



이력서

	성명	김현우 (Kim Hyun Woo)			
	생년월일	1995.11.04			
	주소	동작구 대방동	이메일	khw11044@gmail.com	
	핸드폰	010-7236-1195	깃허브	https://hueykim.github.io	

학 력	학교명	학과	전공	기간	구분	학점
	고려대학교	인공지능학	VisionAI	21.03 – 23.02	졸업	4.13 / 4.5
	한성대학교	IT융합공학	IoT, AI	15.03 – 21.02	졸업	3.57 / 4.5
	여의도고등학교	과학중점	-	11.03 – 14.02	졸업	

병 역	군별	계급	병과	복무기간	어 학	시험	등급	취득일자
	육군	병장	수송	16.05 – 18.02		Opic	IH	24.09

연 구 실 적	논문명		학회명	게재일	저자순위
	MHCanonNet: Multi-Hypothesis Canonical Lifting Network for Self-supervised 3D Human Pose Estimation in the wild Video		<i>Pattern Recognition</i> 게재	24.01	1/7
	Masked Kinematic Continuity-aware Hierarchical Attention Network for Pose Estimation in Videos		<i>Neural Networks</i> 게재	24.01	2/6
	Cross-View Self-Fusion for Self-Supervised 3D Human Pose Estimation in the Wild		<i>ACCV</i> 게재 오랄발표 선정	22.12	1/4

수 상 내 역	대회명	수상명	기관 / 내용	수상일
	World Creative Robot Contest	은상	한국로봇교육컨텐츠협회	24.12
			LLM Fine-Tuning, RAG, VisionAI를 이용한 AI접수원 개발로 아이스크림 제조 로봇팔 제어 (VLA)	
	제2회 KOTRA 공공 데이터 활용 공모전	우수상	대한무역투자진흥공사	24.08
			RAG를 이용하여 해외진출을 희망하는 스타트업에게 분산된 정보를 제공하는 웹 페이지 개발	
	미소 인공지능 모델 개발 챌린지	대상	과학기술정보통신부, 한국지능정보사회진흥원	21.12
			‘인공지능 학습용 데이터 구축 사업’ 영유아 행동 영상 데이터에서 Human Pose Estimation과 Action Recognition을 이용한 영유아 발달 정도 판별	
	2020 공개SW 개발자 대회	동상	과학기술정보통신부, 정보통신산업진흥원	20.11
			Object Detection과 3D 프린터기를 이용한 안티드론로봇 제작과 다중 로봇 제어 및 스트리밍 시스템 개발	
외 7개의 인공지능 관련 공모전 수상 (총 11개의 수상 이력)				

	프로젝트명	발주처	근무처	기간	참여역할
기업과제	LLM기반 ROS 명령어 생성을 통한 로봇 제어 프로젝트	에이로봇	핑크랩	25.01 - 25.03	LLM Fine-Tuning RAG Agent 구축
	골프 트레이닝을 위한 인공지능 기반 골프 스윙 분석 알고리즘 개발	(주)브이씨	고려대학교 PRML 연구실	21.05 - 21.10	데이터셋 구축 총괄 새로운 Event Detection 모델 개발
	중대형 공간용 초고해상도 비정형 플렌옵틱 동영상 플랫폼 기술 개발	한국전자통신연구원 (ETRI)	한성대학교 VI 연구실	20.07 - 20.11	데이터셋 구축 기존 VOT 모델을 플렌옵틱 영상에 적용 및 새로운 추론 방법 제안 및 개발

