

履歴書

2025 年 7 月 25 日現在



ふりがな お じふん	
氏名 吳 知勳 (Oh Jihoon)	
1996 年 10 月 14 日生 (満 28 歳)	※性別 男
ふりがな とうきょうとぶんきょうくはくさん 1-1-6 すかいこーとこうらくえんいちばんかん 806	電話 070-3517-3320
現住所 〒113-0001 東京都文京区白山 1-1-6 スカイコート後樂園壱番館 806	E-mail ojh6404@gmail.com
ふりがな	電話
連絡先 〒 (現住所以外に連絡を希望する場合のみ記入)	E-mail

年	月	学 歴 ・ 職 歴 (各別にまとめて書く)
		学歴
2015	2	韓国大亜高等学校 卒業
2015	3	日韓共同理工系学部留学生 予備教育 開始
2016	3	日韓共同理工系学部留学生 予備教育 修了
2016	4	東京工業大学 工学院 機械系 入学
		兵役のため休学 (2017. 09～2019. 08)
2022	3	東京工業大学 工学院 機械系 卒業
2022	4	東京大学大学院 情報理工学系研究科 知能機械情報学専攻 修士課程 入学
2025	3	東京大学大学院 情報理工学系研究科 知能機械情報学専攻 修士課程 修了
2025	4	東京大学大学院 情報理工学系研究科 創造情報学専攻 博士課程 入学
2028	3	東京大学大学院 情報理工学系研究科 創造情報学専攻 博士課程 修了見込み

年	月	資 格 ・ 免 許
2019	6	JLPT N1 取得
2020	11	TOEIC 915
2021	6	TOEFL 92

特技・受賞歴など

特技・興味分野

- Programming Language (Python, C/C++, MATLAB, Common Lisp)
- Machine Learning, Deep Learning (Computer Vision, LLM, Robot Learning)
- Robotics・ROS
- Cloud Computing (AWS・Azure)

言語

- 韓国語 (Native)
- 日本語 (JLPT N1)
- 英語 (TOEIC 915, TOEFL 92)

受賞歴・奨学金

- 日韓共同理工系国費留学生 (2015.3～2022.3)
- 白星会 (東京工業大学機械系同窓会) 優秀学生賞 (2021.9)
- 日本ロボット学会優秀学生賞 (2022.3)
- 平和中島財団奨学金 (2023.4～2024.3)

インターンシップ

- Driver Experience dept., Cross Domain Computing Solution, Bosch Japan (2022.8～2022.9)
 - Analyzing Driving Data for Automatic Driving Model Design as student intern in XC/DX Department
- Solution Architect, AWS Japan (2022.9)
 - Participating in cloud service design projects for security and database deployment as student intern of Solution Architect

ソフトウェア開発

- **deep_vision_ros** (https://github.com/ojh6404/deep_vision_ros)
 - SOTA Computer Vision Models の ROS1 Wrapper パッケージ. 所属研究室などで使用中
- 他、LeRobot (<https://github.com/huggingface/lerobot>)などの Open Source Project に貢献

研究経験

- 人間動画からのアフォーダンス抽出によるロボットの物体操作学習 (2024.03～2025.09)
 - 大量の人間の動画から Ego-Centric SfM、3D Reconstruction および手と物体の相互作用の抽出を行い、ロボットの物体操作に転移できる 3次元アフォーダンス (Affordance)学習を提案した。

研究 (論文・プロジェクト)

- Dynamic parameter error identification of throwing robot and optimization of throwing based on sensitivity analysis (Bachelor Graduation Research, Robomech 2022 Sapporo)
- Development of Amphibious Humanoid Platform for Sensor-based Behavior Acquisition of Whole-body Manipulation Tasks (T. Makabe et al., IEEE Humanoids 2022)
- Open X-Embodiment: Robotic Learning Datasets and RT-X Models : Open X-Embodiment Collaboration (Google Deepmind and Open X-Embodiment Collaboration, ICRA2024 Best Robotic Manipulation Paper - Finalist)