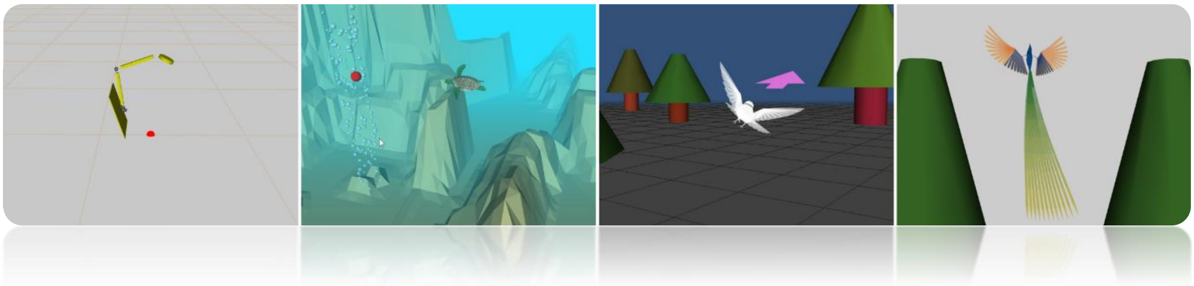
# 학부생 연구기회 프로그램 (UROP) 공고

| | |
|---|---|
| ◆ 담당교수 : 이제희 | ◆ 연구실명 : 운동연구실 |
| ◆ UROP 연구 과제명 : Visuomotor control of flapping creatures | |
| ◆ 모집대상 : | |
| ◆ 모집기간 : ~2016년 12월 말 | |

## 연구 과제 설명 등 홍보 내용 작성



- 개요
  - 자연스러운 생물의 움직임을 컴퓨터상에서 재현하는 것은 컴퓨터 그래픽스 연구에서 오래된 목표중의 하나이다. 새와 같이 날개짓을 하며 움직이는 생물들은 그 움직임의 아름다움 때문에 많은 사람들의 관심을 받고 있지만, 날개짓 움직임을 물리적으로 타당하게 재현하는 것에 관련된 연구는 상대적으로 적은편이다. 최근 딥러닝과 관련된 연구가 활발하게 진행되고, 이를 제어 문제에 적용하여 기존에는 해결하지 못한 문제를 풀어보려는 시도가 늘고 있다. 본 연구에서는 딥러닝-강화학습 모델에 기반하여 날개짓을 기본 동작으로하는 생물들을 완전한 3차원 공간상에서 시뮬레이션하고 제어하는 방법에 대하여 연구한다.

- 요구사항 (배울 의지가 있으면 필수는 아님)
  - 기본적인 수준의 역학지식(대학물리)
  - 선형대수
  - Python programming
  - Computer graphics basics

서울대학교 컴퓨터공학부
Seoul National University
Dept. of Computer Science and Engineering

문의 해당 연구실 담당자 등 연락처 작성 (이름, 메일, 연락처)