

Control & Dynamic Systems Lab. 제어 및 동역학 연구실

We are working on "Control Theory"

- Develop control algorithms using mathematical tools
- Analyze dynamical behavior of complex systems
- Connect the gap between theory and industrial problems

"Nothing is more practical than a good theory."

- Kurt Lewin

Mathematics

Control Theory

Engineering (Electric, Mechanical,...)

Professor Hyungbo Shim



On-line lectures @ http://lecture.cdsl.kr

- Linear System Theory (선형시스템이론)
- Nonlinear System Theory (비선형시스템이론)
- Linear Algebra (선형대수)
- Convex Optimization (최적화기법)
- 최신제어기법
- 공학수학
- 제어공학개론
- Singular Perturbation, Sliding Mode Control

Awards and Honors (selected)

- 우수 강의 선정, 2006, 2007, 2008, 2011
- 대한전기학회 논문상, 2008
- 정보 및 제어 학술대회 우수 논문상, 2007, 2008, 2009
- 제 19회 과학기술우수논문상, 2009
- IEEE Senior Member, 2014
- 제 10회 신양공학학술상, 2014
- Outstanding Paper Award, Int. Conf. on Control, Automation and Systems, 2015
- 한국공학한림원 '미래 100대 기술과 주역' 선정, 2017

연구실 출신 교수

- 주성준, 호서대학교 디지털제어과
- 조남훈, 숭실대학교 전기공학부
- 손영익, 명지대학교 전기공학과
- 천관호, 충남대학교 전기공학과
- 구현철, 건국대학교 전자공학과
- 여운승, 이화여자대학교 융합콘텐츠학과
- 백주훈, 광운대학교 로봇학부
- 장혁준, 국민대학교 전자공학부
- 서상보, 가천대 의용생체공학과
- 김홍근, 한국기술교육대학교 메카트로닉스공학부
- 좌동경, 아주대학교 전자공학과
- 김정수, 서울과학기술대학교

About CDSL

Information

- 석사 과정 4명, 박사 과정 10명 재학 중
- 자동화 시스템 연구소(ASRI, 133동)에 연구실 위치
- New York Univ, Purdue Univ, Technion 등 여러 해외 대학들에서 교수님 방문, 연구 교류, 세미나 개최, 학생들이 직접 연구 결과를 발표 및 논의
- 학생들의 연구 관심사에 따른 여러가지 주제의 스터디 그룹 존재

Pre-requisites (recommended)

- 제어공학개론, 최신제어기법 등 제어 시스템에 대한 기본 지식
- 선형대수, 해석학 등 시스템의 해석을 위한 도구
- MATLAB, C 등 기본적인 프로그래밍 능력

신입생을 위한 세미나(스터디)를 진행하여 연구를 위한 소양 함양 연 4회 연구실 설명회 개최 (http://post.cdsl.kr/archives/15)

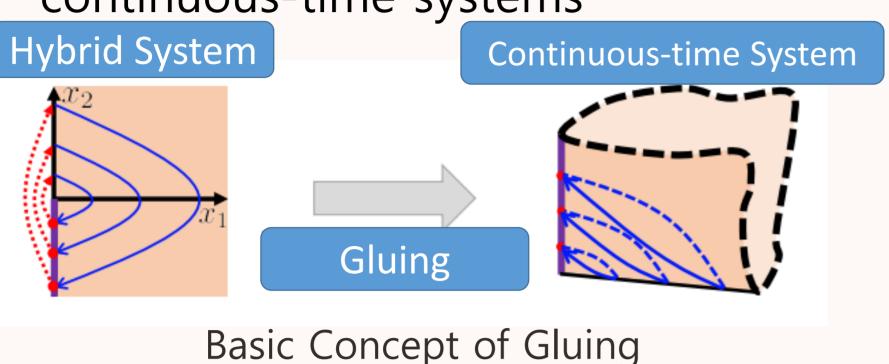
We are interested in ...

Hybrid Systems

- Continuous + discrete behavior
- CDSL's solution:

"Glue discontinuity using geometric control theory"

✓ Able to use widely-used techniques for continuous-time systems

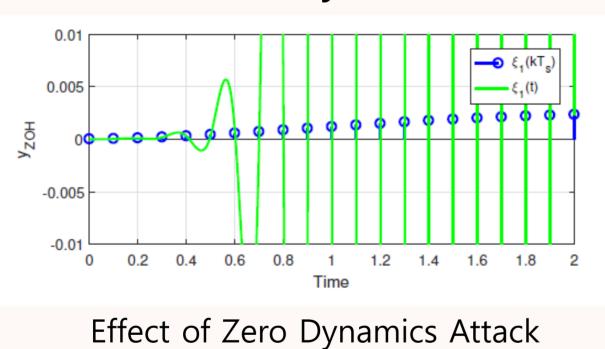


Security of Cyber-Physical Systems

- Discover cyber-attack scenarios & develop its protection/detection methods
- CDSL's solution:

