



TRAITO



# Robotics Developer

MASTERCLASS 2026

로봇 개발자 기술을 익히고  
커리어를 시작하세요

시작일

2026년 언제든지

예상 소요 시간

240 시간

형식

온라인



# Index

<b>개요</b>	<b>3</b>
<b>프로그램 일정</b>	<b>6</b>
단계 1 – 로보틱스 개발자 기초	6
단계 2 – ROS 2 개발자 되기	8
단계 3 – 로봇이 실제로 어떻게 작동하는지 이해하기	10
단계 4 – 자신만의 로봇을 만들고 프로그래밍하기	12
단계 5 – 최종 프로젝트를 완료하고 인증 받기	14
<b>시뮬레이션된 로봇 사용</b>	<b>16</b>
<b>실제 로봇 사용</b>	<b>18</b>
<b>보너스 로보틱스 운동</b>	<b>23</b>
<b>자주 묻는 질문</b>	<b>24</b>

# 로보틱스는 개발자를 필요로 합니다

## 개요

로봇은 우리 세상의 중요한 부분이 되어가고 있습니다. 그 결과로, 일상적인 문제를 해결하기 위해 로보틱스 개발자에 대한 막대한 수요가 있습니다.

로봇 공학의 어려움은 여러 분야가 결합된 학문이라 배우기 어렵다는 점입니다. 그래서 우리는 **로봇 개발자 기술을 처음부터 익힐 수 있도록 Robotics Developer Masterclass**를 만들었습니다.

## 완료 시간

모든 기술을 습득하는 데 **240시간**이 소요됩니다.

2026년 마스터클래스 참여하여 240시간의 프로그램을 진행하세요. 주간 약정을 기준으로 한 기간은 아래 표를 참조하세요.

완료 시간 (개월)	주간 시간 투입량
3 개월	20 시간
6 개월	10 시간
12 개월	5 시간

## 평가

프로그램 기간 동안 수강생은 각 단계의 연습과 프로젝트를 완료해야 합니다. 최종 프로젝트에서는 배운 모든 지식을 적용하여 모든 튜터에게 발표해야 합니다. 최종 프로젝트를 통과한 학생은 수료증을 받게 됩니다.

# Robotics Developer

## MASTERCLASS



프로그램 시작:

2026년 언제든지



이 마스터클래스 프로그램은 네 가지 언어로 제공됩니다:

영어, 스페인어, 일본어, 한국어

튜터 미팅, 추가 C++ 라이브 수업, Discord 채널은 영어로만 진행됩니다.



형식:

온라인



필수 준비물:

- **Linux:** [로보틱스를 위한 리눅스 필수 강좌를 통해 리눅스 핵심 개념을 배우세요.](#)
- **Python 3:** [로보틱스를 위한 Python 필수 강좌를 통해 Python 핵심 개념을 배우세요.](#)
- **基本的な数学:** 기본적인 수학. 기본적인 로보틱스 개념을 이해하기 위해 최소한 고등학교 수준의 수학 지식이 필요합니다. [로보틱스를 위한 필수 수학 개념 강좌를 확인하세요.](#)



평가 언어:

영어

수업의 핵심

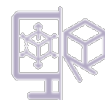
## 주요 핵심 포인트



실제 통합 개발 환경에서 로봇 앱을 만드는 법 배우기



빠르게 성장하는 로보틱스 산업에서 필요로 하는 기술 습득하기



시뮬레이션 및 실제 로봇을 활용한 실습



모든 과정은 실습과 프로젝트를 기반으로 합니다



잠재적인 고용주와 공유할 로보틱스 포트폴리오 프로젝트로 마무리하기

성취

## 배우고, 연습하고, 인증받으세요.

**인정받으세요!** 이 프로그램을 완료하면 The Construct 에서 참가자들에게 완료증을 수여합니다. 이 프로그램은 합격 또는 불합격으로 평가됩니다. 참가자들은 최종 프로젝트에서 학습 결과를 증명하여 합격하고 완료증을 획득해야 합니다.



# Robotics Developer

## MASTERCLASS



### 초보자 친화적

이 프로그램은 로봇 프로그래밍에 대한 사전 경험이 없는 완전 초보자를 위해 설계되었습니다.



### 개인 멘토

로봇 전문가로부터 1:1 피드백과 지도를 받아 성공을 보장합니다.



### 100% 실습

비디오나 슬라이드 없이, 시뮬레이션과 실제 로봇을 통해 직접 배우는 방식입니다.

우리에게는 계획이 있습니다

로봇릭스 소프트웨어에서 당신의 경력을 시작하세요

### Robotics Developer Foundations

1. Git
2. C++ for Robotics
3. ROS2 Basics
4. Robot Modeling
5. ROS2 TF
6. Gazebo Sim



### Understand How Robots Work

13. Math for Robotics
14. Mobile Robot Kinematics
15. Arm Kinematics
16. Robot Control
17. Kalman Filters
18. Path Planning Algorithms



