

학부생 연구기회 프로그램 (UROP) 공고

◆ 담당교수 : 이제희 교수님	◆ 연구실명 : 운동연구실
◆ UROP 연구 과제명 : 연체동물 시뮬레이션 및 컨트롤	
◆ 모집대상	
◆ 모집기간 : ~ 2019년 6월 말	

연체동물 시뮬레이션 및 컨트롤



연체동물은 뼈의 토크 생성 없이 근육의 수축 패턴을 조절해서 자유로운 움직임을 생성하는 독특한 매커니즘을 가진다.

본 학부생 연구기회 프로그램을 통해,

- 1) 연체동물 캐릭터 모델링
- 2) 물리 시뮬레이션을 통한 연체동물의 근육을 시뮬레이션
- 3) Deep Reinforcement Learning 바탕의 연체동물 캐릭터 컨트롤을 구현하여 연체동물을 컴퓨터 상에서 재현하는 경험을 할 수 있다.

Prerequisite : C++ / python 사용 가능한 학부생



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