1. 기본적인 개발 순서 단계는 다음과 같음.

* Airsim을 사용한 드론 환경 시뮬레이터 개발
* 아무런 공격 없이 드론이 강화학습을 통해 비행할 수 있도록 이행 (ex : ppo나 soft actorcritic)
* 여러 이상 탐지 공격에 대해 감지하는 과제를 수행
* 이상 탐지 공격에도 강건한 드론 모델을 제작

1. 타겟 센서

* Barometer, Imu, Magnetometer에 noise를 집어넣음
* 조작 변인으로는 한 개의 센서만을 사용함.(처음부터 여러 개의 센서를 사용하면 학습이 잘 되고 있는게 맞는지 파악하기 어려움.)

1. 베이스 라인  
   스펙트럼 과제에서 했던 것처럼 베이스 라인을 만든다

* 룰 베이스로 일정 자세를 유지하는 드론 모델을 만들어 강화학습과 비교하는 지표로 사용
* 비지도 학습을 통한 이상 탐지와 비교도 가능.
* 추가적으로 공격 대응에 대한 학습 시 노이즈를 제거한 결과를 학습시킨 모델과도 비교

1. 당장의 작업

* Airsim 환경에 대한 배경 지식을 공부한다. (유민종 박사과정님께도 여쭤보기)
* 서버 환경을 구성
* 졸업 작품 제안서 중 선행 연구부분 채우기. (공유해주신 논문 인용)