### Become a ROS 2 Developer

8. Advanced ROS2
9. Robot Navigation
10. Robot Perception
11. Object Manipulation
12. Build Robot Controllers



### Get Certified

Complete Your Final Project and Get Certified



### Build your own Robot

19. Docker for Robotics
20. Build your personal Robot

# Robotics Developer

## MASTERCLASS



학습 경로 따라가기

### 프로그램 일정

## 단계 1 – 로보틱스 개발자 기초

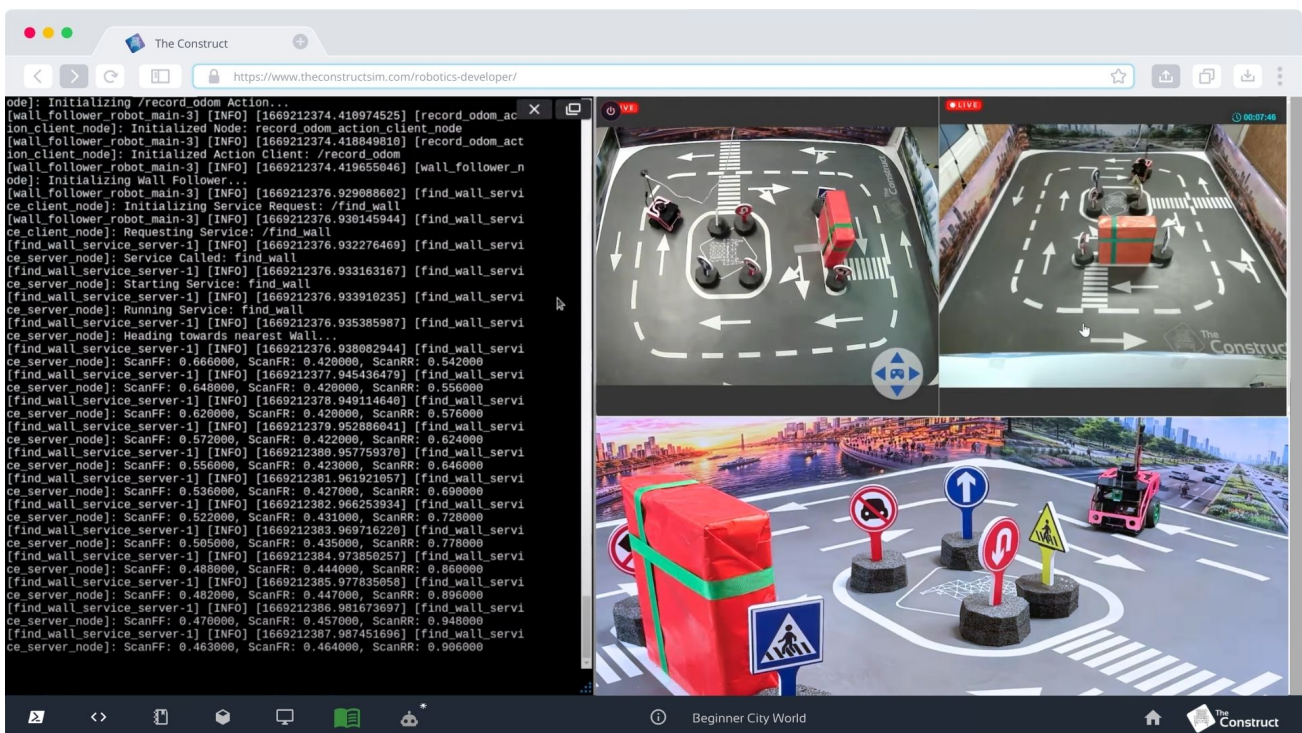
60시간

로봇 프로그래밍 기초 구축 및 ROS 시작하기  
습득된 기술:

- Git을 활용한 협업 소프트웨어 개발
- 로보틱스를 위한 C++ 프로그래밍 기술
- ROS 2 기본 개념
- URDF를 활용한 로봇 모델링 - ROS 2
- TF ROS 2를 활용한 로봇 프레임 변환
- Gazebo Sim 를 통한 로봇 시뮬레이션 생성



**프로젝트:** ROS를 초보자용 City Lab에 적용하고, 이동 로봇인 FastBot가 특정 작업을 수행하도록 만드세요.



# Robotics Developer

## MASTERCLASS



이 단계에서 배우게 될 내용		시간
<b>1 Git과 GitHub 기초</b>	<ul style="list-style-type: none"><li>• Git 기초</li><li>• Git 브랜치</li><li>• 팀 협업을 위한 Git과 GitHub</li></ul>	4 시간
<b>2 로봇공학을 위한 C++</b>	<ul style="list-style-type: none"><li>• C++ 프로그램 컴파일 방법</li><li>• 변수에 데이터 저장하는 방법</li><li>• 변수 내 데이터 조작하는 방법</li><li>• 조건에 따라 동작 변경하는 방법</li><li>• 다른 위치에서 호출 가능한 함수 생성 방법</li><li>• 배열과 포인터 올바른 사용법</li><li>• 코드를 깔끔하고 견고하게 유지하기 위해 클래스로 코드 캡슐화 방법</li></ul>	4 시간
<b>3 ROS 2 기초</b>	<ul style="list-style-type: none"><li>• ROS 2 패키지 생성</li><li>• 새로운 Colcon 유니버설 빌딩 시스템 관리</li><li>• ROS 2 C++에서 Topic 발행자 및 구독자</li><li>• Python 기반의 새로운 런치 시스템</li><li>• ROS 2를 위한 서비스 서버 및 클라이언트 생성</li><li>• ROS 1-Bridge를 사용하여 ROS 2 시스템과 ROS1 시스템 간 통신 기초 사용</li><li>• ROS 2에서 디버깅 도구 사용</li></ul>	20 시간
<b>4 TF ROS 2</b>	<ul style="list-style-type: none"><li>• ROS 2에서 TF 시각화 방법</li><li>• TF 데이터 발행 및 구독 방법</li><li>• 변환과 프레임 이해</li><li>• 공통 TF 명령행 도구(tf_echo, view_frames 등) 사용법</li><li>• 정적 변환 발행자 이해</li></ul>	14 시간
<b>5 ROS 2에서 로봇 모델링을 위한 URDF</b>	<ul style="list-style-type: none"><li>• URDF로 시각적 로봇 모델링 방법</li><li>• URDF 모델에 물리적 속성 추가 방법 (충돌, 마찰 등)</li><li>• URDF 파일 정리를 위한 XACRO 사용 방법</li><li>• Gazebo-ROS 생태계에서 URDF 사용 방법</li><li>• ROS 2 시스템에서 URDF-XACRO 사용 방법</li></ul>	14 시간
<b>6 Gazebo 시뮬레이터 마스터 링</b>	<ul style="list-style-type: none"><li>• Gazebo GUI</li><li>• Gazebo용 로봇 구축 방법</li><li>• Gazebo 로봇을 ROS에 연결하는 방법</li><li>• 사용자 정의 Gazebo 월드 생성 방법</li><li>• Gazebo 월드와 모델용 플러그인 작성 방법</li></ul>	4 시간

