

증류공정의 차수감소모델 개발 및 비선형필터기법을 이용한 모델인식에 관한 연구
(A Study on Development of a Reduced-order Distillation Model and Identification Using Nonlinear Filtering Techniques)

•김 흥 식, 이 광 순
(H. S. Kim, K. S. Lee)

서강대학교 화학공학과
(Sogang Univ., Dept. of Chem. Eng.)

A linear form of reduced-order distillation model is proposed, which contains the physical properties of distillation process and can be used in real time applications. The proposed model is linear in terms of liquid mole fraction and contains some tuning parameters. To verify the applicability of the proposed model, the model identification using nonlinear filtering techniques was applied. As a result, it was found that this model represented the simulated distillation process very closely as the parameters were converged.

1. 서 론

증류공정은 화학및 관련산업분야에서 핵심적 역할을 담당하는 분리정제 공정이나, 대표적인 에너지 소비 공정으로 70년대 이후 소비 에너지를 국소화하고 효율을 향상시키기 위한 공정 최적화 연구의 대상이되어 왔다. 이에 따라 증류공정의 수학적 모델구성, 컴퓨터 모사기법 및 제어계 구성방법 등에 관한 많은 연구 결과가 발표되었다. 최근에는 실시간에서의 온-라인 최적화가 시도되기도 하고 일부 상업화되어 있다. 온라인 최적화는 공정 모델 개발, 모델 인식 방법, 그리고 최적화방법들이 조합되어야 하는 기법으로 본 연구에서는 이러한 증류공정의 온-라인 최적화의 구현에 최종 목표를 두고, 먼저 모델의 개발과 모델인식법에 관한 연구를 수행하였다.

증류공정의 경우 엄밀모델은 각 단에서의 농도, 엔탈피 수지식 등으로 구성되며, 단효율과 내부 환류비등을 조절하여 실제 공정을 표현하지만, 식의 방대함과 비선형성 등으로 인하여 실시간에서 이용하는 것은 거의 불가능하다. 따라서 실시간에서 모델조정이 가능하며, 공정의 물리적현상을 잘 표현할 수 있는 모델이 필요하다. 모델 간략화에 관한 연구는 많이 행해지고 있으나, 대부분 제어계 구성을 위한 섭동원 동특성 모델에 관한것으로, 최적화에 활용할 수 있는 정상상태 모델에 관한 것은 많지 않다. 더욱기 동특성 모델인식에 의한 정상상태 최적화를 수행할 수 있도록 정상상태와 동특성에서 모두 모델을 간략화할 수 있어야 하고, 조정 가능한 몇개의 파라메타를 갖고 있어 실제 운전 자료로 부터 이 값을 추정해 넣 수 있도록 explicit한 모양을 갖어야 한다. 증류공정의 차수감소모델에 관한 연구는 Espana[1], Caglayan[2] 등의 많은 연구가 행해졌으나, Cho와 Joseph[3]이 제시한 칙교 배열법을 이용한 다양식 근사에 의한 증류공정모델의 간략화방법이 이전의 다른 근사 모델과는 달리 증류 공정의 물리적 관계를 그대로 보존하며 수학적인 근사만이 도입되었다는 점에서 매력적이다. Kim 등[4]은 이 모델에 원료 단부근의 정확도를 향상시키기 위한 PMA(Partitioned Modular Approximation)방법을 개발하여 이를 정상상태모델의 근사에 적용하여 그 성능을 검증하였다. 이후 Choi[5]는 고차다항식이 가지고 있는 근본적인 문제점인 내삽시 배열점 사이에서 잔물결이 심한 특성을

개선하기위해 cubic spline함수를 PMA에 적용한 방법을 제시하였다. 또한 증류부의 정류부와 탈거부에서 평행특성이 각각 다른 상대취발도로 표현된다고 가정함으로써 비이상성혼합물의 평행특성도 고려할 수 있도록 하였으며, 정류부와 탈거부의 액체 단체류량이 서로 다르다고 가정함으로써 탑내 현상을 좀더 정확히 표현 할 수 있도록 하였다. 그러나 Choi가 제시한 모델은 평행 관계를 상대취발도를 이용함으로써 모델식이 비선형적으로 형성되어 정상상태 및 동특성계산시에 복잡하고, 비선형필터를 이용한 모델인식에 있어서도 고차근사를 해야하는 어려움이 있다.

