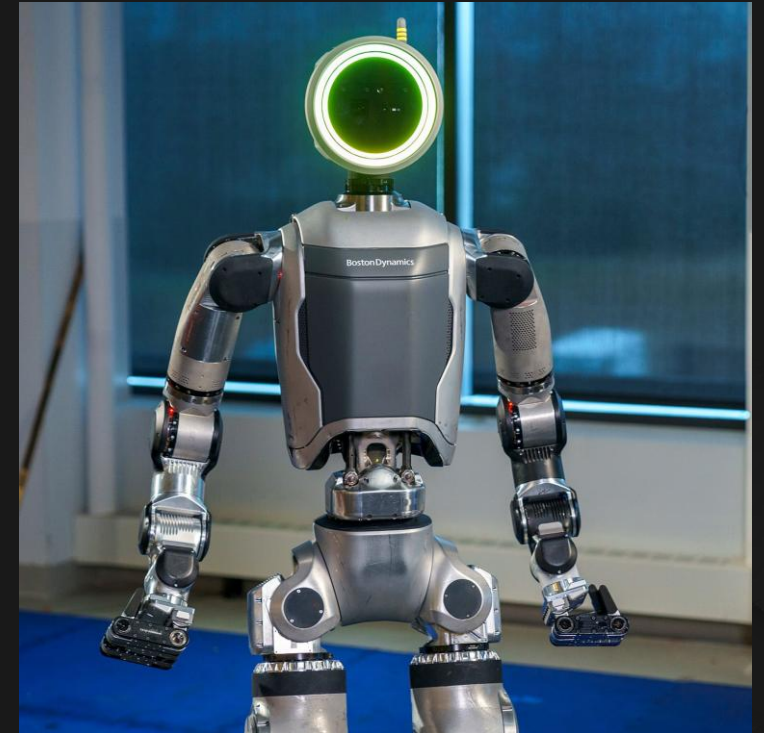
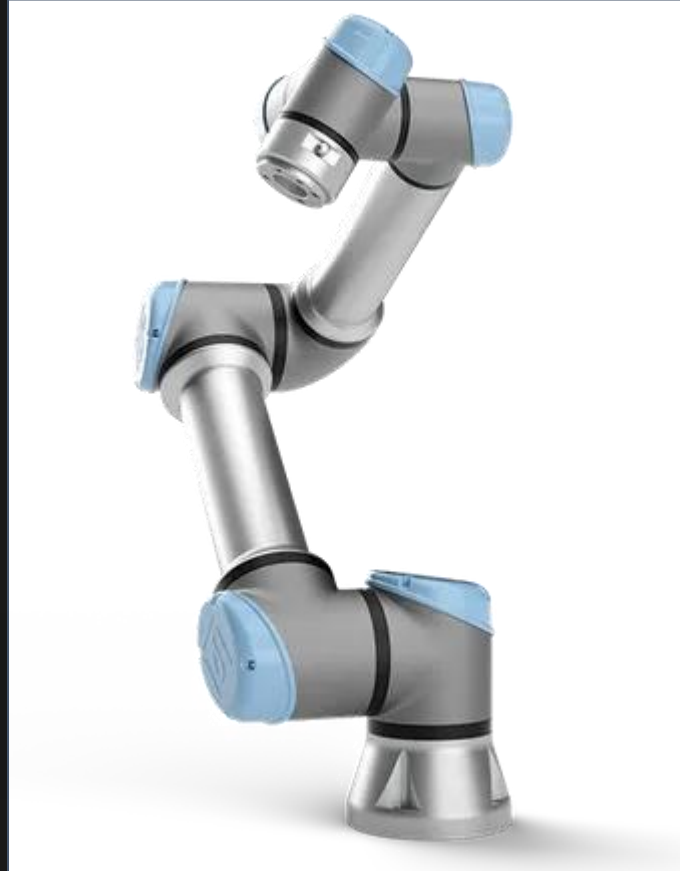