# Robotics Developer

## MASTERCLASS



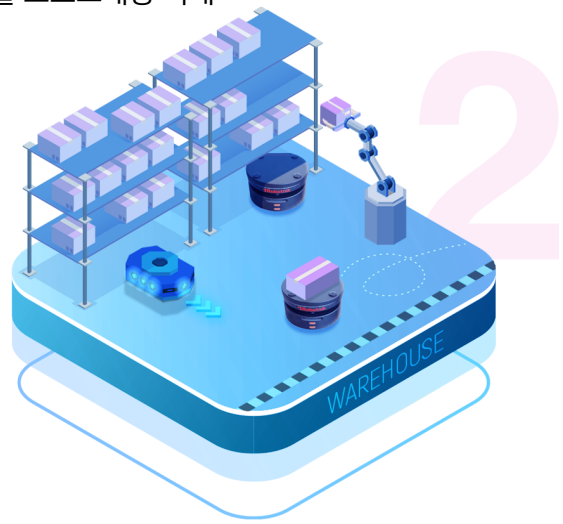
## 단계 2 – ROS 2 개발자 되기

70 시간

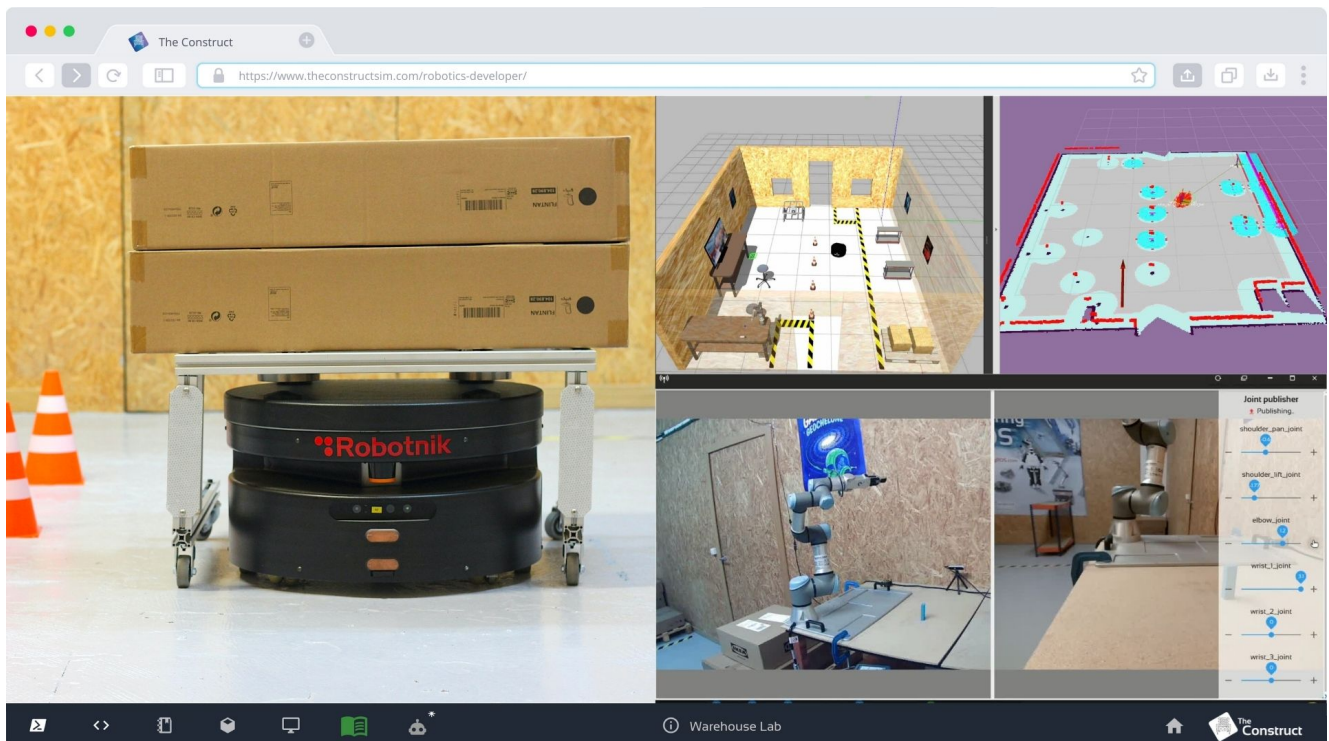
내비게이션, 환경 인식, 물체 조작을 포함한 이동형 조작자 기술 프로그래밍 이해

습득된 기술:

- ROS 2 고급 개념
- ROS 2를 이용한 로봇 내비게이션
- ROS 2를 이용한 로봇 인식
- ROS 2를 이용한 객체 조작
- ROS 2를 이용한 로봇 컨트롤러 구축



**프로젝트:** 학습한 내용을 Warehouse Lab에 적용하여 실제 참고 협업 로봇인 RB1-Base와 UR3e Arm을 활용한 픽애플레이스 작업 전체를 만들어보세요.



# Robotics Developer

## MASTERCLASS



이 단계에서 배우게 될 내용	시간
<b>7 고급 ROS 2</b> <ul style="list-style-type: none"><li>• ROS 2에서 다양한 유형의 런치 파일을 생성하는 방법</li><li>• ROS 2에서 파라미터를 다루는 방법</li><li>• ROS 2의 스테딩</li><li>• ROS 2에서 콜백을 관리하는 방법</li><li>• ROS 2에서 QoS(서비스 품질) 이해하기</li><li>• ROS 2에서 DDS(분산 데이터 시스템) 이해하기</li><li>• ROS 2에서 관리 노드 사용하기</li></ul>	10 시간
<b>8 자율 내비게이션</b> <ul style="list-style-type: none"><li>• 환경 지도를 만드는 방법</li><li>• 환경 지도에서 로봇의 위치를 파악하는 방법</li><li>• 초기 위치에서 목표 지점까지의 경로 계획</li><li>• 비용 지도를 사용한 장애물 회피</li><li>• 내비게이션 라이프사이클 관리자</li><li>• 행동 트리 that Nav2에 미치는 영향</li><li>• Simple Commander API 사용 방법</li><li>• 비용 지도 필터 사용 방법</li></ul>	20 시간
<b>9 ROS 2 인지 및 조작</b> <ul style="list-style-type: none"><li>• MoveIt 2를 사용하여 매니퓰레이터 로봇 설정하기</li><li>• ROS 2 프로그래밍 방식 모션 계획</li><li>• OpenCV를 이용한 이미지 처리</li><li>• 포인트 클라우드 처리</li><li>• AI를 활용한 고급 인식 기술</li></ul>	30 시간
<b>10 ROS 2 제어 프레임워크</b> <ul style="list-style-type: none"><li>• ros2_control 파이프라인 구성 방법</li><li>• 하드웨어 장치를 위한 최소한의 사용자 정의 인터페이스 작성 방법</li><li>• 사용자 정의 하드웨어 인터페이스의 실제 구현 사례</li><li>• ros2_control에 포함된 다양한 컨트롤러 유형</li><li>• 사족 로봇 기반 로봇 프로젝트를 해결하기 위한 강의 내용 적용 사례</li></ul>	10 시간

