[붙임1]

HSU 한성대학교

# 인턴십 프로그램 운영 계획서

## Ⅰ. 실습기관 기본정보

| | |
|---|---|
| **실습기관명** | 주식회사 로보시지 |
| **대표자명** | 김현우 |
| **사업자등록번호** | 836-81-03763 |
| **소재지** | 서울특별시 관악구 신림동 |

## Ⅱ. 전형절차 및 일정

| 지원서류 마감일자 | 면접일자 | 최종선발일자 | 비고 |
|---|---|---|---|
| 2026. 11. 25.(수)<br>(예정) | 2026. 12. 02.(수)<br>~ 12. 03.(목) (예정) | 2026. 12. 04.(금)<br>(예정) | - 모집: 11. 11.(수) ~ 11. 25.(수) (예정)<br>- 서류결과: 11월 말 개별 안내 (예정)<br>- 면접: 12. 02.(수) ~ 12. 03.(목) (예정)<br>- 최종선발: 12. 04.(금) (예정)<br>- 실습: 2027. 01. 04.(월) ~ 02. 26.(금) |

## Ⅲ. 인턴십 운영 개요

| | |
|---|---|
| **현장실습기간** | 2027. 01. 01. ~ 2027. 02. 28, 8주<br>- 로보시지 사업장 대면 실습 및 직무별 멘토링 |
| **정규 현장실습시간** | - 월~금 10:00 ~ 19:00 (1일 교육·실습 8시간)<br>- 휴게시간 12:00 ~ 13:00 (교육·실습시간에서 제외)<br>- 주 40시간, 주 1회 정기 멘토링·발표 포함 |
| **현장실습요일** | 월( ○ ) 화( ○ ) 수( ○ ) 목( ○ ) 금( ○ ) 토( ) 일( ) |
| **연장실습 여부** | 연장실습 없음( ○ ) 상황별 실시( ) 주기적/상시적 실시( ) |
| **총 현장실습시간** | 계획 320시간 (주 40시간 × 8주)<br>※ 공휴일·휴무일에 따른 실제 이수·인정시간은 학교 기준에 따라 확정 |
| **직무교육 및 실습 비율** | 직무교육 70%, 실습 30% (계획 기준)<br>직무교육 224시간, 실습 96시간<br>※ 직무교육에는 기술 전수·지도 실습·코드/논문 리뷰·멘토링 포함 |
| **산재보험 가입** | 참여 학생에 대한 산재보험 의무 가입 (미가입 시 운영 불가) |
| **실습지원비** | 기관지원금: 250,000원 (1인, 8주 전체 실습기간 총액)<br>학교지원금: 1,050,000원 (1인, 8주 전체 실습기간 총액)<br>- 1인당 총 1,300,000원 / 총 6명 기준 7,800,000원<br>- 지급일·지급절차는 회사·한성대학교 SW중심대학사업단 기준에 따름 |

## Ⅳ. 대상 학생

| | |
|---|---|
| **대상전공(학과)** | 한성대학교 SW 관련 학과(부): 컴퓨터공학부, AI응용학과, 융합보안학과 등<br>※ 세부 참여자격은 동계 인턴십 모집공고 및 사업단 기준에 따름 |
| **학년** | 3~4학년 재학생 (최종 참여자격은 사업단 기준에 따름) |
| **모집인원** | 총 6명: 웹/앱 개발자 2명, 로봇/Physical AI 연구개발자 2명, AI 연구개발자 2명 |
| **필수역량 및 우대사항** | **■ 공통 필수역량**<br>· SW 관련 전공 기초, Git을 활용한 코드 관리와 팀 협업 능력<br>· 개발·실험 결과를 기록하고 주간 발표·기술문서 작성에 참여할 수 있는 분<br>· 8주 대면 실습에 성실히 참여하며 개인정보·회사자료·장비 안전수칙을 준수할 수 있는 분<br>**■ 웹/앱 개발자 (2명)**<br>· 필수: HTML/CSS/JavaScript 기초, 웹 프레임워크 활용, REST API·DB 기본 이해 및 웹 개발 경험<br>· 필요역량: 회원가입·로그인·권한관리, 관리자 기능, 입력 검증과 인증·개인정보 보안의 기본 원리<br>· 우대: 반응형 UI/UX, 결제 연동, CMS·SNS API·업무 자동화, 데스크톱 앱 개발 경험<br>· 우대: Python·Linux·ROS 2 또는 로봇 통신·상태 모니터링에 대한 기초 이해<br>**■ 로봇/Physical AI 연구개발자 (2명)**<br>· 필수: ROS 2 사용 능력(노드·토픽·서비스·런치 구성)<br>· 필수: Isaac Sim·Gazebo(가제보)·MuJoCo(무조코) 사용 능력<br>· 필수: VLA(비전·언어·행동 모델), 모방학습·강화학습을 활용한 모델 적용·실험 수행 능력<br>· 필수: Python 또는 C++·Linux·임베디드 SW 기초, 제공 AI 모델을 ROS 2 노드로 실행·연동할 수 있는 역량<br>· 우대: Isaac Lab, 로봇 조립·분해, 전기·전자, 3D 모델링·기구설계 경험 또는 관심<br>**■ AI 연구개발자 (2명)**<br>· 필수: Python·PyTorch 등 AI 개발 도구 기초, 사전학습 모델 실행 및 데이터 처리·평가 경험<br>· 필요역량: 언어 AI 또는 비전 AI 분야의 기초 이해, 논문을 읽고 구현·실험 내용을 설명하는 능력<br>· 우대: LLM 파인튜닝·온디바이스 LLM·RAG·STT/TTS, 객체탐지·자세/깊이 추정·3D Gaussian Splatting 경험<br>· 우대: VLA, 모델 양자화·경량화, 임베디드 SW·AI 및 로봇 적용 경험<br>**■ 선발 및 과제 배정**<br>· 지원 시 희망 직무를 선택하고 관련 프로젝트·포트폴리오·Git 저장소 등으로 역량을 제시<br>· 직무별 필수역량을 중심으로 평가하며, 우대기술 전체의 경험을 요구하지 않음 |