강의 커리큘럼 소개

강의 목적



강의 목적

로봇 디자인 & 생산

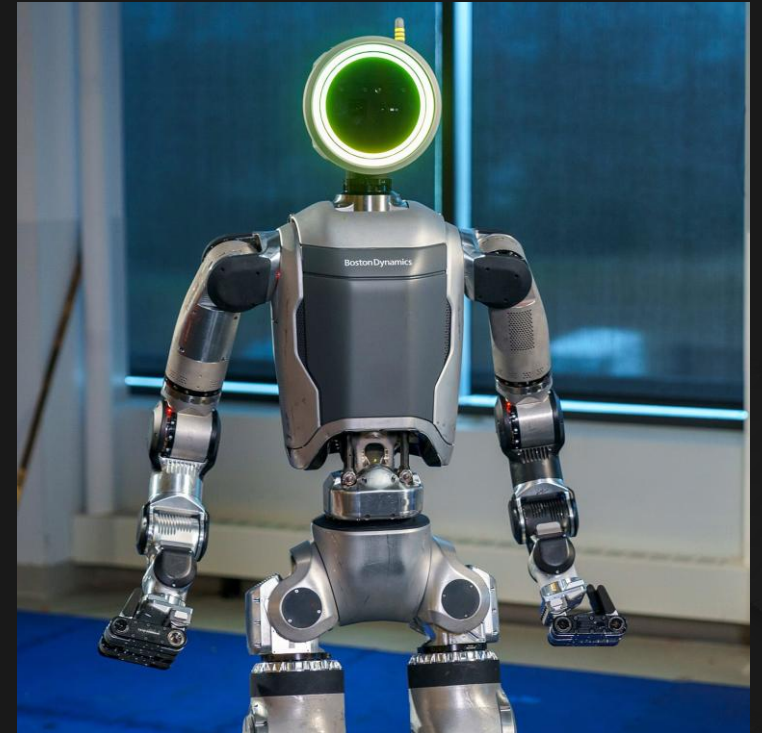
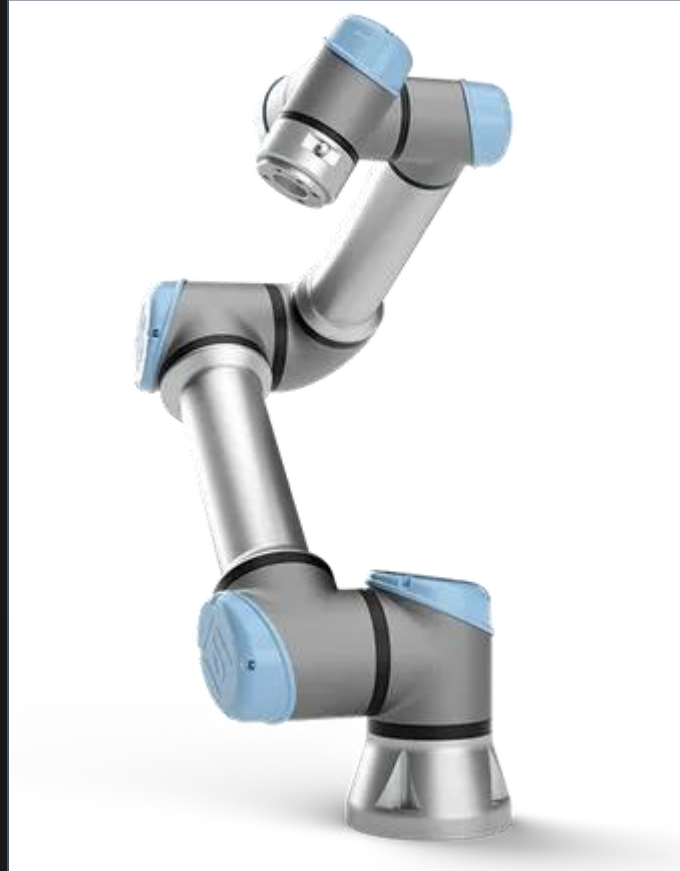