	활동구분	기관	기간	내용
대내외활동	교육 이수	애드인에듀/XYZ/핑크랩	24.10 - 24.12	심화 ROS2와 AI를 활용한 자율주행 및 로봇팔 로봇 개발자 과정 1. 로봇팔을 활용한 시스템 제작 및 구현 프로젝트 - LLM과 RAG 및 VisionAI를 이용한 VLA로 인간 친화형 로봇 구현 - 아이스크림 제작 동작 설계 2. 모바일로봇을 활용한 시스템 제작 및 구현 프로젝트 - LiDAR 센서를 이용한 실내 자율주행 및 충돌 방지 시스템 구현 - SAM2를 이용한 Human Following - 2D/3D Human Pose Estimation을 이용한 동작인식 및 분석
	교육 이수	KT AIVLE SCHOOL	24.02 - 24.08	KT AIVLE SCHOOL 5기 AI 트랙 과정 1. 교육 - 데이터분석, 머신러닝, 딥러닝, 시각지능, 언어지능 2. 프로젝트 - RAG와 LLM 그리고 FastAPI를 이용한 웹 서비스 개발 및 배포
	학술동아리	삽인클루드	19.02 - 21.01	- 학술 동아리 삽인클루드 창립 - 'FPV 자율주행 RC카로 안전한 자율주행 체험 서비스' 기획 및 개발을 통해, 동상과 후원업체상 수상 - 'AI 버섯도감 어플' 기획 및 개발을 통해, 동상 수상 - '안티드론로봇' 기획 및 개발을 통해, 은상, 동상, 동상 수상
	해외봉사	글로벌리더십 국제봉사단 라온라라	18.12 - 19.02	교내 국제교류 프로그램에서 글로벌리더십 국제봉사단 국가: 태국 준비기간: 2개월 활동기간: 1개월 활동: 교육, 문화 봉사활동 역할: 과학교육팀장과 태권도시범
	동아리	중앙 댄스 동아리 NOD	15.03 - 19.01	한성대 중앙 댄스 동아리(NOD) 활동: 행사 및 자체공연, 창작 안무, 교육

Short Bio	<p>저는 2022년 처음 논문을 작성하게 되었습니다. 그러나, ACCV에 제1저자로 논문을 게재하였습니다. 저는 2024년, 7월 RAG와 LLM Fine-Tuning을 처음 해보았습니다. 그러나, 데이콘 “재정정보 AI 검색 알고리즘 경진대회”에서 5위의 성적을 거두었으며, KOTRA 공모전에서 LLM 및 RAG를 이용한 프로젝트로 우수상을 수상하였습니다. 저는 2024년, 11월에 ROS2를 처음 해보았습니다. 그러나, 저는 2달만에 로봇 교육 프로그램에서 우수상과 WCRC에서 은상을 받았습니다.</p> <p>이렇듯, 저는 어떤 분야라도 시작을 두려워하지 않는 도전정신과 배움의 자세로 빠른 습득력과 적응력을 보여주었습니다. 어떤 어려움이 있더라도 저에게 주어진 업무를 책임감 있게 수행하였습니다. 이러한 저의 성향과 마음가짐 덕분에 지금까지 많은 성과를 이룰 수 있었습니다. 제가 현재 기업이 원하는 기술이 아직 없을 수 있습니다. 여전히 잘 모르고 부족할 수 있습니다. 그러나, 저에게 단 한번의 기회를 주신다면 책임을 다해 성과를 도출하는 신입사원이 될 수 있습니다. 읽어주셔서 감사합니다.</p>
-----------	---

자기소개서

1 본인의 성격 및 장/단점을 구체적인 사례와 경험을 들어 기술해주세요.

저의 장점은 과감한 도전정신과 배움의 자세입니다.

저는 2017년 군 복무 중 4차산업혁명에 관한 책을 읽은 이후, 인공지능의 유망함에 매료되어 복학과 동시에 전과라는 과감한 도전을 시작하였습니다. 이후, 창의적인 아이디어로 프로젝트를 기획하고 팀원을 모집하여 공모전에 도전하였습니다. 특히, 안티드론로봇 프로젝트 수행에 있어, 임베디드 시스템에서 실시간 Object Detection을 통해 출몰한 드론을 tracking하는 Pan&tilt 로봇을 구현해야 했습니다. 사용자를 위해 실시간 웹 모니터링과 알람 구현, 그리고 Auto-labeling pipeline을 구현해야 했지만 이 모든 것들을 해본적은 없었습니다. 아이디어 구현과 목표 달성이라는 일념으로 이 모든 것을 도전해 보았습니다. 이러한 도전 과정에서 '시작'의 위대함을 깨닫게 되었습니다. 좋은 아이디어가 있어도 '시작'하지 않으면 아무것도 성취할 수 없으며 세상에서 가장 어려운 것이 '시작'이다 라는 깨달음을 얻었습니다. 그 덕분에 많은 것을 도전할 수 있었습니다. 이러한 도전적인 성격 덕분에 다양한 사람들과 함께 많은 도전을 수행하며 일정관리 역량과 협업 역량을 쌓을 수 있었습니다. 또한 이런 도전적인 성격 덕분에, 새로운 기술과 분야에 대해서도 항상 배움의 자세를 가질 수 있었습니다. 그리고 이러한 배움의 자세는 제가 어떠한 분야라도 빠르게 적응하고 습득하게 해주었습니다. 결과적으로, 이러한 저의 장점 덕분에 지금까지 많은 성과를 낼 수 있었습니다.