# Robotics Developer

## MASTERCLASS



### 단계 3 – 로봇이 실제로 어떻게 작동하는지 이해하기

50 시간

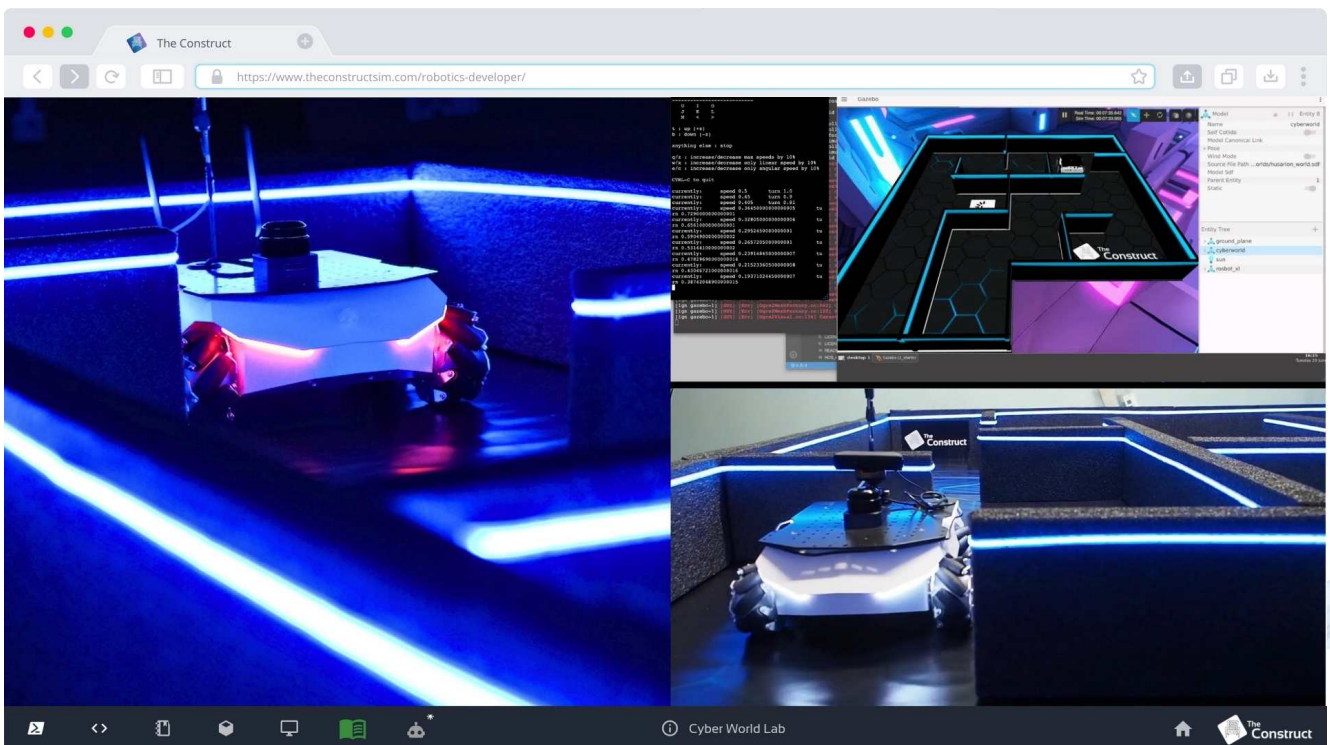
단순한 기구학부터 고급 계획 및 제어 알고리즘까지 로봇 시스템의 물리와 수학 원리를 이해하세요.

습득된 기술:

- 로봇 공학을 위한 필수 수학
- 이동 로봇 기구학
- 로봇 팔 기구학
- 로봇 역학
- 칼만 필터



**프로젝트:** Cyber World Lab에 배운 내용을 적용하세요. 바퀴 달린 이동 로봇인 ROSbot XL을 위한 내비게이션 알고리즘을 제작하고 개발하세요.



# Robotics Developer

## MASTERCLASS



이 단계에서 배우게 될 내용		시간
<b>11</b> 로봇 공학의 기초 수학	<ul style="list-style-type: none"><li>• 선형 대수학: 벡터 및 행렬에 대해 학습합니다.</li><li>• 미적분학: 함수, 도함수 및 적분에 대해 학습합니다.</li><li>• 확률론: 확률 변수 및 확률 분포에 대해 학습합니다.</li></ul>	4 시간
<b>12</b> 이동형 로봇의 기본 운동학	<ul style="list-style-type: none"><li>• 강제 운동: 강체의 운동에 대해 학습합니다.</li><li>• 비홀로노믹 로봇의 운동학: 비홀로노믹 로봇의 운동학을 학습합니다.</li><li>• 홀로노믹 로봇의 운동학: 홀로노믹 로봇의 운동학을 학습합니다.</li><li>• 운동학적 제어: 로봇의 운동학적 제어에 대해 학습합니다.</li></ul>	10 시간
<b>13</b> 로봇 팔의 기본 운동학	<ul style="list-style-type: none"><li>• 강제 변환의 기초: 강제 변환에 대해 학습합니다.</li><li>• Denavit Hartenberg 방법을 통한 프레임 생성: Denavit Hartenberg 방법을 사용하여 프레임을 생성하는 방법을 학습합니다.</li><li>• 전진 운동학: 로봇 팔의 전진 운동학에 대해 학습합니다.</li><li>• 역운동학: 로봇 팔의 역운동학에 대해 학습합니다.</li></ul>	10 시간
<b>14</b> 칼만 필터	<ul style="list-style-type: none"><li>• 칼만 필터의 개요와 필요성에 대해 학습합니다.</li><li>• 다양한 유형의 칼만 필터 및 각각의 적용 시기에 대해 학습합니다.</li><li>• 베이저안 필터</li><li>• 1차원 칼만 필터</li><li>• 다변량 칼만 필터</li><li>• 비선형 칼만 필터</li><li>• 확장 칼만 필터</li><li>• 입자 필터</li></ul>	13 시간
<b>15</b> 로봇 역학과 제어	<ul style="list-style-type: none"><li>• 3D 공간에서 강체의 운동 역학을 뉴턴의 운동 법칙을 사용하여 해결하는 방법을 학습합니다.</li><li>• 단순한 로봇 시스템의 운동 역학을 모델링하고 운동 방정식을 도출하는 방법을 학습합니다.</li><li>• 로봇 시스템이 균형을 유지할 수 있도록 전체 상태 피드백 제어를 만드는 방법을 학습합니다.</li></ul>	13 시간

# Robotics Developer

## MASTERCLASS



### 단계 4 – 자신만의 로봇을 만들고 프로그래밍하기

20시간

조립하고 프로그래밍할 실제 로봇 키트(FastBot)를 받게 됩니다. 이 단계의 목표는 ROS 2 기반 로봇을 처음부터 제작하고 Docker 를 사용하여 컨테이너 환경에서 제어하는 것입니다.

습득 기술:

- ROS 2 로봇을 처음부터 직접 제작하고 프로그래밍하기
- 로봇 공학을 위한 Docker 활용



**추가 혜택: 실제 로봇 키트!** 실제 로봇 박스인 FastBot 키트를 받게 되며, 이를 직접 조립하고 프로그래밍하게 됩니다.

# REAL ROBOT BOX

Reaching a new level of knowledge and practice

- DIY
- ROS Based
- Sensor Fusion
- Open-Source
- AI Enabled
- FPV
- 2-Wheel Drive
- Python / C++

The Construct  
ROBOTICS INSTITUTE

Robotics Developer  
MASTERCLASS

# Robotics Developer

## MASTERCLASS



### WHAT YOU WILL LEARN IN THIS PHASE

### TIME

<b>16</b> 로봇을 처음부터 직접 제작하고 프로그래밍해 보세요.	<ul style="list-style-type: none"><li>• 모터 종류, 제어 및 통합</li><li>• 전원 시스템 및 배터리 관리</li><li>• 로봇 온보드 컴퓨터 설정</li><li>• ROS 2 프레임워크 설치 및 사용</li><li>• 지도 작성 및 내비게이션을 위한 LiDAR 통합</li><li>• 인지 기능을 위한 카메라 지원 추가</li></ul>	12 hours
<b>17</b> 로봇 공학을 위한 Docker 기초	<ul style="list-style-type: none"><li>• Docker 소개: 공개 이미지 가져오기, 컨테이너 실행 및 검사, 기본 명령어 등</li><li>• Docker 이미지 생성: 자신만의 Docker 이미지를 생성하고, 이미지 생성 내역을 확인하고, Docker 컨테이너를 사용하는 방법</li><li>• Docker Network 및 Docker Compose: 단일 명령어로 여러 컨테이너를 실행하고 docker-compose 파일을 이해하는 방법</li><li>• ROS와 Docker 활용</li></ul>	8 hours

# Robotics Developer

## MASTERCLASS



### 단계 5 – 최종 프로젝트를 완료하고 인증 받기

40시간

획득한 모든 기술과 지식을 실제 환경에서 적용하세요. 이 최종 프로젝트는 로봇 포트폴리오를 구축하고 미래의 고용주에게 자신의 능력을 보여줄 수 있는 훌륭한 기회입니다.