로봇 산업

로봇 서비스 제공

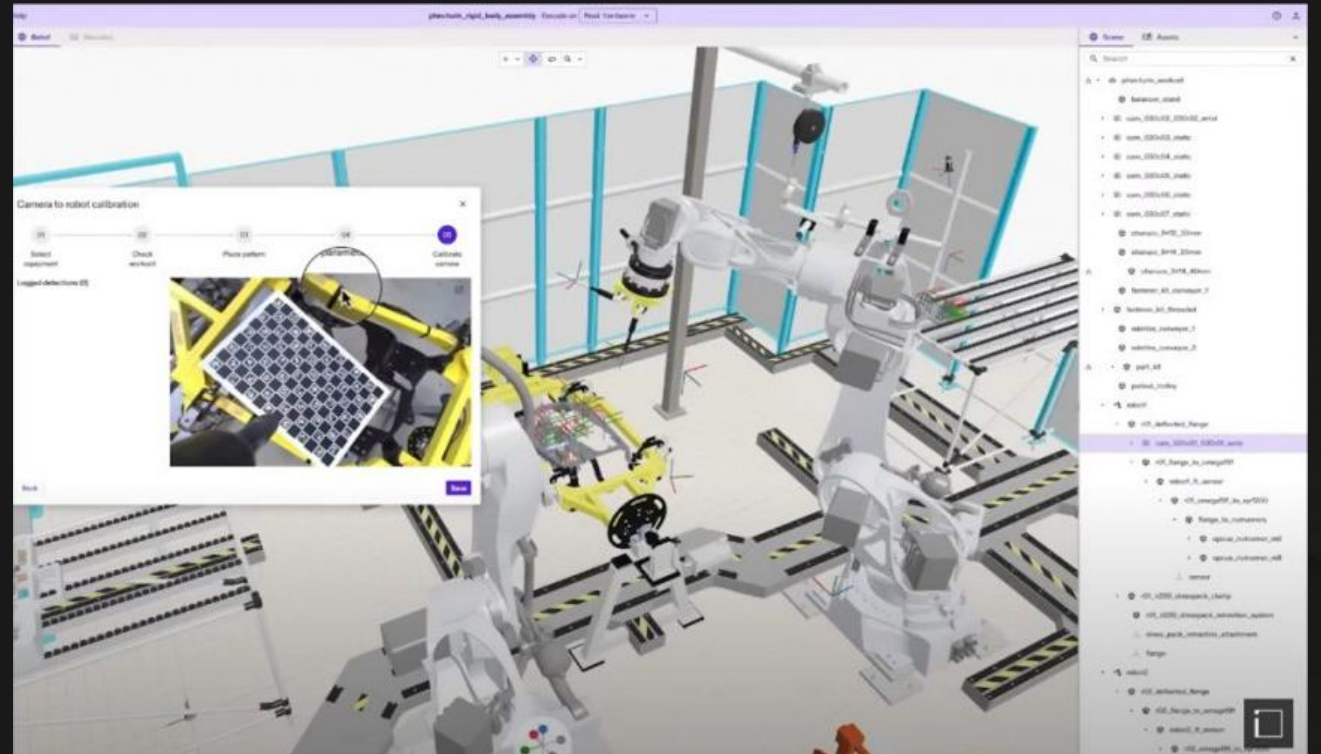
강의 목적

로봇 디자인 & 생산 기업



강의 목적

로봇 서비스 제공 기업



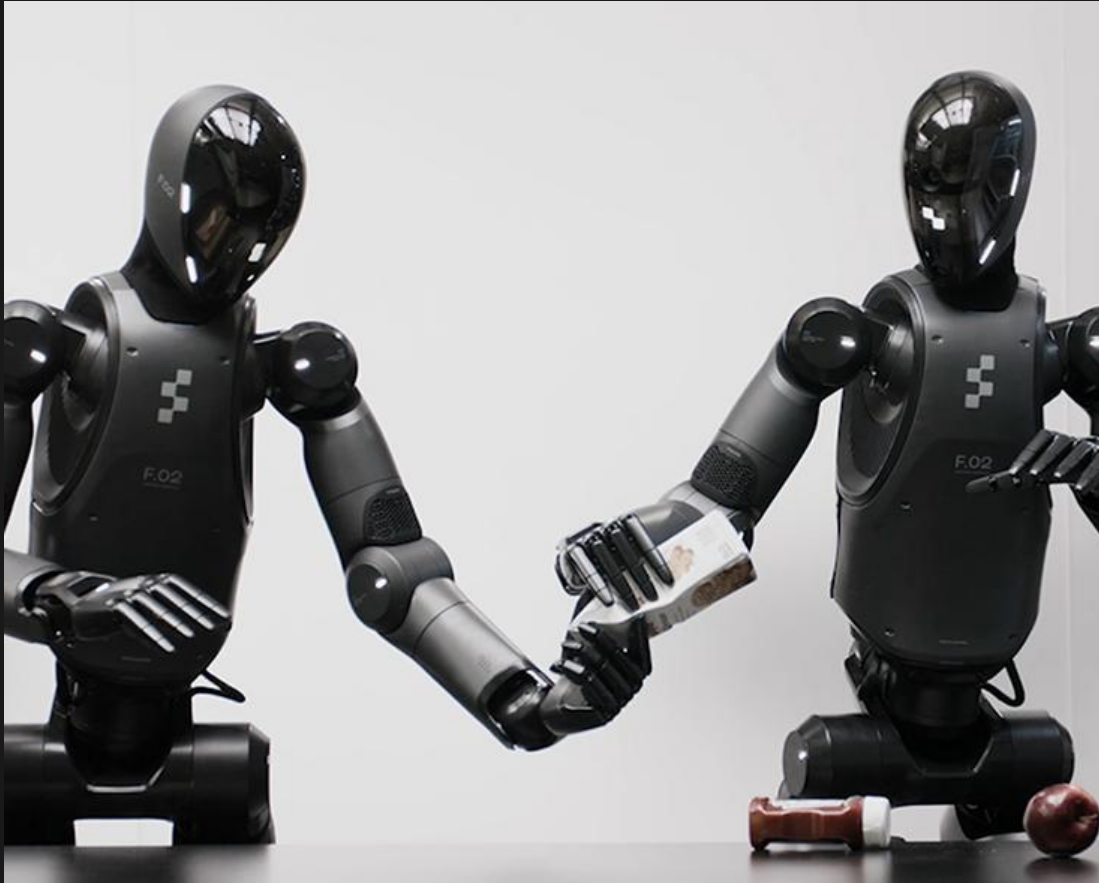
