



이현빈, Hyeonbeen Lee

Mobile: +82-10-6236-4693
E-Mail: 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:	매장 스태프

학력사항

반포고등학교, 과학중점과정
입학: 2012.03 — 졸업: 2015.02
경희대학교, 기계공학과
입학: 2015.03 — 졸업: 2022.02
공학학사 (학위지도교수: 김진균, 정신규)
전체학점: 3.87/4.5 — 전공학점: 3.84/4.5
학위논문명: ‘Data-driven aerodynamic coefficient prediction using
deep neural network and PARSEC airfoil parameterization’
경희대학교 대학원, 기계공학과 융합공학전공
입학: 2022.03 — 졸업: 2024.02
공학석사 (학위지도교수: 김진균)
전체학점: 4.33/4.5
학위논문명: ‘Composite neural network with differential propagation
for modeling impulsive nonlinear dynamic systems’

역량

- **영어:** 원어민 수준 구사
- **일본어:** 일상 회화 및 작문 구사
- **프로그래밍:** Python, Docker, Linux, Git, L^AT_EX, MATLAB, C#, C++, ROS
- **머신러닝 및 데이터분석:** PyTorch, TensorBoard, Pandas, OpenCV, Torchvision

자격 및 수상이력

- **TOEIC:** 925/990
취득번호: 605083, 만료, 취득일: 2018.11.25
- **New TEPS:** 513/600
취득번호: 0111736, 유효, 취득일: 2023.05.13
- **OPI (영어):** AH (Advanced High)
2A7617334333, 유효, 취득일: 2023.11.14
- **제1종보통 운전면허**
취득번호: 13-22-624421-XX, 취득일: 2022.04.18
- **학업우수 전액장학금**
경희대학교, 수혜년월: 2021.03
- **대한기계학회 신뢰성부문 우수논문상**
2023-083호, 수여년월: 2023.08.25

기타

한미연합해병대 통역지원병
해병대 제1사단, 2017.09 — 2019.02
경희대학교 공과대학 48대 학생회
경희대학교 공과대학, 2019.02 — 2020.01
학부생 연구인턴
Modeling & Simulation Lab., 2021.01 — 2022.02
강의조교(시스템동역학)
경희대학교 기계공학과, 2022.03 — 2023.06
스웨덴 방문연구원 보조원
Modeling & Simulation Lab., 2022.06 — 2022.08
대학원 대표행정조교
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).
2024.06.09 Madison, Wisconsin, USA	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)