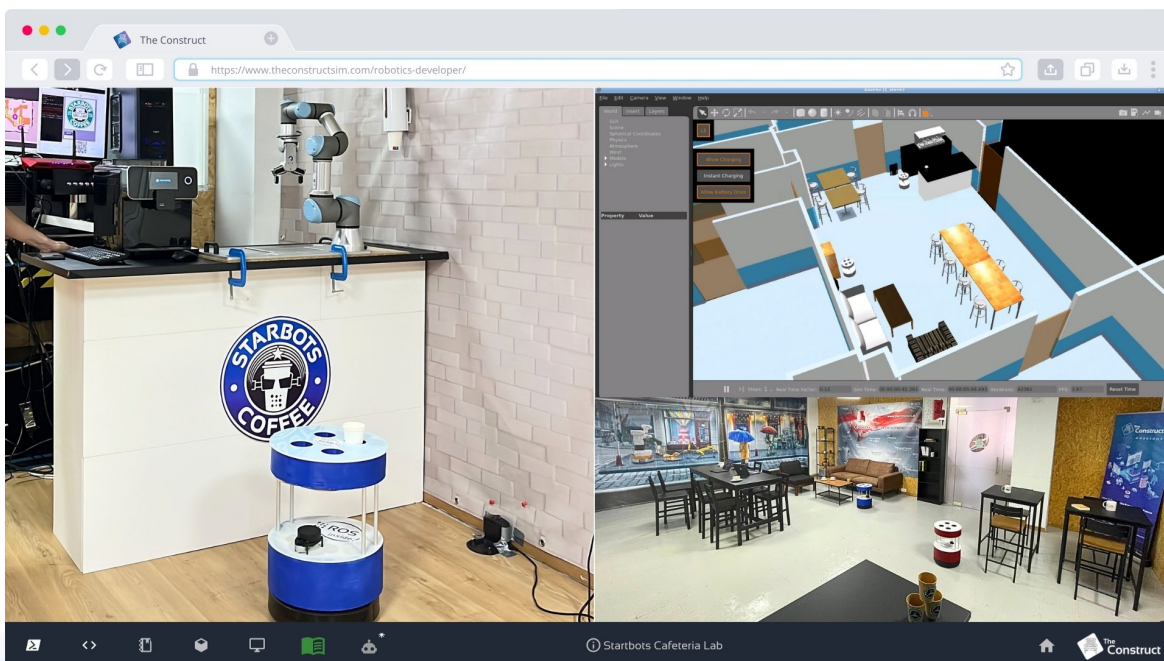
다음 최종 프로젝트 옵션 중 하나를 선택하세요:



#### 프로젝트 옵션 1: StarBots Cafeteria Lab

처음부터 완전한 로봇 프로젝트를 설계, 개발 및 발표하세요. 두 가지 하위 프로젝트 중 하나를 선택할 수 있습니다:

- **로봇 팔 프로젝트:** 커피컵을 잡아 다른 로봇에 올려 테이블로 배달하는 로봇 팔 앱을 개발하세요.
- **이동 로봇 프로젝트:** TurtleBot 4 로봇을 사용하여 카페테리아 테이블을 청소하는 프로젝트를 진행하세요.



