

이현빈, Hyeonbeen Lee

Mobile: +82-10-6236-4693

EMail: david.hyeonbeen.lee@gmail.com

Instagram: @leehyeonbeen

LinkedIn: linkedin.com/in/hyeonbeen-lee-239500286

GitHub: github.com/hyeonbeenlee

인적사항

성명:	이현빈	생년월일:	1996.07.04 (양력)	경력여부:	신입
병역사항:	해병병장 만기전역 (2017.05~2019.02)	주소:	서울특별시 서초구 사임당로17길 116	지원분야:	Global Account Assistant

학력사항

반포고등학교, 과학중점과정

경희대학교, 기계공학과

공학학사 (학위지도교수: 김진균, 정신규)

학위논문명: 'Data-driven aerodynamic coefficient prediction using

deep neural network and PARSEC airfoil parameterization'

경희대학교 대학원, 기계공학과 융합공학전공

공학석사 (학위지도교수: 김진균)

학위논문명: 'Composite neural network with differential propagation for modeling impulsive nonlinear dynamic systems'

입학: 2012.03 — 졸업: 2015.02

입학: 2015.03 — 졸업: 2022.02

전체학점: 3.87/4.5 — 전공학점: 3.84/4.5

입학: 2022.03 — 졸업: 2024.02

전체학점: 4.33/4.5

역량

• 영어: 원어민 수준 구사

• 일본어: 일상 회화 및 작문 구사

• 프로그래밍: Python, Docker, Linux, Git, IATEX, MATLAB, C#, C++, ROS

• 머신러닝 및 데이터분석: PyTorch, TensorBoard, Pandas, OpenCV, Torchvision

자격 및 수상이력

• **TOEIC:** 925/990

• New TEPS: 513/600

• OPI (영어): AH (Advanced High)

• 제1종보통 운전면허

• 학업우수 전액장학금

• 대한기계학회 신뢰성부문 우수논문상

취득번호: 605083, 만료, 취득일: 2018.11.25

취득번호: 0111736, 유효, 취득일: 2023.05.13

2A7617334333, 유효, 취득일: 2023.11.14 취득번호: 13-22-624421-XX, 취득일: 2022.04.18

경희대학교, 수혜년월: 2021.03

2023-083호, 수여년월: 2023.08.25

기타

한미연합해병대 통역지원병 경희대학교 공과대학 48대 학생회 학부생 연구인턴 강의조교(시스템동역학) 스웨덴 방문연구원 보조원 대학원 대표행정조교 해병대 제1사단, 2017.09 — 2019.02

경희대학교 공과대학, 2019.02 — 2020.01

Modeling & Simulation Lab., 2021.01 — 2022.02

경희대학교 기계공학과, 2022.03 — 2023.06

Modeling & Simulation Lab., 2022.06 — 2022.08

경희대학교 대학원 기계공학과, 2022.09 — 현재

출판

1. S. Han, G.E. Jeong, **H. Lee**, W.S. Choi, J.G. Kim, "Multi-body dynamics model for spent nuclear fuel transportation system under normal transport test conditions", *Nuclear Engineering and Technology (Q1, JCR-IF Top 3.5% in Nuclear Science & Technology)*, 55(11), 4125-4133.

- 2. **H. Lee**, S. Han, H.S. Choi, J.G. Kim (2023). "cNN-DP: Composite neural network with differential propagation for impulsive nonlinear dynamics", *Journal of Computational Physics (Q1, JCR-IF Top 4.5% in Physics, Mathematical)*, 112578.
- 3. **H. Lee**, J. Han, T. Yeo, J.G. Kim. "Stochastic Fourier Transformer for interpretable real-time real-world robot force forecasting", in preparation.

학회

2022.12	.04
제주시,	대한민국

H. Lee, S. Han, G.E. Jeong, J.G. Kim. "Development of multibody dynamics trailer model using normal transportation test data and DNN based surrogate model generation", 한국소음진동공학회 (구두발표).

2023.02.16 Austin, Texas, USA

H. Lee, S. Han, H.S. Choi, J.G. Kim. "Composite neural network framework for modeling impulsive nonlinear dynamic responses", 41th International Modal Analysis Conference (IMAC)(구두발표).

2023.03.23 제주시, 대한민국

H. Lee, S. Han, H.S. Choi, J.G. Kim. "Meta-modeling of nonlinear impulsive dynamics using composite neural network model with differential propagation", 대한기계학회 신뢰성 부문 학회 (구두발표).

2023.05.18 부산광역시, 대한민국

H. Lee, S. Han, H.S. Choi, J.G. Kim. "Meta-modeling of nonlinear impulsive dynamics using composite neural network model with differential propagation", 대한기계학회 신뢰성 부문 학회 (구두발표).

2023.11.01 인천광역시, 대한민국

H. Lee, J. Han, T. Yeo, J.G. Kim. "Real-time multi-horizon reaction force forecasting of ocean robot using interpretable Transformer", 대한기계학회 본부학술대회 (구두발표).

 $\begin{array}{l} 2024.06.09 \\ \mathrm{Madison, \ Wisconsin,} \\ \mathrm{USA} \end{array}$

J. Han, J.B. Han, S.S. Kim, M.H. Kim, Y.H. Kim, **H. Lee**, J.G. Kim, T.K. Yeu. "Digital twin model of underwater construction robot for real-time grinding simulation", 7th International Conference on Multibody System Dynamics.

프로젝트

2021.09 - 2022.10	Development of ground · sea transportation test simulation model using multibody dynamics and DNN-based metamodel, 한국원자력연구원.
2021.09 — 현재	Metamodel generation and evolution procedures for flexible multibody dynamics, FunctionBay Inc.
2021.11 — 현재	cNN-DP: Composite neural network with differential propagation for impulsive nonlinear dynamics, Modeling & Simulation Lab. (github.com/hyeonbeenlee/cNN-DP)
2022.03 — 현재	Deep-learning based reaction force and torque prediction model development for underwater ground cutting robot using experimental measurements and dynamic simulation data, 해양선박플랜트연구소. (github.com/hyeonbeenlee/TimeSeriesSeq2Seq)
2022.12 — 2023.06	RecurDyn Automation using Python, Modeling & Simulation Lab. (github.com/hyeonbeenlee/RecurDynPython)
2023.03 - 2023.06	Segment Anyone: Fine-tuned Segment-Anything-Model (SAM) for human-collaborative robots, 경희대학교 인공지능학과. (github.com/hyeonbeenlee/segment-anything-fine-tuning)