## Ⅴ. 실습 직무

| 실습기관 부서명 | 주식회사 로보시지 / RnD 부서 |
|---|---|
| 직무명 | ① 웹/앱 개발자 (2명)<br>② 로봇/Physical AI 연구개발자 (2명)<br>③ AI 연구개발자 (2명) |
| 교육목표 | - 웹 서비스의 요구분석·설계·구현·검증 과정을 경험하고 운영·보안·인수인계 역량을 기른다.<br>- 로봇에 필요한 AI 모델의 조사·실험·평가·경량화 및 기기 적용 역량을 기른다.<br>- ROS 2와 Isaac Sim·Gazebo·MuJoCo 기반 로봇 SW 개발 및 Physical AI 학습·검증 역량을 기른다.<br>- 주간 코드·논문 리뷰, 중간발표와 최종시연을 통해 협업·기술소통 능력을 기른다. |
| 직무개요 | **■ 운영 방향**<br>· 로보시지의 홈페이지·직접 판매 서비스와 로봇 운영 SW, 로봇 적용 AI 및 Physical AI 개발 과제를 수행한다. 멘토가 학생 역량과 장비·데이터 여건에 맞춰 핵심 과제와 담당 범위를 정한다.<br>**■ ① 웹/앱 개발자**<br>· 홈페이지 뉴스·홍보 콘텐츠를 쉽게 등록·수정하는 관리 기능을 개발하고 프런트엔드 디자인·반응형 화면·사용성을 개선한다.<br>· 회원가입·로그인·회원정보·역할별 접근권한·관리자 기능을 구현하고 인증·세션·입력 검증 등 기본 보안을 점검한다.<br>· 자체 판매 사이트의 상품·주문 흐름을 설계하고 토스페이먼츠 테스트 결제·승인·취소·결과 확인 기능을 연동한다.<br>· 홈페이지 게시물을 인스타그램·유튜브 등과 연결하는 게시·업로드 자동화를 구현한다. 계정 권한·API 지원범위를 먼저 확인하고, 채널별 형식 변환·실패 기록·재시도를 설계한다.<br>· 로봇 상태 조회·작업 명령을 위한 운영 웹/앱을 개발하고, 과제 우선순위에 따라 데스크톱 앱·업무 자동화 시제품을 구현한다.<br>**■ ② 로봇/Physical AI 연구개발자**<br>· ROS 2와 Isaac Sim·Gazebo·MuJoCo를 활용하여 과제에 적합한 로봇·센서·제어 환경을 구성하고, 제공된 AI 모델을 ROS 2 노드로 실행·연동한다.<br>· 시연 데이터 수집·정제, 모방학습·VLA 적용, 강화학습 정책 실험과 시뮬레이션 평가를 수행한다.<br>· 시뮬레이션 결과를 로봇의 제한조건과 비교하고 멘토 지도 아래 실기 연동을 검증한다. 필요 시 임베디드 SW·로봇 조립·전장·기구 개선을 보조한다.<br>· Physical AI 분야 논문을 매주 리뷰·발표하고 구현 가능성·실험 결과·적용 한계를 정리한다.<br>**■ ③ AI 연구개발자**<br>· 로봇 적용 목적에 맞춰 언어 AI 또는 비전 AI의 핵심 과제를 선정하고, 데이터·평가지표·기준성능을 정의한다.<br>· 언어 AI 후보: LLM 파인튜닝·온디바이스 LLM·RAG·STT·TTS. 비전 AI 후보: 객체탐지·사람 자세 추정·깊이 추정·3D Gaussian Splatting.<br>· 과제에 필요한 모델을 실행·비교·개선하고, 모델 양자화·경량화 및 온디바이스·임베디드 AI 적용을 통해 품질·지연시간·메모리 사용량을 평가한다.<br>· 로봇 직무와 협업하여 추론 API·ROS 2 연동에 필요한 입출력을 정의하며, 관련 논문을 매주 리뷰·발표한다. VLA 관련 모델 분석·적용도 과제에 따라 수행한다.<br>**■ 최종 수행 범위 및 산출물**<br>· 직무별 핵심 과제 1개를 중심으로 작동 가능한 시제품과 검증 결과를 확보한다. 나열된 전체 기술을 일괄 개발하는 대신 우선순위와 중간평가에 따라 범위를 조정한다.<br>· 코드·설정·데이터/모델 정보·실험기록·테스트 결과·사용 및 운영 매뉴얼·후속 개선목록을 제출한다. |