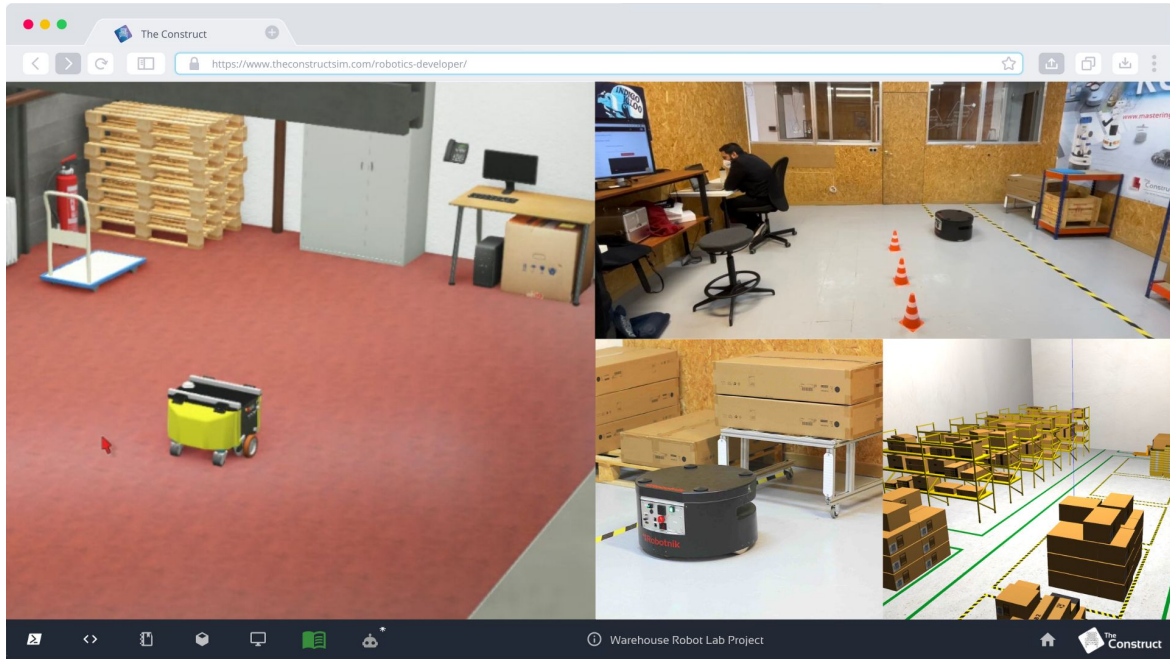
# Robotics Developer

## MASTERCLASS



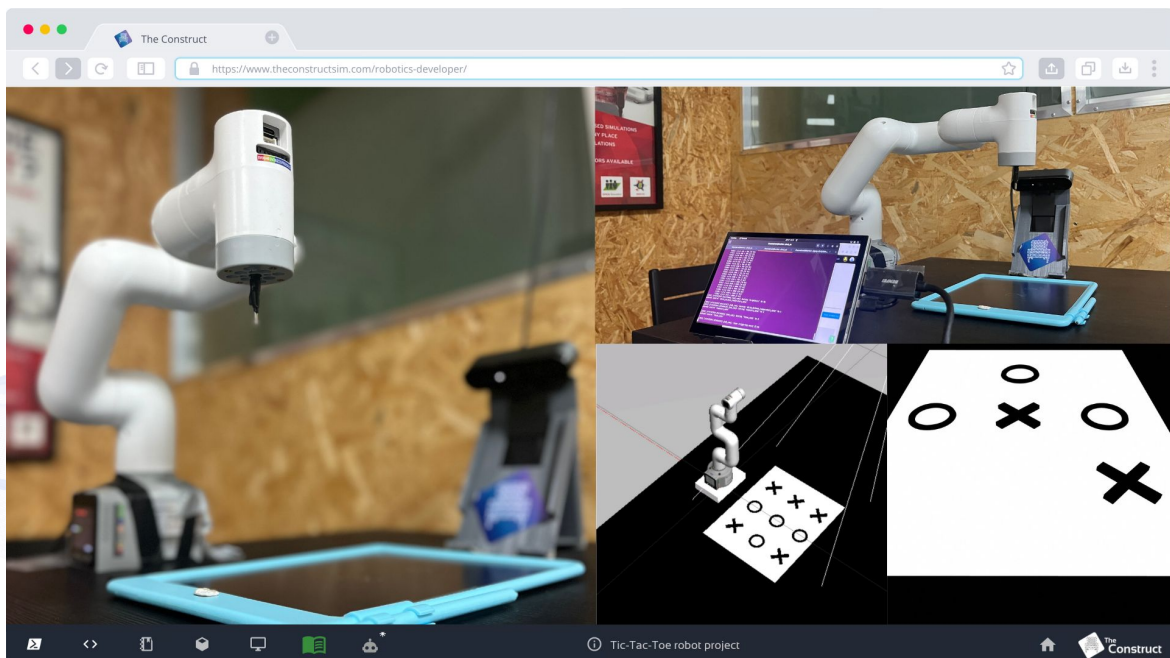
### 프로젝트 옵션 2: Warehouse Robot Lab

작은 창고 환경에 맞는 완전한 로봇 프로젝트를 설계, 개발 및 발표하세요. RB-1 BASE 이동형 산업용 로봇을 사용하여 창고 및 물류 관련 애플리케이션을 연습합니다.



### 프로젝트 옵션 3: Tic-Tac-Toe Lab

틱택토 로봇 팔을 활용한 완전한 로봇 프로젝트를 설계, 개발 및 발표하세요.



# Robotics Developer

## MASTERCLASS

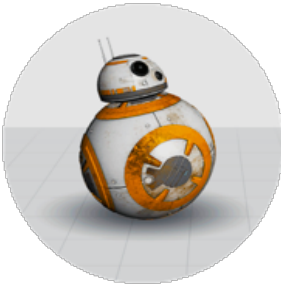


실전 실습

## 로봇과 함께 실전 경험

시뮬레이션된 로봇 사용

**BB-8**



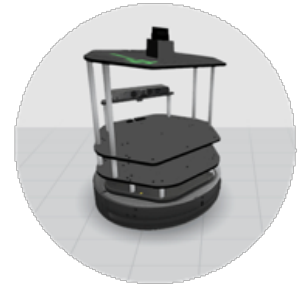
**IRI Wam arm**



**Parrot A.R.**



**TurtleBot2**



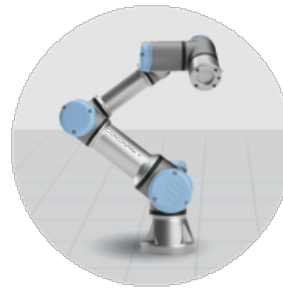
**SUMMIT-XL**



**Husky**



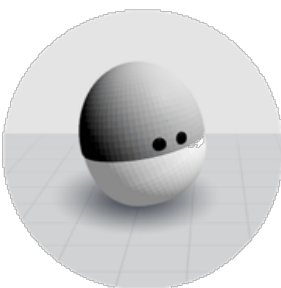
**UR3**



**Fetch**



**Mira**



**Phantom X**



**RB-KAIROS**



**RRBot**



# Robotics Developer

## MASTERCLASS



**Neobotix  
MPO-500**



**3d Version of  
the Classical  
2D TurtleSim**



**Pi robot**



**ROSbot 2.0**



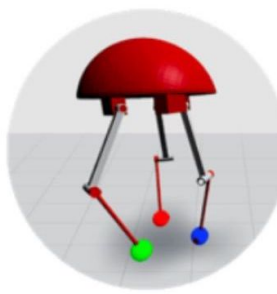
**Mara**



**TurtleBot 3**



**Gurdy**



**JIBO**



**Motoman  
Sia10f  
simulation**



**Clarkson Open  
Manipulator**



**PR2**



**Shadow hand**



# Robotics Developer

## MASTERCLASS



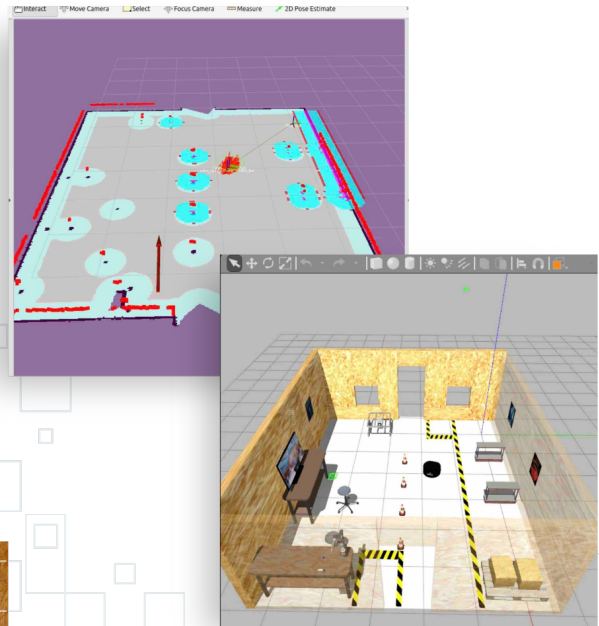
### 실제 로봇 사용

프로그램 중에 다음 실제 로봇에 원격으로 연결하여 로봇학을 학습하고 로봇 앱을 개발할 것입니다:

#### RB-1 BASE 모바일 로봇 - Robotnik

RB-1 BASE는 위치를 이동하는데 사용되는 모바일 베이스 로봇입니다. 이 로봇을 사용하여 자율적인 네비게이션, 화물을 한 곳에서 다른 곳으로 운송 및 태그, 사람 또는 물체와 같은 환경을 인식하는 것을 연습할 수 있습니다.