본 연구에서는 이러한 문제를 해결하기 위하여 평행관계식을 각 배열점에서의 평행상수를 이용함으로써 모델식을 액상 물분율에 대하여 선형으로 구성하였다. 이렇게 구성된 모델은 모델인식에 있어서 평행관계를 상대취발도를 이용한 모델보다 조정 변수의 수가 다소 증가하지만[6], 선형모델의 조정변수예측은 Extended Kalman Filter(EKF)에 약간의 보정을 가함으로써 쉽게 수행할 수 있는 장점을 갖고 있다.

비선형필터를 이용한 변수예측기법은 많은 연구결과가 발표되었으나 선형계에 대해서는 Ljung[8]에 의하여 Extended Kalman Filter(EKF)에 대한 보정이 이루어짐으로써 일단락이 지어졌다. 그러나 이 연구는 Predictive version에 대한 것으로 이후 Ursin[9]은 EKF의 Filtered version, Predictive version보다 수렴성이 좋다는 것은 보였지만 완전한 보정은 하지 않았다. 최근 정동은[6]은 비선형계에 대하여 Filtered version에 Ljung에 의한 보정과 유사한 보정을 가하여 변수예측을 시도하였으나 개 차체의 비선형성으로 인하여 별 효과는 얻지 못하고, 비선형계에서는 Iterative EKF에 보정을 가한 결과가 우수함을 보였다. 본 연구에서는 구성한 차수감소모델이 선형식임으로 EKF의 두 version을 모두 적용하여 그 성능을 비교하고, 엄밀모델을 이용하여 증류공정의 모델인식을 모사하고자한다.

2. 본 론

2-1. 증류공정의 차수감소 모델의 개발

직교 배열법에 의한 증류단의 근사, PMA 및 cubic spline함수를 이용한 내삽등에 관한 구체적인 내용은 참고문헌 [3], [4] 및 [5] 등에 있으므로, 여기서는 기

본식과 세로운 모델을 구성하는 과정만을 간단하게 설명하고자 한다. 실시간대 응용을 위해 단순화한 중류공정의 기본 수지식을 수립하는 데 도입된 가정은 다음과 같다.

- (1) 탑내의 액체 및 기체의 유량에 대해 McCabe-Thiele 가정을 도입한다.
- (2) 탑정조와 재비기의 수위 및 탑내 압력은 일정하게 유지된다.
- (3) 각 단에서의 체체량은 일정하며 따라서 hydraulic lag는 무시한다.
- (4) 각 단의 액체체류량은 정류부에서는 H_r 로, 탈거부에서는 H_s 로 각각 일정하다.
- (5) 평형상수는 각 베일점에서 일정하다.

이상의 가정은 바이상성이 심하지 않은 중류공정에서 수용될 수 있는 가정으로 이 중 분리특성을 결정짓는 평형상수, 동특성의 시상수를 결정하는 데 중요한 단 액체체류량을 조정용변수로 취하여 실제공정의 특성을 맞출 수 있도록 하였다.

원료주입단이 하나인 일반적인 중류공정에 직교비열법 및 PMA를 적용하여 차수감소모델을 구성하기 위한 기본 좌표계는 그림 1.과 같다. 즉, 정류부에 대해서는

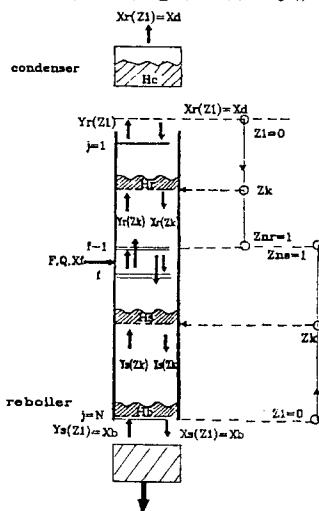


Fig. 1. Distillation column for reduced-order modelling.