## Ⅵ. 운영 및 지도계획

| 구분/주차 | 직무교육 | | 실습 | |
|---|---|---|---|---|
| | 내용 | 시간 | 내용 | 시간 |
| **1주차 환경 구축·과제 정의** | 공통: 회사·제품 소개, Git 협업, 보안·로봇 안전, 요구분석<br>웹: UI/UX·회원/판매 구조<br>로봇: ROS 2·시뮬레이터 구성<br>AI: 과제·모델·평가지표 선정 | 32 | 웹: 홈페이지·운영 요구 및 개선안 작성<br>로봇: Isaac Sim·Gazebo·MuJoCo 구동<br>AI: 후보 모델 실행·자료 조사<br>▶ 산출물: 개인 수행계획서, 환경 구동 기록 | 8 |
| **2주차 기초 기능·기준성능** | 웹: 반응형 화면·CMS 설계<br>로봇: Gazebo·ROS 2 센서/제어<br>AI: 데이터 구성·모델 평가<br>AI·로봇: 논문 리뷰·발표 | 28 | 웹: 뉴스·홍보 관리 및 UI 개선<br>로봇: ROS 2·Gazebo 연동<br>AI: 데이터 정리·기준성능 측정<br>▶ 산출물: 화면 시안, 통신 데모, 기준성능표 | 8 |
| **3주차 핵심 기능 구현** | 웹: 인증·권한·회원정보 보안<br>로봇: MuJoCo 시연 수집·정제<br>AI: 언어/비전 모델 적용 방법<br>AI·로봇: 논문 리뷰·발표 | 28 | 웹: 가입·로그인·회원관리 구현<br>로봇: 텔레오퍼레이션·시연 수집<br>AI: 선정 모델 기능 시제품 구현<br>▶ 산출물: 인증 기능, 시연 데이터, 추론 데모 | 8 |
| **4주차 중간평가·실험 확장** | 웹: 상품·주문·결제 연동<br>로봇: 모방학습·VLA 기준모델<br>AI: 파인튜닝·품질평가<br>공통: 중간발표·범위 조정 | 24 | 웹: 토스페이먼츠 테스트 결제<br>로봇: 모방학습/VLA 학습·평가<br>AI: 선정 모델 개선·결과 비교<br>▶ 산출물: 중간발표자료·직무별 시연/실험기록 | 8 |
| **5주차 자동화·최적화** | 웹: SNS API·게시 자동화<br>로봇: Isaac Sim 기반 강화학습<br>AI: 양자화·경량화·기기 추론<br>AI·로봇: 논문 리뷰·발표 | 24 | 웹: 채널 연계·업로드 자동화<br>로봇: 강화학습 실험·정책 비교<br>AI: 품질·지연·메모리 비교<br>▶ 산출물: 자동화 데모, 정책·모델 비교표 | 8 |
| **6주차 로봇 연동·통합 구현** | 웹: 로봇 운영 UI·데스크톱 앱<br>로봇: 제공 AI 모델의 ROS 2 실행<br>AI: 추론 API·임베디드 적용<br>AI·로봇: 논문 리뷰·발표 | 24 | 웹: 로봇 상태·명령 화면 구현<br>로봇: AI 노드·시뮬/실기 연동<br>AI: 추론 모듈 제공·연동 검증<br>▶ 산출물: 연동 시제품·입출력 명세 | 16 |
| **7주차 통합 검증·품질 개선** | 웹: 기능·권한·결제 오류 점검<br>로봇: 동작 제한·오류 대응 검증<br>AI: 재현성·품질/성능 분석<br>AI·로봇: 논문 리뷰·발표 | 32 | 웹: 통합시험·보안·실패처리 개선<br>로봇: 시뮬/실기 검증·개선<br>AI: 오류 사례 분석·기기 성능 측정<br>▶ 산출물: 검증보고서·개선목록·매뉴얼 초안 | 20 |
| **8주차 최종시연·인수인계** | 공통: 결과 해석·보고서 작성<br>공통: 운영·재현·인수인계 방법<br>AI·로봇: 최종 논문 리뷰·발표<br>공통: 최종발표·개별 피드백 | 32 | 직무별 핵심 과제 최종시연·평가<br>코드·설정·모델·실험기록 정리<br>운영/사용 매뉴얼·교육자료 인계<br>▶ 산출물: 최종보고서·발표자료·인계목록 | 20 |
| **합계** | - | **224** | - | **96** |
| 주 40시간 / 4주차 중간평가 · 8주차 최종시연<br>※ AI·로봇 직무는 매주 논문 리뷰·발표 (1주차 주제 선정, 4주차 중간발표에 포함)<br>※ 공휴일·휴무일의 이수·인정시간 및 보완계획은 학교 기준에 따라 반영 | | | | |