"Systematic & Control-theoretic Perspective"

- ✓ Sampling/Robust zero-dynamics attacks: Stealthy attacks
 - Countermeasure: Generalized hold
- ✓ Resilient state estimation: Identify sensor attack & estimate state only w/ trustworthy sensors

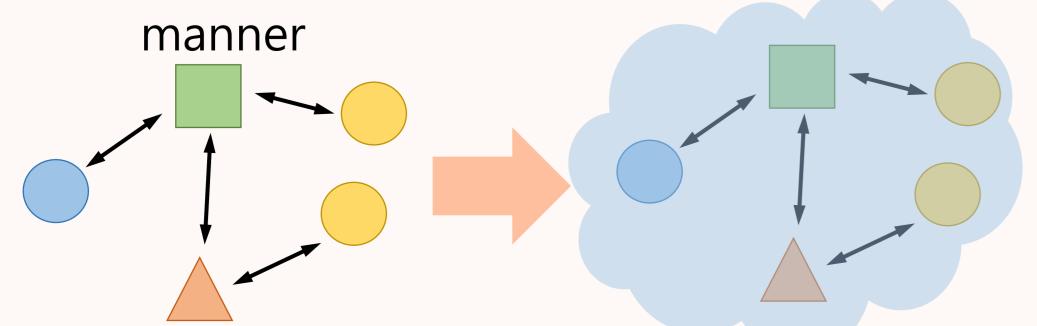


Synchronization

- Study interactions of multiple agents to achieve a common goal
- Most studies focused on homogeneous agents, which is limited in real world applications
- CDSL's solution:

"Diffusive coupling with high gain results in blended dynamics"

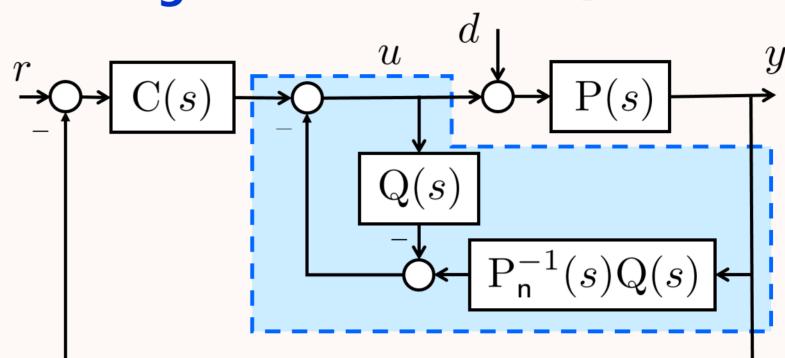
✓ Heterogeneous agents behave in similar manner



Disturbance Observer

- How to design a robust controller that compensates disturbance and uncertainty at once
- CDSL's solution:

"Analyze its behavioral tendency under large bandwidth of Q-filter"

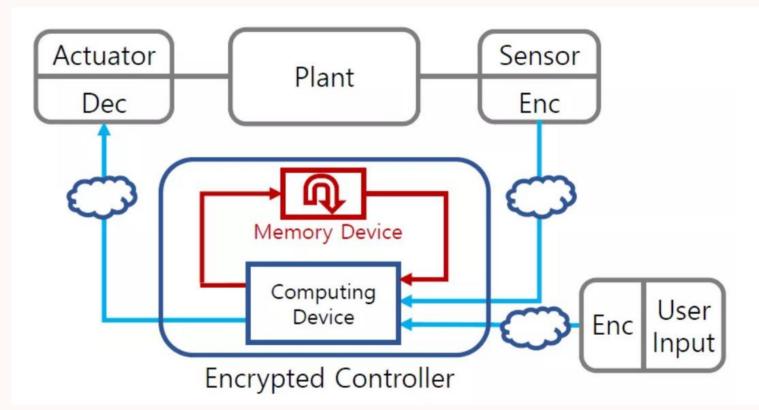


Encrypted Control Systems

- How to improve privacy and security of control systems
- CDSL's solution:

"Employ homomorphic encryption scheme to linear dynamic control systems"

- ✓ Design of controllers to have integer state matrix
- ✓ Approximation by high order systems
- ✓ Encrypted state estimation by Luenberger observers



Robust Learning-based Control

- Training with **real plant** (e.g. autonomous vehicle) is unsafe and expensive
- Using simulation model, discrepancy between simulation model and real plant could degrade performance
- CDSL's solution:

"Training with simulation model + uncertain real plant with <u>DOB</u>"

✓ Recover sub-optimal performance