탑 최상단을 포함하는 지점을 $z=0.0$, 원료주입단 바로 위를 $z=1.0$ 으로, 탈거부에 대해서는 재비기밀에 가상적인 드럼을 설정하여 재비기의 출구를 $z=0.0$ 원료주입단 바로 위를 $z=1.0$ 으로 좌표계를 구성하였다. 베일점은 탑상단에서 $nr\% (z_1=0.0, z_{nr}=1.0)$, 탑하단에서 $ns\% (z_1=0.0, z_{ns}=1.0)$ 로 취하고, 각 베일점의 가상단에서 입출되는 기상과 액상의 물분율을 정의한다. 또한 기본수지식의 근사를 위하여 식(1)과 같은 시도함수를 정의하면, 최종적으로 구성되는 중류공정의 차수감소 모델은 전용축기, 정류부와 탈거부에 대하여 각각 식(2), (3) 및 (4)와 같다.

$$x(z) = \sum_{k=1}^n \phi_k(z) x(z_k), \quad y(z) = \sum_{k=1}^n \phi_k(z) y(z_k) \quad (1)$$

$$H_c \frac{dx(z_1)}{dt} = V_r y(z_1) - (D + L_r) x(z_1) \quad (2)$$

$$H_r \frac{dx(z_k)}{dt} = \sum_{i=1}^{nr} c_i(z_k) [V_r y(z_i) - L_r x(z_i)] \quad (3) \quad k=2, \dots, nr$$

$$H_s \frac{dx(z_k)}{dt} = \sum_{i=2}^{ns-1} d_i(z_k) [V_r y(z_i) - L_r x(z_i)] \quad (4) \quad k=1, \dots, ns-1, k=10 \text{면 } H_s = H_b$$

위의 식에서 하첨자 r은 정류부, s는 탈거부, c는 응축기 그리고 b는 재비기를 나타내며, 이들을 함께 모아 벡터식으로 정리하면

$$\frac{dX}{dt} = -K_1 X + K_2 Y - f_1 x_f \quad (5)$$

여기서,

$$X^T = [x_r(z_1), \dots, x_r(z_{nr}), x_s(z_{ns-1}), \dots, x_s(z_1)], \quad (nr+ns-1)x_1$$

$$Y^T = [y_r(z_1), \dots, y_r(z_{nr}), y_s(z_{ns-1}), \dots, y_s(z_1)], \quad (nr+ns-2)x_1$$

$$f_1^T = [0, \dots, 0, (F/H_s)d_{ns}(z_{ns-1}), \dots, (F/H_s)d_{ns}(z_2), (F/H_b)d_{ns}(z_1)], \quad (nr+ns-1)x_1$$

평형식은 k지점에 대한 기준을 액상 혹은 기상으로 취함에 따라 각각 정류부와 탈거부에 대하여 두 가지의 형태로 표현할 수 있으며, 이들에 시도함수를 적용하면 다음과 같다.

정류부:

$$(a) \sum_{i=1}^{nr} a_i(z_k) y_r(z_i) = K_k^r x(z_k), \quad k=2, \dots, nr$$

$$(b) y_r(z_k) = K_k^r \sum_{i=1}^{nr} f_i(z_k) x_s(z_i), \quad k=1, \dots, nr-1$$

탈거부:

$$(c) \sum_{i=1}^{ns} b_i(z_k) y_s(z_i) = K_k^s x(z_k), \quad k=1, \dots, ns-1$$

$$(d) y_s(z_k) = K_k^s \sum_{i=1}^{ns} e_i(z_k) x(z_i), \quad k=2, \dots, ns$$

따라서, 정류부와 탈거부의 평형관계식들의 조합(a,c)과 (a,d), (b,c) 및 (b,d)에 따라 4가지의 모델식이 구성되며, 기상농도 Y에 대하여 정리하면 공히 다음과 같다.

