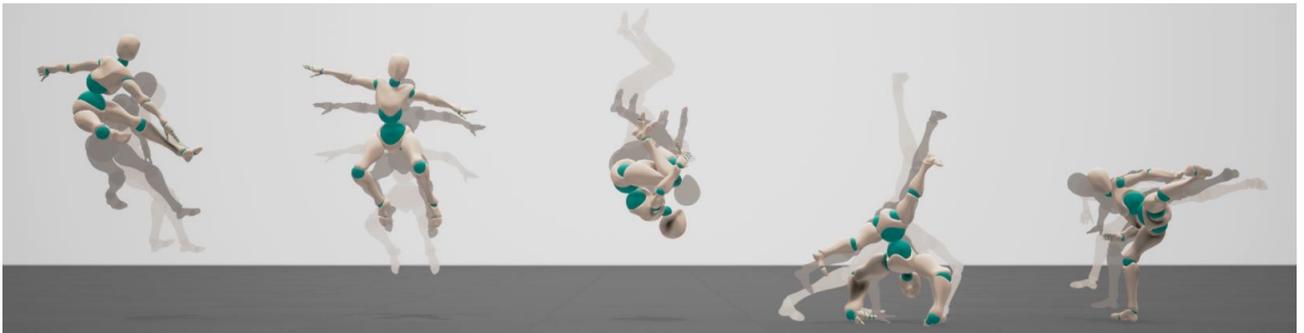
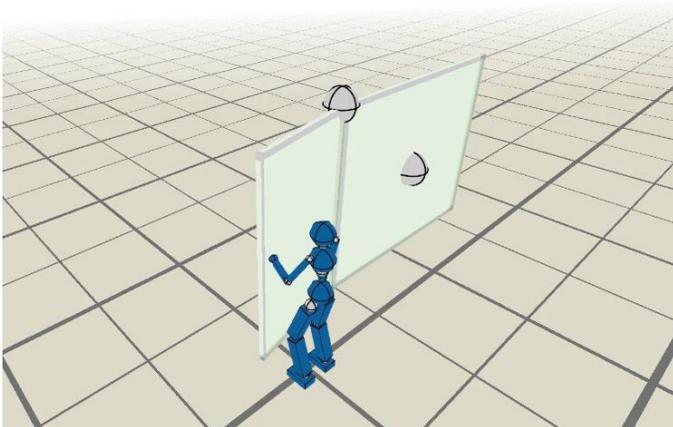


# 학부생 연구기회 프로그램 (UROP) 공고

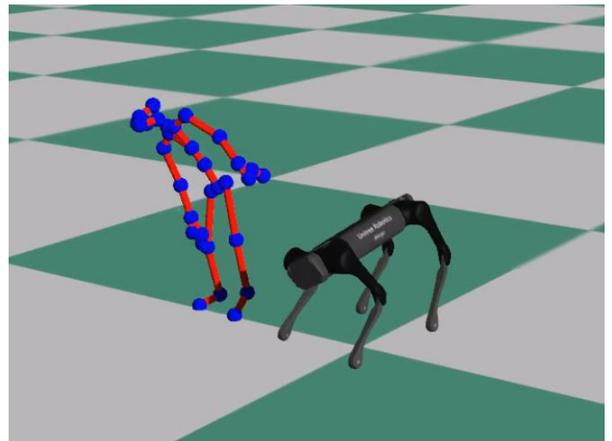
◆ 담당교수 : 이제희	◆ 연구실명 : 운동연구실
◆ UROP 연구 과제명 :	
<ol style="list-style-type: none"> <li>1. 유연한 로봇 제어를 위한 강화학습 제어알고리즘 개선</li> <li>2. 물리 시뮬레이션 상에서의 motion style transfer</li> <li>3. Human embodied control of legged robots using deep reinforcement learning</li> </ol>	
◆ 모집대상 : 컴퓨터 그래픽스를 수강한 학생	
◆ 모집기간 : ~ 2021년 6월 말	



style transfer는 핵심이 되는 콘텐츠를 유지하면서 새로운 스타일을 적용하는 기술이다. 모션에서의 style transfer는 걷기, 뛰기, 춤 추기 등의 동작에 힘 차게, 기운 없이, 우아하게 등의 새로운 스타일을 적용하는 문제이다.



사람이 문을 열고 닫는 움직임은 가상환경에서 재현하고자 할 때 외부환경에 맞게 유연하게 제어할 수 있는 알고리즘을 디자인하는 문제이다.



사람의 움직임에 맞게 제어한 물리 시뮬레이션 상의 사족 보행로봇



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