강의 목적

로봇 제작 & 서비스 제공 기업



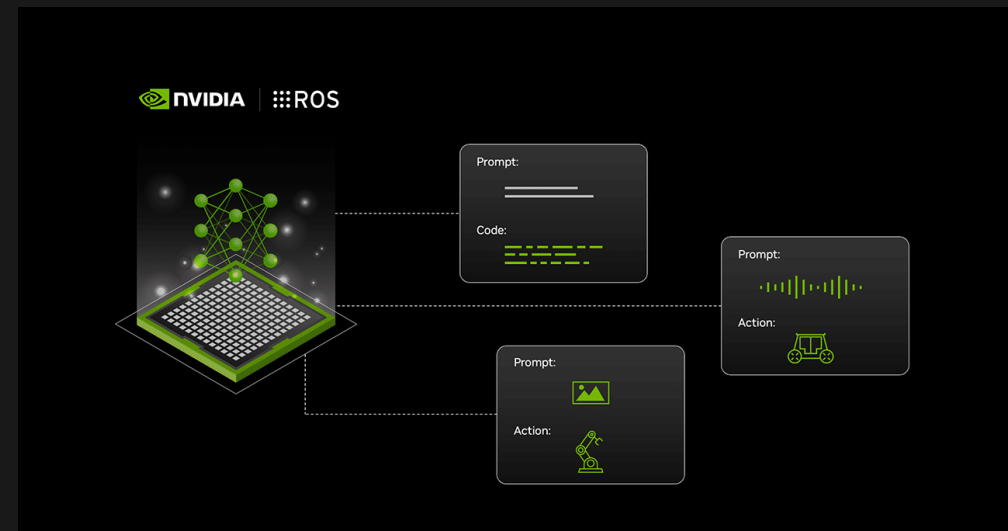
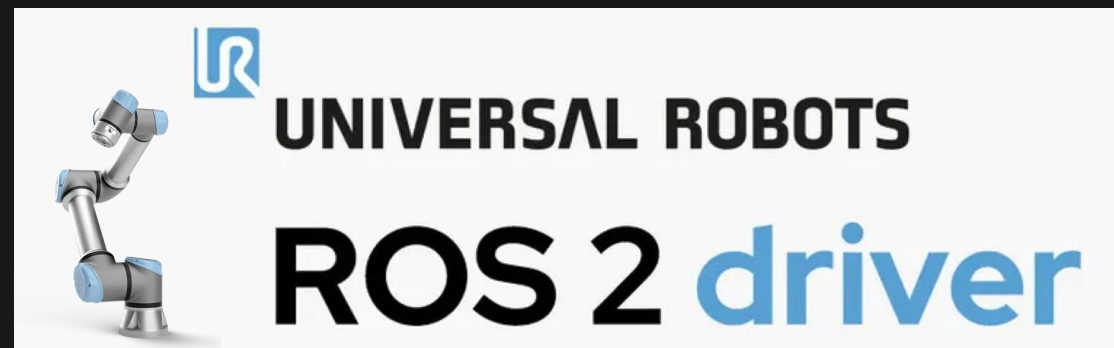
강의 목적