[작동 방식 보기 \(동영상\)](#)



# Robotics Developer

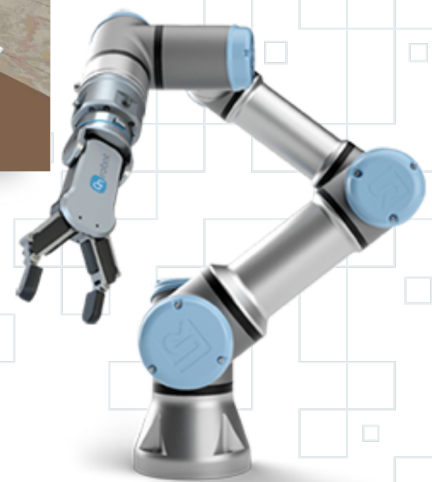
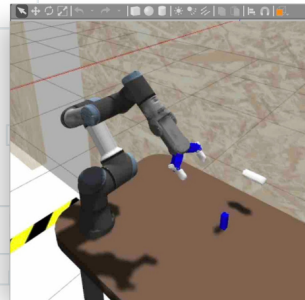
## MASTERCLASS



### UR3e 로봇 팔

이 로봇은 인식을 위한 그리퍼와 3D 센서가 장착된 협업 로봇 팔입니다.

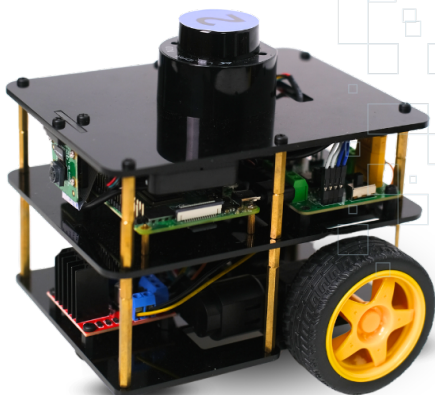
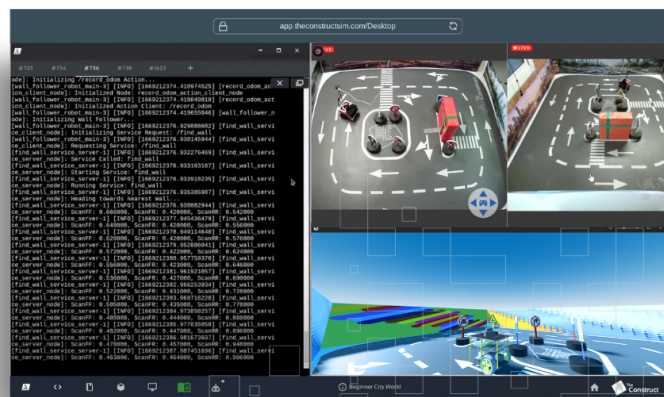
이 로봇으로는 물체 조작, 물체 감지, 물건 집어넣기 등 다양한 작업을 연습할 수 있습니다.



### TurtleBot3

FastBot은 라이다와 카메라가 장착된 ROS 2 기반의 완전한 오픈소스 바퀴형 로봇입니다

[FastBot에 대한 더 많은 정보](#)



# Robotics Developer

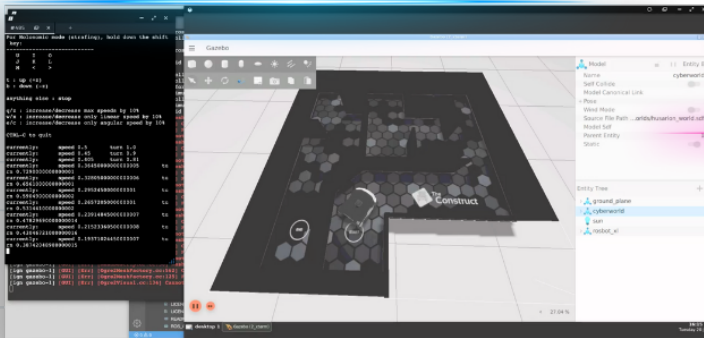
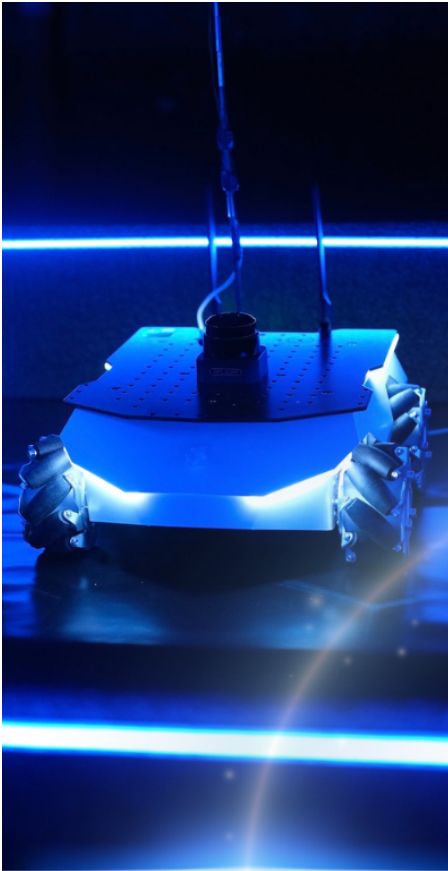
## MASTERCLASS



### ROSbot XL - Husarion

ROSbot XL은 4x4 구동의 자율 주행 모바일 로봇 플랫폼으로 LIDAR, RGB-D 카메라, IMU, 엔코더 등이 장착되어 있습니다.

[작동 방식 보기 \(동영상\)](#)



# Robotics Developer

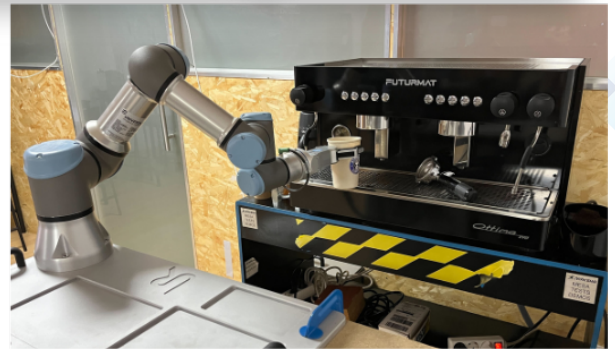
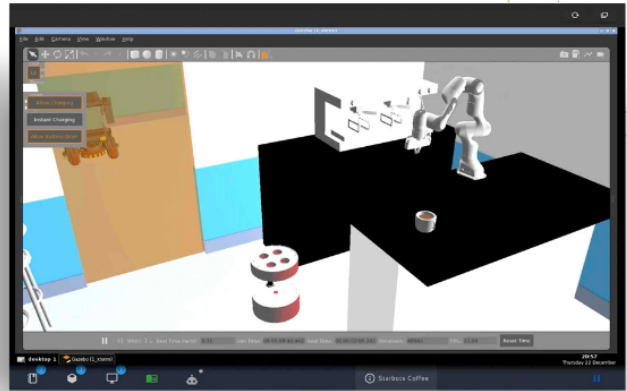
## MASTERCLASS



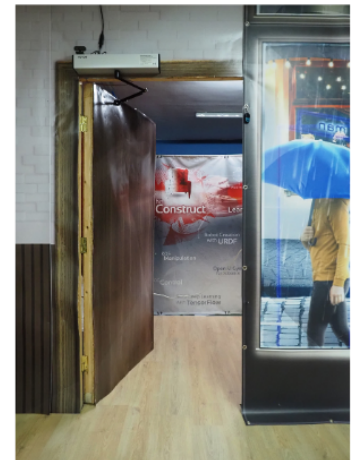
### RoBots Cafeteria의 고급 로봇 페리

우리의 최첨단 라인업은 다음을 포함합니다:

1. 두 대의 커피 서빙 모바일 로봇
2. 두 대의 테이블 이동 로봇
3. 커피를 손쉽게 제조하는 UR3e 로봇 팔
4. 프로그래밍 가능한 커피 머신
5. 자동 문



우리의 모든 로봇은 자동 충전 기능이 장착되어 있으며 연중무휴로 작동합니다.



