과정명	Tensorflow로 배우는 머신러닝 알고리즘 <b>회차명</b> 7	화면설명
≻Intro	• 자율주행차는 어떻게 길을 볼까?	① 본 학습 내용으로 들 어가기 전, <mark>학습 주제</mark>
●학습열기  ●학습목표 <b>&gt;학습하기</b> 1. CNN 개요 2. CNN의 주요기술 3. AlexNet과 CIFAR-10	자율주행차가 도로 위에서 스스로 차선을 따라 달리고, 신호를 인식하며, 보행자를 피하는 모습을 보신 적 있으신가요? 이 모든 행동은 단지 '카메라로 찍은 이미지'를 분석하는 것에서 시작됩니다. 하지만 어떻게 기계가 이미지 속의 복잡한 패턴을 읽고 이해할 수 있을까요? 바로여기에서 'CNN(Convolutional Neural Network)'이라는 인공지능 기술이 핵심 역할을 합니다.CNN은 이미지의 모서리, 윤곽선, 색상 등 아주 미세한 시각적 특징부터 점차적으로 '사람얼굴', '자동차' 같은 고수준 개념까지 계층적으로 인식할 수 있도록 설계된 똑똑한 모델입니다. 인간의 시각 피질을 모방한 이 모델은 자율주행차뿐 아니라, 얼굴 인식, 질병 진단, 쇼핑	의 흥미를 이끌 만한 도입부의 내용이 있 다면 제시해주세요.  ② ex. 관련 뉴스기사, 실생활과 관련된 이 야기 등  ③ 저작권 침해가 되지 않도록 내용을 구성 해 주세요.  ④ 출처가 있을 경우 반
Dataset 소개	추천 시스템 등에서도 널리 활용되고 있죠.자, 그럼 자율주행차가 '길을 보는 눈'을 어떻게 갖 게 되는지, 그 비밀을 CNN 구조와 학습 방식 속에서 함께 파헤쳐 보시죠!	드시 작성해 주세요.
<b>&gt;</b> 적용하기		용어설명
≻Outro		
•문제풀기		
내 레 이 션	3	3

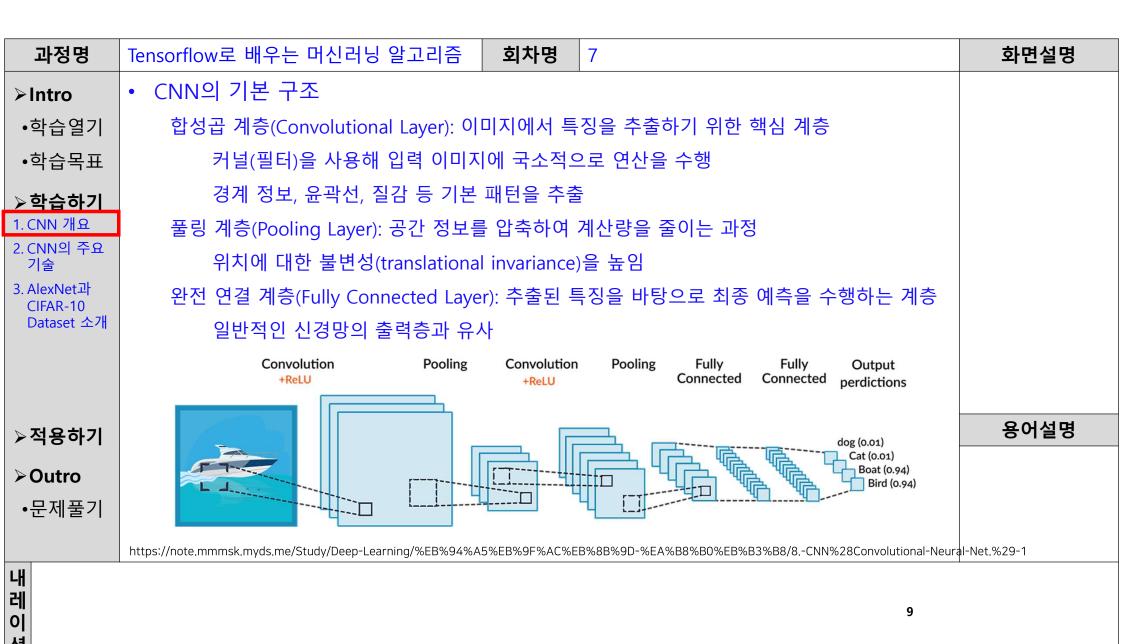
과정명	Tensorflow로 배우는 머신러닝 알고리즘 회차명 7	화면설명
<ul><li>▶Intro</li><li>•학습열기</li><li>•학습목표</li></ul>		① 학습내용과 학습목표 는 강의계획서와 일 치해야 하며, 필요시 강의계획서를 수정할 수 있습니다.
●학습하기 1. CNN 개요 2. CNN의 주요 기술 3. AlexNet과 CIFAR-10 Dataset 소개	<ul><li>1. CNN의 구조와 동작 원리를 설명할 수 있다.</li><li>2. 합성곱, 풀링, 활성화 함수의 역할을 기술할 수 있다.</li><li>3. AlexNet의 구조를 분석하고 CIFAR-10 데이터셋의 특징을 설명할 수 있다.</li></ul>	<ul> <li>② 학습목표</li> <li>✓ 각 레슨에 맞는 학습목표를 2~3개 작성해주세요.</li> <li>③ 학습내용</li> <li>✓ 1회차 당 25분 분량이 되도록 2~3개 레슨으로 구성해주세요.</li> </ul>
	<ul><li>◆ 학습내용</li></ul>	✓ 학습내용과 레슨명은 일치해야 합니다.
≽적용하기	1. CNN 개요 2. CNN의 주요 기술	용어설명
➤Outro •문제풀기	3. AlexNet과 CIFAR-10 Dataset 소개	
내 레 이 션	4	4