로봇 제작 & 서비스 제공 기업



강의 목적

로봇 제작 & 서비스 제공 기업



강의 목적

로봇 제작 & 생산
로보틱스의 이해



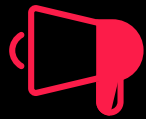
로봇 서비스 제공
로봇 소프트웨어의 이해

강의 목적

로봇 제작 & 생산

로보틱스의 이해

- 지나친 디테일
- 직관적 이해의 어려움



Pain Point

로봇 서비스 제공

로봇 소프트웨어의 이해

강의 목적

로봇 제작 & 생산

로보틱스의 이해

- 지나친 디테일
- 직관적 이해의 어려움



Pain Point

로봇 서비스 제공

로봇 소프트웨어의 이해

- 지나친 디테일
- 로보틱스 지식과 연결의 어려움

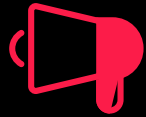
강의 목적

“모션 플래닝”

로봇 제작 & 생산

로보틱스의 이해

- 지나친 디테일
- 직관적 이해의 어려움



Pain Point

“ROS2”

로봇 서비스 제공

로봇 소프트웨어의 이해

- 지나친 디테일
- 로보틱스 지식과 연결의 어려움

01

02

03

04

05

01

02

03

04

05

로보틱스 & 모션플래닝 개요

01

로보틱스 &
모션플래닝 개요

02

모션플래닝
구성요소

03

04

05

01

로보틱스 &
모션플래닝 개요

02

모션플래닝
구성요소

03

알고리즘
필수개념

04

05

01

로보틱스 &
모션플래닝 개요

02

모션플래닝
구성요소

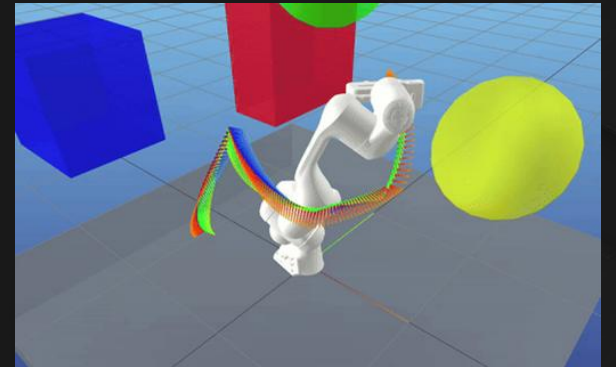
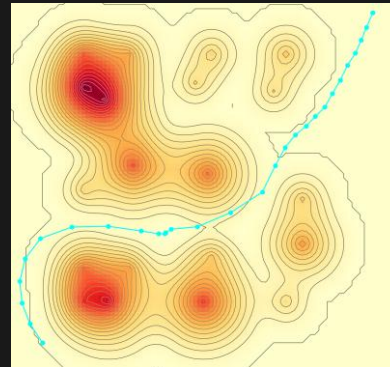
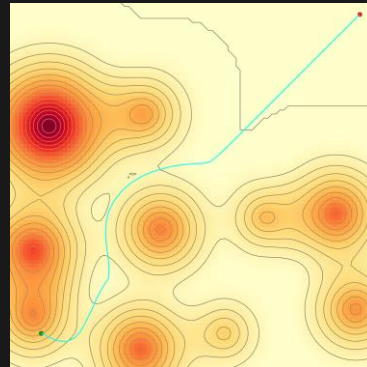
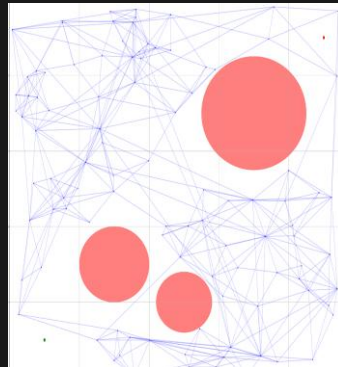
03

알고리즘
필수개념

04

모션플래닝 &
경로계획 기법

05



01

로보틱스 &
모션플래닝 개요

02

모션플래닝
구성요소

03

알고리즘
필수개념

04

모션플래닝 &
경로계획 기법

05

ROS2
Nav2
MoveIt2