저의 단점은 책임감이 강하여 업무에 대한 몰입이 심하고 목표지향적이라는 것입니다. 이것은 한때, 저를 폭발적으로 성장시켜주었습니다. 하지만, 인생은 장기전이라는 것을 깨닫게 되었습니다. 목표지향적인 성격은 설정한 목표 달성에만 집중하게 되어 자신의 생활을 망치게 한다는 것을 알게되었습니다. 대학원 시절, 소중한 사람들과 함께 시간을 보내지 못하였고 살이 8kg 가까이 찌기도 하였습니다. 이러한 단점을 극복하고자 규칙적인 생활 습관을 만들어 체지방률 21%에서 17%까지 줄일 수 있었습니다. 이러한 깨달음으로 한평생 연구하고 개발하고 싶습니다.

2 연구 개발 직무에서 요구되는 핵심역량은 무엇이라 생각하며, 그것을 갖추기 위해 어떠한 노력을 해왔는지 기술해주세요.

연구개발 직무에서 가장 필요한 역량은 다양한 분야에 대한 도전정신과 배움의 자세 그리고 문제 해결 또는 성능 개선을 위한 집요함의 연구정신이 필요합니다. 마지막으로 자기주도적 연구개발과 협업 및 일정관리역량이라고 생각합니다.

AI 연구개발 분야는 그 어떤 분야보다도 빠르게 발전하기 때문에 언제든지 새로운 기술을 습득할 준비와 배움의 자세를 요구합니다. 뿐만 아니라 다양한 분야의 지식을 습득함으로써 새로운 아이디어 창출을 유도해줍니다. 그리고 이렇게 창출된 아이디어를 구현하기 위해서는 자신이 경험하지 않은 것을 개척해야 하는 용기와 도전정신을 요구합니다. 특히 인공지능분야에 대해서는 다양한 도메인에 인공지능 기술을 적용해야 하기 때문에 더욱 더 큰 개척정신을 요구합니다. 이런 개척과 도전에서 결국 데이터를 분석하고 네트워크를 훈련시키며 더 좋은 성능을 집착하고 끝까지 결과를 도출하는 포기하지 않는 연구정신이 있어야만 합니다. 이런 것들은 결국 머리속에서 하는 것이 아니라 직접 해보면서 경험하고 성취하며 그 성취가 연료가 되어 또 다른 도전을 수행하게 해줍니다. 따라서 이런 경험들이 제가 지원한 분야에서 가장 필요로 하는 것입니다.

저는 학창시절 사회적 공헌과 대한민국 발전에 대한 기여라는 꿈을 시작으로 제가 재밌어하고 잘하는 것을 찾게 되었습니다. 저의 도전정신 덕분에 해당 분야에 강점으로 다가갈 수 있었습니다. 주어진 문제에 대해 최신 AI 기술 동향 조사 및 적용 가능성을 검토하여 기업과제와 공모전을 수행하였습니다. 영상 분류/탐지/추적, TAL, 세그멘테이션, 이상탐지, 3D HPE, RUL 예측 등 정형/비정형 데이터를 모두 다루어 왔습니다. VisionAI를 넘어 RAG와 LLM 응용 개발 그리고 로봇분야까지 프로젝트를 수행하고 결과를 내며, 다시 한번 도전정신과 적응력 및 성과 도출 역량을 보여주었습니다. 도전의 성공은 다음 도전의 용기가 되었고, 도전의 실패는 다음 도전의 참고가 되었습니다. 이를 바탕으로 다양한 사람들과 많은 도전을 수행하면서 협업역량과 일정관리역량을 쌓았으며, 책임감과 문제해결능력을 기를 수 있었습니다.

1980년대, 대한민국에 자동차가 50만대뿐이었지만, 마이카시대가 도래하면서 현재 대한민국에 2500만대의 자동차가 있다고 합니다. 로봇 역시, 마이로봇시대가 올 것이라고 생각합니다. PC에서 PR로, 시대의 흐름을 주도하는 연구개발자가 되고 싶습니다.