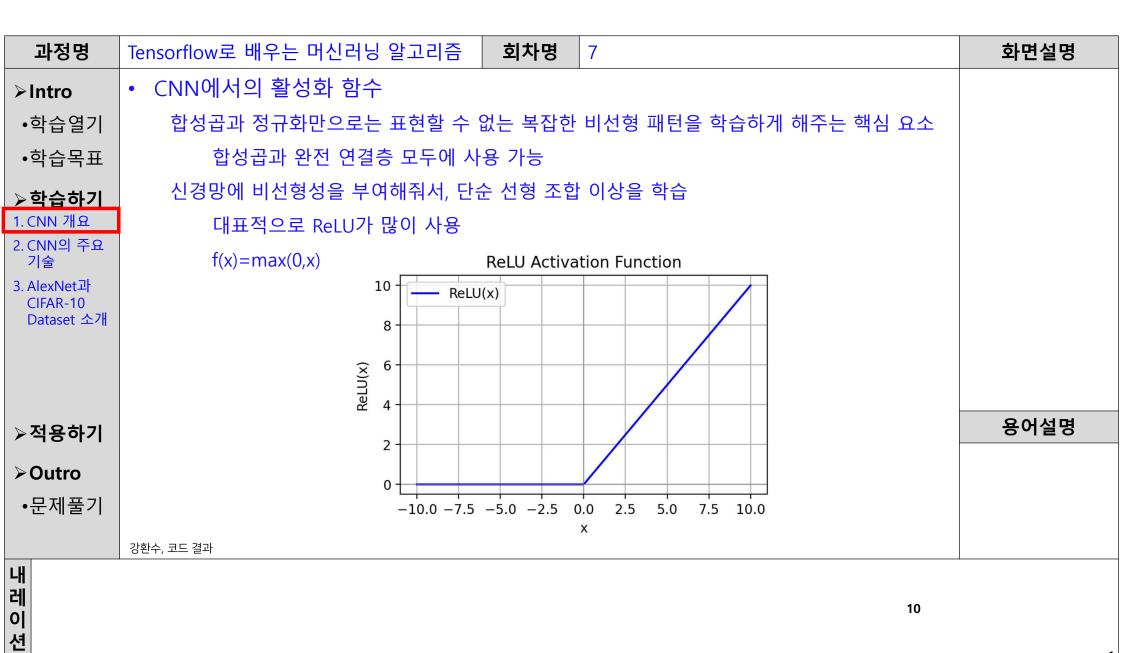
				1	
과정명	Tensorflow로 배우는 머신러	닝 알고리즘	회차명 7		화면설명
≻Intro					
•학습열기					
•학습목표					
		간지			
<b>&gt; 학습하기</b> 1. CNN 개요					
2. CNN의 주요 기술					
3. AlexNet과					
CIFAR-10 Dataset 소개			CNN 개요		
<b>▶</b> 적용하기					용어설명
≻Outro					
•문제풀기					
_ "E					
내 레 이 션					
미미				5	
[ ] 년					
					5

과정명	Tensorflow로 배우는 머신러닝 알고리즘 <b>회차명</b> 7	화면설명
≻Intro	• CNN(Convolutional Neural Network) 이란?	
•학습열기	이미지나 영상 같은 시공간적 패턴을 유지한 상태로 자동으로 학습하는 딥러닝 모델	
•학습목표	필터(커널)를 통해 특징을 추출하고,	
<b>▶학습하기</b>	계층을 쌓아가며 점점 더 복잡한 패턴을 인식할 수 있도록 설계	
1. CNN 개요	주로 컴퓨터 비전 분야에서 이미지 분류, 객체 인식, 얼굴 인식 등에 활용	
2. CNN의 주요 기술		
3. AlexNet과 CIFAR-10 Dataset 소개		
333333 =		
▶적용하기		용어설명
≻Outro		
•문제풀기		
내		
레 이	6	
션		

