## 4 오시는길



- 주 소 : 대전광역시 유성구 유성대로 1646 사이언스파크 IC-PBL실(780201)
- 문의처 : 산업성장지원팀(042-629-8717/8878)