$$Y = E^{-1} (K_3 X + f_2 x_f) \quad (6)$$

식(5)에 식(6)을 대입하여 정리하면 차수감소모델식은 아래와 같이 액상물분율에 대하여 선형으로 구해진다.

$$\frac{dX}{dt} = K_4 X + f_4 x_f \quad (7)$$

여기서,

$$K_4 = K_2 E^{-1} K_3 - K_1$$

$$f_4 = K_2 E^{-1} f_2 - f_1$$

각 모델들에 대한 행렬 E, K_3 및 벡터 f_2 는 서로 유사하며, 예로서 모델13에 대한 값을 다음과 같다.

모델13:

$$E = \begin{bmatrix} a_1(z_2) & \dots & a_{nr}(z_2) \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_1(z_{nr}) & \dots & a_{nr}(z_{nr}) \end{bmatrix} \quad 0 \quad (nr+ns-2) \times (nr+ns-2)$$

$$0 \quad \begin{bmatrix} V_r/V_s b_{ns}(z_{ns-1}) & \dots & b_s(z_{ns-1}) \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ V_r/V_s b_{ns}(z_1) & \dots & b_s(z_1) \end{bmatrix} \quad (nr+ns-2) \times (nr+ns-2)$$

$$K_3 = \begin{bmatrix} 0 & K_2^r & 0 \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & K_{nr}^s \end{bmatrix} \quad 0$$

$$\begin{array}{c} K_{ns-1} = 0 \quad -b_1(z_{ns-1}) \\ \vdots \\ 0 \\ \vdots \\ K_1 = -b_1(z_1) \\ (nr+ns-2)x(nr+ns-1) \end{array}$$

$$f_2^T = [0, \dots, 0, b_{ns}(z_{ns-1})(1-q)F/V_s, \dots, b_{ns}(z_1)(1-q)F/V_s], \quad (nr+ns-2)x1$$

중류공정의 연속시간대 차수감소모델식(7)은 배열점의 수가 탑상부에서 nr 개, 탈거부에서 ns 개 일 때 풀어 야 할 최종식의 것 수는 $nr+ns-1$ 개이며, 6개의 조정변수 $K_j \times 4$, H_r 및 H_o 를 갖는다.

2-2. 정상상태 및 동특성 모사

직교배열법과 cubic spline함수를 이용하여 구한 중류공정의 차수감소모델의 모사를 위하여 설정한 분리계는 물-메탄올의 2성분계이다. 모사하려는 중류단에 대한 사양과 모사조건은 표 1과 같다. 모사에 필요한 평형상수를 구하기 위하여 Professional Distillation이라는 페키지를 이용하였고, 차수 감소 모델의 정상상태 및 동특성 성능 평가는 단계계산에 의한 단순화한 염밀모델을 만들어 행하였다.

정상상태 차수 감소 모델은 식(7)의 좌변항을 0으로 놓으면 쉽게 구할 수 있다. 즉,

$$X = -K_4^{-1} f_4 X_f \quad (8)$$

그림 2는 내부배열점을 정류부와 탈거부에서 각각 $z=0.5$ 로 취한 경우, 평형 관계식에 의해 분류된 4가지 모델에 대한 염밀 모델과의 비교로서 네 가지 모델 모두 좋은 근사를 나타낸다. 이 모델 역시 평형관계를 상대 휘발도를 이용한 기준의 모델[6]과 마찬가지로 분리계나 분리정도에 따라 cubic spline함수의 경계 조건과 내부 배열점의 위치를 조정하면 실제계의 정상 상태를 모사할 수 있는 보편성을 갖는다.

Table 1. Column dimensions and simulation conditions.