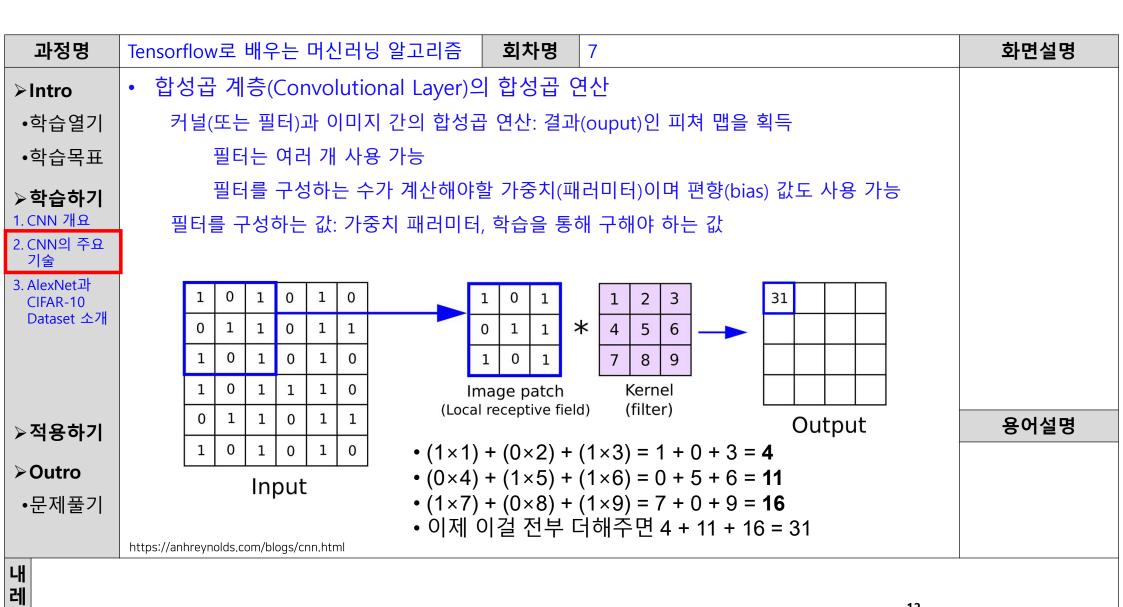
과정명	Tensorflow로 배우는 머신러닝 알고리즘 <b>회차명</b> 7	화면설명
≻Intro	• CNN의 작동 원리	
•학습열기	특징 추출 → 추상화 → 예측의 순서로 작동	
•학습목표	앞쪽 계층은 단순한 패턴(모서리, 색상 변화 등)을 학습하고,	
▶학습하기	뒤로 갈수록 더 추상적이고 고차원적인 패턴(눈, 얼굴 등)을 인식	
1. CNN 개요	합성곱 계층(Convolutional Layers) 초반: 선, 점, 엣지 같은 단순한 특징 추출	
2. CNN의 주요 기술	중반: 패턴, 모양, 질감 등의 중간 특징	
3. AlexNet과 CIFAR-10	후반: 개, 고양이, 자전거 같은 고수준 개념 인식	
Dataset 소개	이 일련의 특징 누적 학습 과정이 바로 추상화의 핵심	
	풀링 계층(Pooling Layers): 중요하지 않은 위치 정보 제거	
	불변성 강화 (크기, 위치 변화에도 반응하게 함)	
<b>▶적용하기</b>	정보 압축을 통해 더 추상적 표현이 가능하게 만듦	용어설명
≻Outro	역전파(Backpropagation)와 경사하강법(Gradient Descent)으로 필터 가중치를 학습	
•문제풀기		
내 레 이 션	7	7

과정명	Tensorflow로 배우는 머신러닝 알고리즘 <b>회차명</b> 7	화면설명
≻Intro	• CNN이 유용한 이유	
•학습열기	파라미터 수 감소	
•학습목표	전체 이미지에 하나의 필터를 공유해서 학습하므로	
▶학습하기	일반적인 완전 연결 신경망보다 파라미터 수가 훨씬 적음	
1. CNN 개요	위치 불변성	
2. CNN의 주요 기술	이미지 내의 객체 위치가 바뀌어도 CNN은 이를 어느 정도 인식 가능	
3. AlexNet과 CIFAR-10	계층적 특징 학습	
Dataset 소개	저수준(선, 모서리)에서 고수준(얼굴, 사물 등)까지 점점 복잡한 특징을 계층적으로 학습	
▶적용하기		용어설명
≻Outro		
•문제풀기		
내		
레  이	8	
션		Ω
-		<del></del>