# Robotics Developer

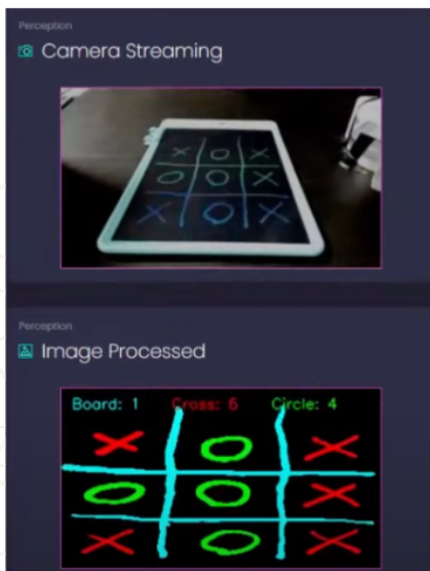
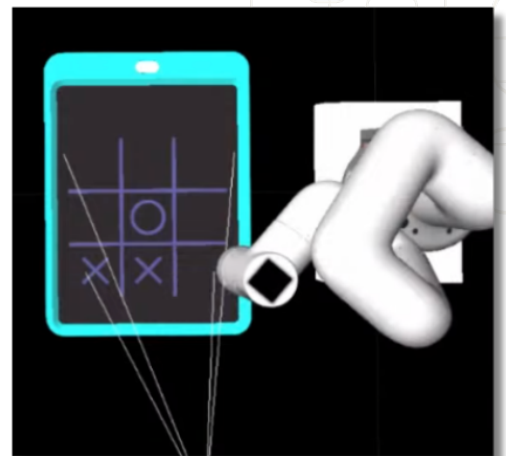
## MASTERCLASS



### Tic-Tac-Toe Robot Lab

이 실습에서는 로봇이 인간을 상대로 틱택토 게임을 할 수 있도록 조작, 지각, AI 추론을 적용합니다.

지각을 사용하여 현재 보드 상태를 파악하고 추론하여 로봇에 가장 적합한 움직임을 선택한 다음 로봇을 움직여 틱택토 보드에 원을 그려야 합니다.



# Robotics Developer

## MASTERCLASS

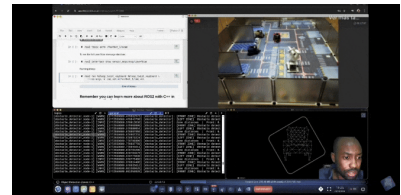


여분 혜택

## 보너스 로보틱스 운동

### C++ 보강 라이브 수업

매주 한 번의 라이브 수업으로 C++ 프로그래밍 기술을 향상시키세요.



### 오픈 아워 세션 선생님과 함께

질문을 하고, 도움을 받으며, 어려움을 극복하기 위한 주간 오픈 세션으로 선생님과 함께 진행됩니다.



# Robotics Developer

## MASTERCLASS



## 자주 묻는 질문

### 이 마스터클래스와 The Construct의 기존 강좌 라이브러리와 차이점은 무엇인가요?

다음과 같은 차이가 있습니다:

- 로보틱스 개발자로 짧은 시간 안에 포괄적이고 완벽하게 안내되는 단계별 학습 경로를 제공합니다.
- 개인 멘토가 여러분의 학습 발전을 안내하고 지원합니다. 매월 1회, 1시간의 미팅이 있습니다.
- 로보틱스 회사에서 전문 개발에 필요한 독점 강좌에 접근할 수 있습니다:
  - 로봇 공학을 위한 Git
  - 로봇 공학을 위한 Docker
  - 로봇 공학을 위한 고급 C++
  - ROS 2 기반 로봇 첫 제작하기
- 강좌 기간 동안 여러 프로젝트를 만들어 온라인 로보틱스 포트폴리오에 통합하여 여러분의 코드와 결과물을 잠재적인 고용주에게 보여줄 것입니다.
- 조립하고 프로그래밍할 수 있는 실제 로봇 키트인 **FastBot**을 받게 됩니다.
- 저희 **Remote Real Robot Labs**에서 배운 내용을 실습할 수 있습니다:
  - 초급자 도시 연구소, TurtleBot 3 (일반 학생들에게도 제공됩니다)
  - 창고 연구소, RB-1 베이스와 UR3 로봇 암
  - 사이버 월드, ROSbot XL
  - Starbots 카페테리아, 바리스타 로봇 두 대, UR3 로봇 암 한 대, 문, 커피 머신, 청소 로봇
- 세계를 선도하는 로보틱스 기업에서 3개월간의 인턴십을 경험할 수 있습니다.
- 추가적인 라이브 C++ 수업
- **LinkedIn**에서 공유 가능한 로보틱스 개발자 자격증

### 로보틱스 개발자 마스터클래스의 코스워크를 내가 원하는 시간과 속도로 마칠 수 있나요?

6개월이 권장되지만, 여러분의 속도에 맞춰 프로그램을 마칠 수 있습니다.

### 마스터클래스에 등록하기 전에 어떤 계약을 체결해야 하나요?

등록 및 결제 전에 여러분에게 권리와 의무를 설명하는 마스터클래스 라이선스 계약서에 서명해야 합니다.

### 장학금을 받을 수 있나요?

아쉽게도, 현재는 장학금이 제공되지 않습니다.

# Robotics Developer

## MASTERCLASS



## Frequently Asked Questions

이 마스터클래스는 비디오 기반인가요?

아닙니다. 강좌는 노트북을 기반으로 진행됩니다 (아래 이미지에서 보여지듯이), 강의, 연습 문제, 과제 및 시험을 포함하여 프로그램을 안내합니다. 노트북은 언제든지 복사할 수 있도록 제공됩니다.

강좌는 정기적인 멘토 미팅을 기반으로 진행됩니다. 여러분의 진행 상황을 따라주는 멘토가 배정되어 있습니다. 매월 한 번의 세션에서 여러분의 발전 상황과 개선해야 할 부분을 피드백으로 제공할 것입니다.



로보틱스 소프트웨어에서 당신의  
경력을 시작하세요

오늘 등록하기

문의사항이 있으신가요?

---

이메일: [info@theconstruct.ai](mailto:info@theconstruct.ai)

웹사이트: [roboticsdeveloper.ai](http://roboticsdeveloper.ai)



 **The Construct**  
ROBOTICS INSTITUTE

Where Your  
**Robotics Career**  
Happens

[roboticsdeveloper.ai](http://roboticsdeveloper.ai)