## Ⅶ. 기타

| | |
|---|---|
| 기타사항 | **■ 실습 장소 및 지도 방식**<br>- 주식회사 로보시지 지정 사업장에서 대면 운영 (세부 장소는 참여 학생에게 사전 안내)<br>- 직무별 담당 멘토 지정, 매주 월요일 개인 목표 설정·기술 전수 및 주간 코드/결과 리뷰<br>- 매주 활동일지·기술문서 작성과 진행 발표. AI·로봇 직무는 주 1회 관련 논문 리뷰·발표<br>- 4주차 중간평가에서 범위·성과·남은 일정을 조정하고 8주차 최종시연·수료평가 실시<br>**■ 평가 및 제출**<br>- 평가: 과제 이해도 20% / 수행 충실도 30% / 결과물 완성도 30% / 협업·보고 20%<br>- 제출: 주간 활동일지, 논문 리뷰자료(AI·로봇), 중간·최종 발표자료, 최종보고서, 코드·매뉴얼·인수인계 목록<br>- 웹/앱: 화면·관리·인증·주문/결제·자동화의 담당 기능 작동 여부와 오류 대응 확인<br>- AI: 기준모델 대비 품질·추론지연·메모리 및 실험 재현성 확인<br>- 로봇: ROS 2 실행·연동, 시뮬레이션·실기 동작, 학습정책 성능·실패 사례 확인<br>**■ 실습 운영 기준**<br>- 회원정보·회사자료·계정키는 승인된 환경에서 관리하고 외부 공개·포트폴리오 활용은 사전 협의<br>- 결제는 테스트 환경에서 검증하고 실제 결제·서비스 배포 및 SNS 게시 권한은 담당자가 검토·관리<br>- 로봇 실기 구동·조립·전장 작업은 멘토 지도와 장비별 안전수칙에 따라 진행<br>**■ 기관 사전 준비**<br>- 웹: 홈페이지 소스·배포환경·운영요구, 관리자 테스트계정, 테스트 결제키, SNS 연계 권한<br>- AI: 승인 데이터·모델, GPU/온디바이스 장비, 평가 시나리오와 개발환경<br>- 로봇: ROS 2·Isaac Sim·Gazebo·MuJoCo 실행환경, 로봇·센서·시뮬레이션 자산, 구동 및 비상정지 절차<br>**■ 지원 및 수료**<br>- 실습지원비: 기관 250,000원 + 학교 1,050,000원 = 1인 총 1,300,000원 (8주 총액)<br>- 수료 확인 및 SW중심대학 프로그램 연계 혜택은 사업단 운영·이수 기준에 따름 |

**본 기관에서는 귀 대학에서 운영하는 인턴십 프로그램의 목적 및 운영내용을 확인하였으며,**
**이에 본 기관의 인턴십 프로그램 참여 신청 및 운영 계획서를 제출합니다.**

2026년 10월 21일

**주식회사 로보시지** (인)



**한성대학교장(SW중심대학사업단장) 귀중**