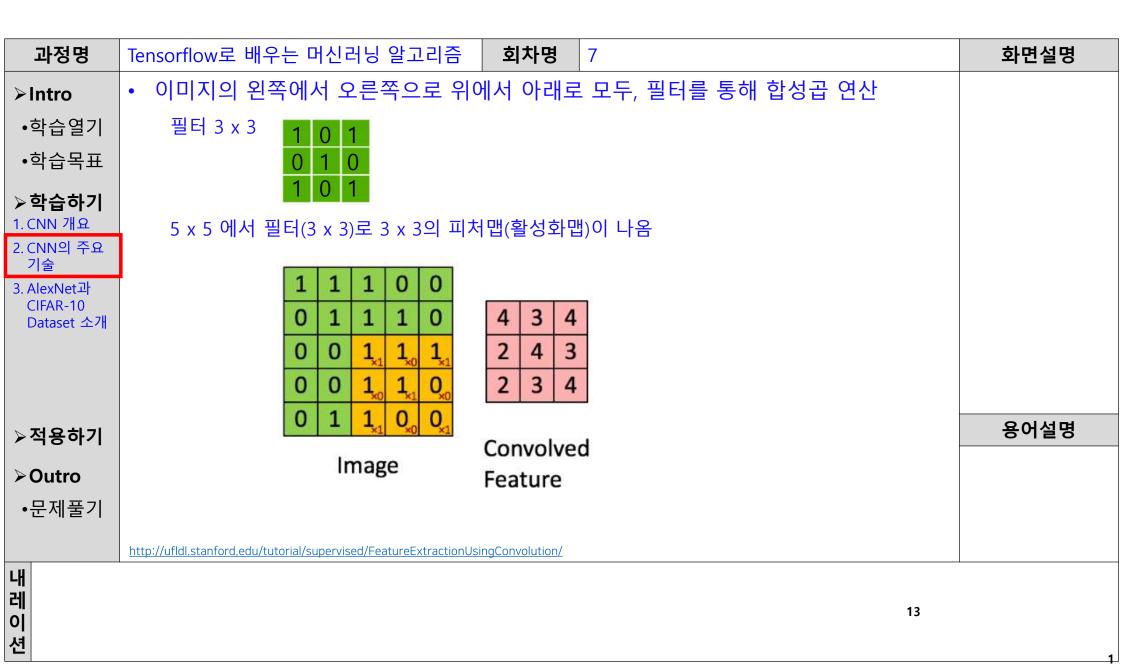




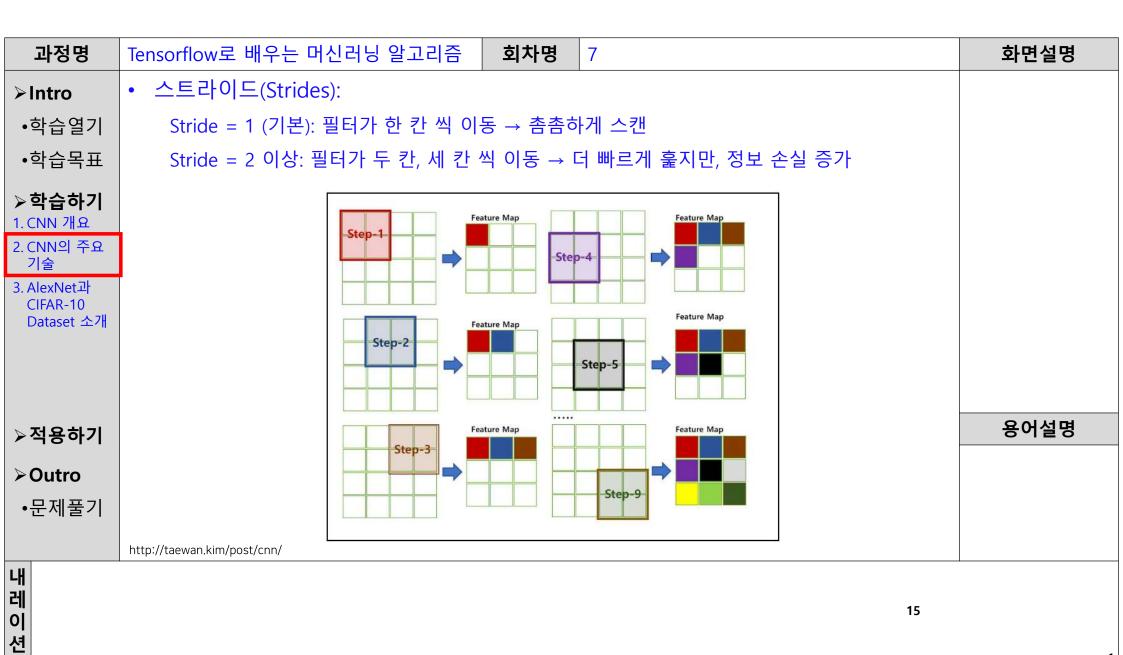
과정명	Tensorflow로 배우는 머신러닝 알고리즘         회차명         7	화면설명
≻Intro		
•학습열기		
•학습목표		
<b>▷학습하기</b> 1. CNN 개요	간지	
2. CNN의 주요 기술		
3. AlexNet과 CIFAR-10 Dataset 소개	CNN의 주요 기술	
<b>▶</b> 적용하기		용어설명
≻Outro		
•문제풀기		
내 레 이 션		11

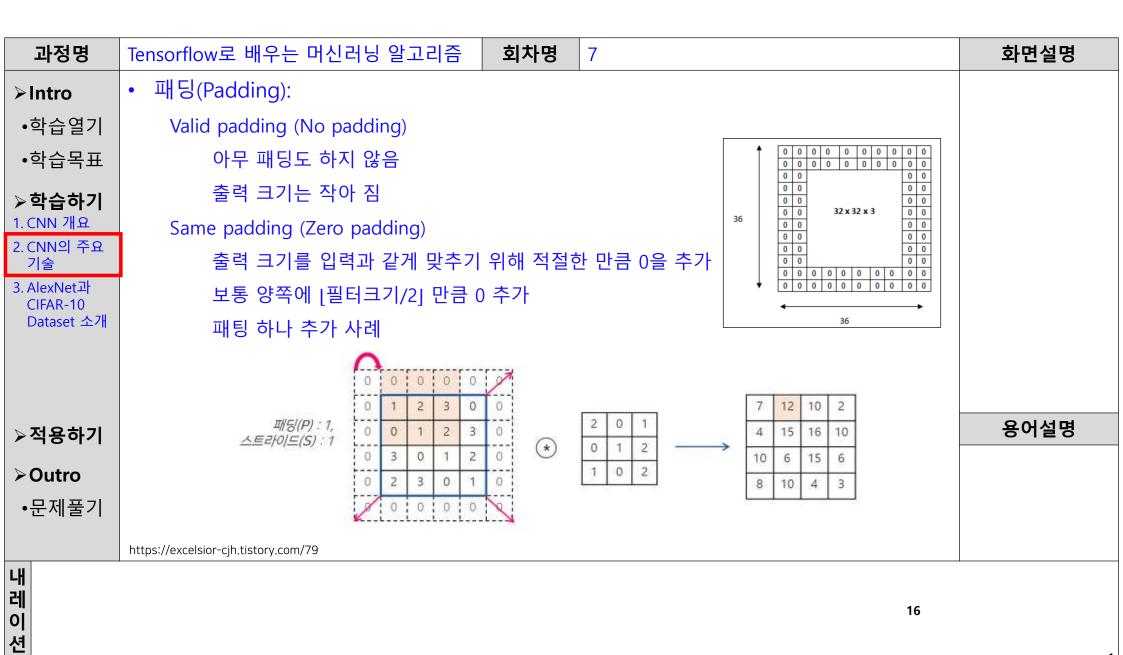


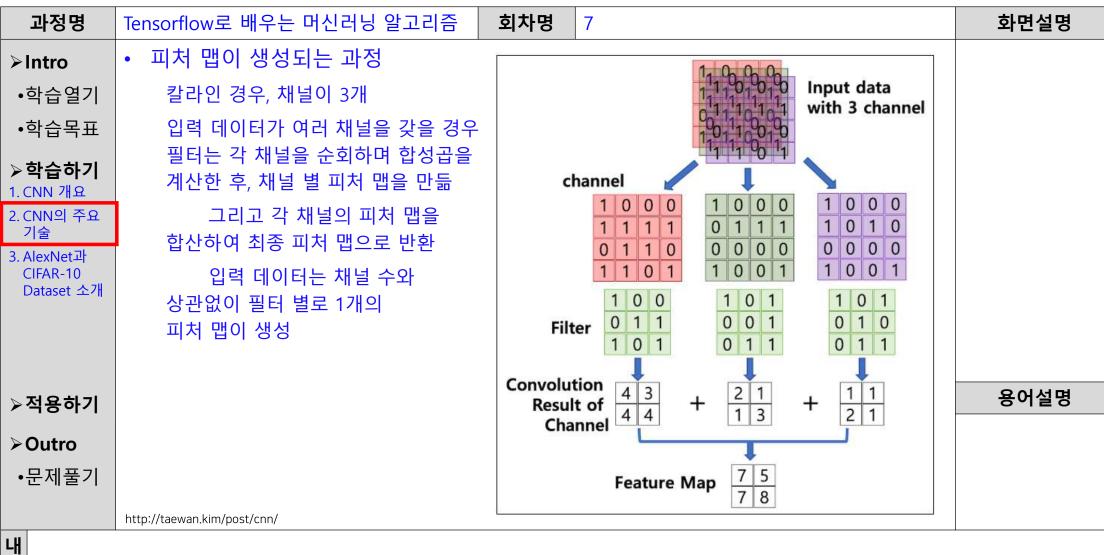
션



과정명	Tensorflow로 배우는 머신러닝 알고리즘 회차명	7	화면설명		
≻Intro	• 피처 맵(활성화 맵, Activation map, Feature	map)			
•학습열기	필터를 사용하여 합성곱 연산으로 뽑아낸 숫자·	필터를 사용하여 합성곱 연산으로 뽑아낸 숫자를 모아 놓은 결과			
•학습목표	합성곱 층에서 필터(Filter)와 스트라이드(S				
<b>▶학습하기</b>	피처 맵 크기는 입력 데이터보다 작아질 수	<sup>=</sup> 있음			
1. CNN 개요	피처 맵 크기는 필터의 크기와 스트라이드	그리고 패딩에 의해 결정			
2. CNN의 주요 기술	스트라이드(Strides)				
3. AlexNet과	"얼마나 건너뛸 것인가"정의				
CIFAR-10 Dataset 소개	필터가 한 번 연산을 수행한 후 다음 위치를	로 몇 칸 이동할지 결정하는 값			
	패딩(Padding)				
	합성곱 층의 출력 데이터가 줄어드는 것을	방지하는 방법			
▶적용하기		지정된 픽셀만큼 특정 값(주로 0)으로 채워 넣	용어설명		
	어 필터가 경계까지 도달할 수 있도록 하는	: 방식			
≻Outro	출력 크기를 입력과 같게 유지하고 싶을 때	필요			
•문제풀기					
내					
레 이		14			
션			1		

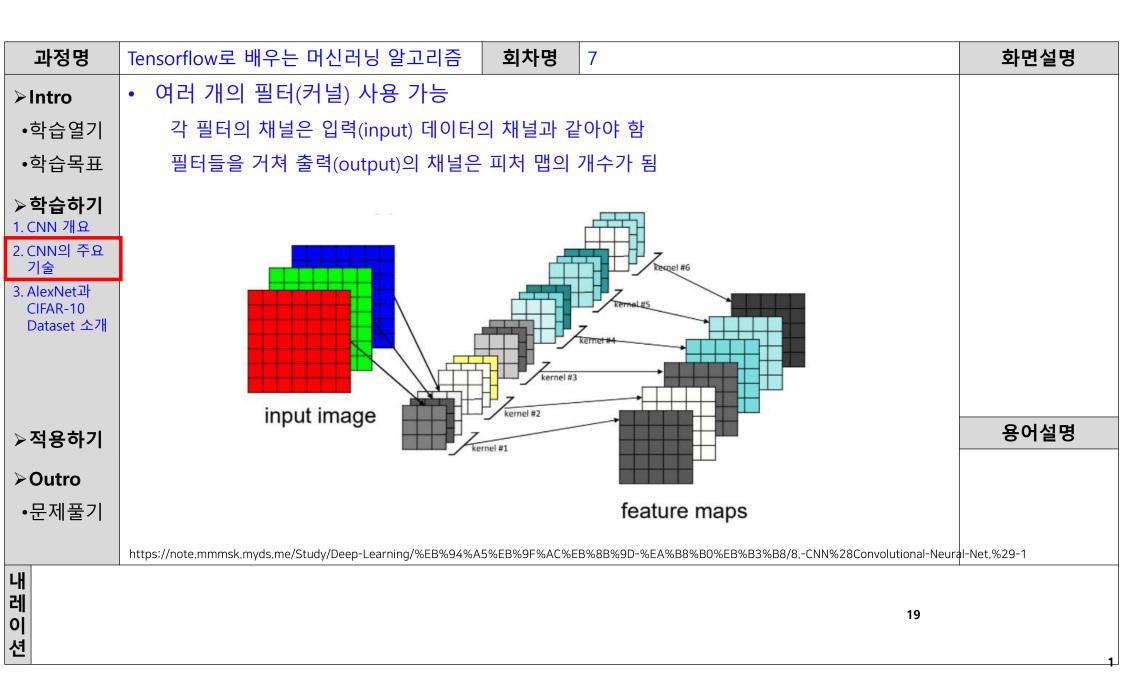






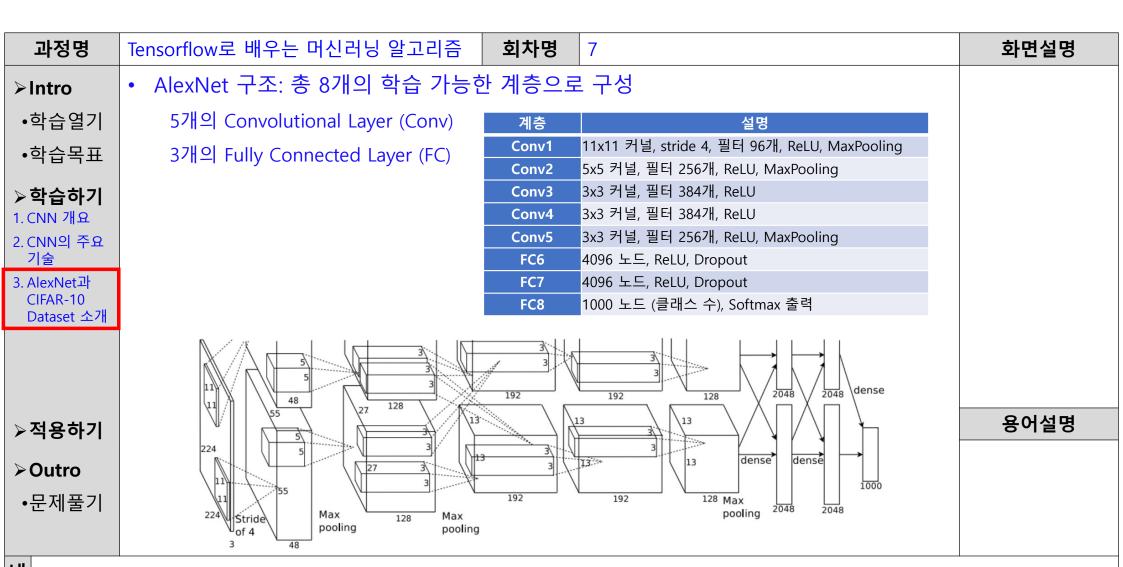
네 레 이 션

과정명	Tensorflow로 배우는 머신러닝 알고리즘	회차명	7		화면설명
≻Intro	• 풀링 층(Pooling layer)				
•학습열기	함성곱 층 출력 데이터를 입력으로 범	받아서 출력 [	데이터인 피처 맵의 크기를 줄이거니	나 특정 데	
•학습목표	이터를 강조하는 용도로 사용				
<b>&gt; 학습하기</b> 1. CNN 개요	일반적으로 풀링 크기와 스트라이드· 록 설정	를 같은 크기	로 설정하여 모든 원소가 한 번씩 차	테리 되도	
2. CNN의 주요 기술	• 종류				
3. AlexNet과	최대 풀링(Max Pooling): 정사각 행렬	<sup>별의 특정 영역</sup>	역 안에 값의 최댓값		
CIFAR-10 Dataset 소개	평균 풀링(Average Pooling)		Max Pooling		
	최소 풀링(Min Pooling)	Activation Ma	20 <u>30</u>		
		12 20 30	0 112 37		
▶적용하기		8 12 2	0		용어설명
≻Outro		34 70 37	7 Average Pooling		
		112 100 22	12 13 8		
•문제풀기			79 18		
	http://taewan.kim/post/cnn/				
내					
레 이				18	
션					4
					<del>-</del>



기자대	Tanagarila크 메이트 미시크	ull 아그리즈	싱키대	7		치면서면
과정명	Tensorflow로 배우는 머신리	1당 일고디급	회차명	7		화면설명
≻Intro						
•학습열기						
•학습목표						
<b>&gt;학습하기</b> 1. CNN 개요		간지				
2. CNN의 주요 기술						
3. AlexNet과 CIFAR-10 Dataset 소개		CIEA	AlexN			
		CIFAI	R-10 Da	itaset 소개		
▶적용하기						용어설명
≻Outro						
•문제풀기						
내 레 이 션					20	2

과정명	Tensorflow로 배우는 머신러닝 알고리즘         회차명         7	화면설명
≻Intro	• AlexNet 개요	
•학습열기	ReLU, GPU 병렬 학습, Dropout, 데이터 증강 등 지금도 쓰이는 기법들을 처음으로 대규모 이	
•학습목표	미지 분류에 성공적으로 적용한 모델	
<b>▶학습하기</b>	발표연도: 2012	
1. CNN 개요	논문 제목: ImageNet Classification with Deep Convolutional Neural Networks	
2. CNN의 주요 기술	제안자: Alex Krizhevsky, Ilya Sutskever, Geoffrey Hinton	
3. AlexNet과 CIFAR-10	성과	
Dataset 소개	ImageNet 챌린지(ILSVRC 2012: ImageNet Large Scale Visual Recognition Challenge)에	
	서 15.3% 오류율로 2위(26.2%)를 압도적으로 제치고 우승	
	이후 CNN의 핵심 구조가 연구자들 사이에 퍼지게 되었음	
▶적용하기		용어설명
≻Outro		
•문제풀기		
내		
레이	21	
션		2



내 레 이 션

Krizhevsky, A., Sutskever, I., & Hinton, G. E. (2012). ImageNet classification with deep convolutional neural networks. In \*Advances in Neural Information Processing Systems\* (NeurlPS 2012), 25, 1097–1105.

과정명	Tensorflow로 배우는 머신러닝 알고리즘         회차명         7	화면설명
≻Intro	• AlexNet의 주요 혁신 요소	
•학습열기	1. ReLU(Rectified Linear Unit) 사용	
•학습목표	그전까지는 tanh나 sigmoid가 기본이었는데, ReLU는 더 빠른 학습과 기울기 소실 문제	
<b>▶학습하기</b>	감소에 효과적	
1. CNN 개요	2. GPU 병렬 처리	
2. CNN의 주요 기술	당시 Nvidia GTX 580 GPU 두 대를 병렬로 사용해 큰 모델을 효율적으로 학습시킴	
3. AlexNet과 CIFAR-10	3. 드롭아웃(Dropout) 사용	
Dataset 소개	환전 연결 층에서 과적합을 방지하기 위해 드롭아웃을 도입	
	4. 데이터 증강(Data Augmentation)	
	이미지 회전, 색상 변화 등으로 데이터를 증가시켜 모델 일반화 성능 향상을 도모	
<b>▶</b> 적용하기		용어설명
≻Outro		
•문제풀기		
내		
레 이	23	
션		2

과정명	Tensorflow로 배우는 머신러닝 알고리즘         회차명         7	화면설명	
≻Intro	• CIFAR-10 데이터셋		
•학습열기	CIFAR: Canadian Institute For Advanced Research, 캐나다 고등연구원		
•학습목표	10개의 클래스(분류 대상)로 구성된 이미지 분류용 공개 데이터셋		
<b>▶학습하기</b>	각각의 클래스는 6,000장의 칼러 이미지(32 × 32)		
1. CNN 개요 2. CNN의 주요	• 데이터 구조 및 특징		
기술	총 60,000장의 컬러 이미지		
3. AlexNet과 CIFAR-10	50,000장: 학습용(train set)		
Dataset 소개	10,000장: 테스트용(test set)		
	각 이미지는 32 x 32 픽셀 크기의 RGB(3채널) 이미지		
	라벨(label)은 정수 0~9 설정		
▶적용하기		용어설명	
≻Outro			
•문제풀기			
내			
레 이	24		
션		2	

_1=1=1		41-111-1
과정명	Tensorflow로 배우는 머신러닝 알고리즘 <b>회차명</b> 7	화면설명
≻Intro	• CIFAR-10 데이터셋 클래스 별 이미지 보기	
•학습열기		
•학습목표	0: airplane 1: automobile 2: bird 3: cat 4: deer	
⇒학습하기	As the same of the	
1. CNN 개요 2. CNN의 주요 기술		
기울 3. AlexNet과 CIFAR-10	5: dog 6: frog 7: horse 8: ship 9: truck	
Dataset 소개	5. dog 6. mog 7. norse 6. smp 5. truck	
▶적용하기	The state of the s	용어설명
≻Outro		
•문제풀기		
	강환수, 프로그램 결과	
내 레 이 션	25	2

과정명	Tensorflow로 배우는 머신러닝 알고리즘 <b>회차명</b> 7	화면설명
≻Intro	• 패키지 torchvision에서 CIFAR-10 데이터셋 바로 가져 오기	
•학습열기	CIFAR-10의 학습용 데이터셋(50,000장)을 불러오기	
•학습목표	root='./data': 데이터를 저장할 경로	
<b>▶학습하기</b>	train=True: 학습용 데이터셋	
1. CNN 개요	download=True: 로컬에 없으면 인터넷에서 다운로드	
2. CNN의 주요 기술	transform=transform: 앞에서 정의한 ToTensor() 적용	
3. AlexNet과 CIFAR-10		
Dataset 소개	import torchvision.datasets as datasets	
	import torchvision.transforms as transforms	
	# 1. 변환 정의	
► 저 Q 台 기	<pre>transform = transforms.ToTensor()</pre>	용어설명
▶적용하기	# 2. CIFAR-10 <b>데이터셋 불러오기</b>	0 120
≻Outro	<pre>trainset = datasets.CIFAR10(root='./data', train=True, download=True, transform=transform)</pre>	
•문제풀기	<pre>testset = datasets.CIFAR10(root='./data', train=False, download=True, transform=transform)</pre>	
	Clansion — Clansion ()	
내		
레 이	26	
션		2

과정명	Tensorflow로 배우는 머신러닝 알고리즘         회차명         7	화면설명
≻Intro	• 데이터셋 기본 정보 가져오기	
•학습열기           •학습목표	학습 데이터셋의 총 이미지 개수(=50,000)를 가져옴 테스트 데이터셋의 총 이미지 개수(=10,000)를 가져옴	
➤ 학습하기 1. CNN 개요 2. CNN의 주요 기술 3. AlexNet과 CIFAR-10 Dataset 소개	CIFAR-10 클래스 이름들을 리스트 형태로 가져옴         결과는 ['airplane', 'automobile', 'bird',, 'truck'] 같은 리스트         학습 데이터셋에서 첫 번째 이미지와 그 라벨을 가져옴         sample_image: 텐서 형태 이미지 (크기: [3, 32, 32])         sample_label: 클래스 인덱스 (예: 3이면 'cat')	
▶적용하기	# 3. 데이터셋 통계 total_train = len(trainset) total_test = len(testset) class_names = trainset.classes # 클래스 이름	용어설명
➤ Outro •문제풀기	# 4. 이미지 하나 꺼내서 shape 확인 sample_image, sample_label = trainset[0] image_shape = sample_image.shape # torch.Size([3, 32, 32])	
내 레 이 션	27	2

과정명	Tensorflow로 배우는 머신러닝 알고리즘 호	회차명 7	화면설명
<ul> <li>▶Intro</li> <li>•학습열기</li> <li>•학습목표</li> <li>▶학습하기</li> <li>1. CNN 개요</li> <li>2. CNN의 주요</li> </ul>	• 데이터셋 기본 정보 출력  # 5. 출력 print("CIFAR-10 Dataset 정보") print(f"Train Set Size: {total_train print(f"Test Set Size: {total_test} print(f"총 이미지 수: {total_train + print(f"클래스 수: {len(class_names)	} <mark>장")</mark> - total_test} <mark>장"</mark> )	
기술 3. AlexNet과 CIFAR-10 Dataset 소개	print("클래스 목록:", class_names) print(f"예시 이미지 크기: {image_shaperint(f"예시 이미지 라벨: {sample_labet}) ({class_names[sample_labet]}) ")  CIFAR-10 Dataset 정보		
▶ <b>적용하기</b> ▶Outro •문제풀기	Train Set Size: 50000장 Test Set Size: 10000장 총 이미지 수: 60000장 클래스 수: 10개 클래스 목록: ['airplane', 'automobile 'horse', 'ship', 'truck'] 예시 이미지 크기: torch.Size([3, 32, 예시 이미지 라벨: 6 (frog)	.e', 'bird', 'cat', 'deer', 'dog', 'frog', 32]) (채널, 높이, 너비)	용어설명
내 레 이 션		28	2

과정명	Tensorflow로 배우는 머신러닝 알고리즘         회차명         7	화면설명
▶Intro  •학습열기  •학습목표  ▶학습하기 1. CNN 개요 2. CNN의 주요 기술 3. AlexNet과 CIFAR-10 Dataset 소개	<ul> <li>CNN의 핵심 구성 요소인 합성곱 계층, 풀링 계층, 활성화 함수, 완전 연결 계층은 각각 어떤 기능을 담당하며, 이들이 조합되어 어떻게 이미지 분류를 수행하는지 서술해보세요. 또한, CIFAR-10 데이터셋을 활용하여 CNN 모델을 구성한다면 각 계층에서어떤 설정(필터 수, 크기, stride, padding 등)이 적절할지 예시를 들어 설명해 주세요.</li> <li>1. CNN은 이미지 데이터를 입력받아 중요한 특징을 추출하고, 이를 기반으로 분류를 수행하는 딥러닝 모델입니다.</li> <li>2. 합성곱 계층은 필터를 통해 국소적인 시각 패턴(엣지, 질감 등)을 추출하며, 필터 수나 크기, stride 등을 조정하여 다양한 특징을 학습할 수 있습니다.풀 링 계층은 공간 정보를 줄이고, 위치 불변성을 확보하며 연산량을 줄입니다. 대표적으로 Max Pooling이 사용됩니다. 활성화 함수는 비선형성을 부여하며, ReLU가 가장 널리 쓰입니다. 이는 학습 속도를 높이고 기울기 소실 문제를 완화합니다. 완전 연결 계층은 추출된 특징을 최종 분류 결과로 연</li> </ul>	<ul> <li>학습 내용과 관련하여 실제 적용력을 높일 수 있는 문제, 혹은 주제를 작성해 주세요.</li> <li>(2) ex. 사례 제시 후 전문가 의견, 실습과제, 응용 예시 시뮬레이션등</li> <li>(3) 저작권 침해가 되지않도록 내용을 구성해 주세요.</li> <li>(4) 출처가 있을 경우 반드시 작성해 주세요.</li> </ul>
▶적용하기▶Outro•문제풀기	결합니다. 3. 예를 들어 CIFAR-10에서는 32x32 크기의 컬러 이미지가 입력되며, Conv(3x3 필터, 32개, stride=1, padding='same') → MaxPooling(2x2, stride=2) → ReLU → Conv(3x3, 64개) → FC Layer의 구조로 구성할 수 있습니다.	용어설명
레 이 션	29	2