Total no. of stage	15	
Type	sieve	
I.D.	3"	
Tray space	6"	
Feed stage	8	
Feed flowrate	3.6 mol/min	
Feed condition	50 : 50 mol% saturated liquid	
Distillate flowrate	1.8 mol/min	
Reflux ratio	1.0	
Normal Holdups	Reflux drum Rectifying sect. Stripping sect. Reboiler	7.5 mol 3.5 mol 5.5 mol 50.0 mol
No. of internal collocation points	$nr=ns=3$	

동특성모사를 위한 연속시간대에서의 모델식(7)의 적분은 Hamming's Predictor-Corrector Method를 이용한 적분기를 사용하였다. 그림 3은 단내의 기상유량에 1%의 계단감소함수를 가하고, 탑상조의 수위를 탑상 유출액으로 제어한 경우의 결과로 각 모델들의 응답이 염밀모델과 유사한 형태를 나타내었다.

실시간 모델인식 등을 위해서는 식(7)의 이산시간대 모델로의 변환이 필요한 바 유한차분에 의한 근사를 통하여 구성하였다. Sampling time은 공정을 온라인으로 전산제어하는 경우에 이론적으로[7] 시상수의 $1/10-1/$

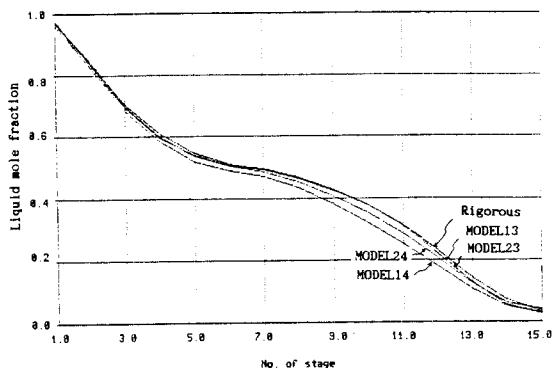


Fig. 2. Steady state concentration profiles of the reduced-order models [$z_r=z_a=(.0, .5, 1.0)$].

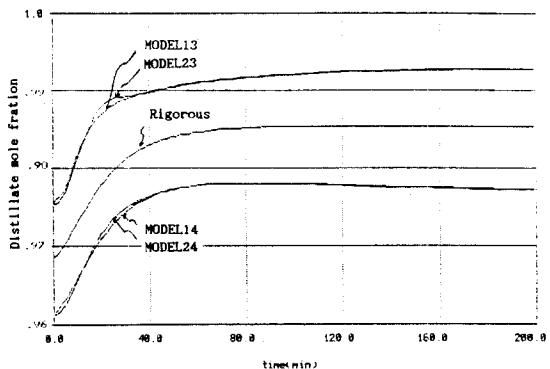


Fig. 3. Comparison of dynamic responses of the top product concentration for the case that reflux drum level is controlled by distillate flow.

20 정도를 취하며, 중류탑의 시상수가 대략 30분 정도 이므로 모사를 위한 sampling time h 는 90초를 취하였다. 유한 차분법에 의한 근사는 전방, 후방 및 중심 차분이 있으며, 이 세 가지 방법을 모델에 적용하여 모사한 결과 본 연구에서 취한 sampling interval에서는 모두 좋은 근사결과를 보였다. 따라서 계산의 간편성을 우선하여 역행렬을 구하는 과정이 없는 전방차분을 이용한 이산시간대의 모델을 모델 인식 등의 과정에 이용할 수 있으며 이에의한 근사식은 식(9)와 같다.

$$X_{k+1} = (I + hK_4)X_k + hf_4 x_f \quad (9)$$

이상의 모사결과를 통하여 본 연구에서 고안한 기상과 액상의 평형관계를 각 배열점에서의 평형상수를 이용하여 선형으로 구성한 중류공정의 차수감소모델은 실시간대에서 계산이 가능하고, 중류탑의 물리적 특성을 그대로 유지하는 기존의 차수감소모델의 장점을 갖고 있다.

2-3. 비선형필터를 이용한 모델인식

앞 절에서 구성한 중류공정의 차수감소모델은 여러 가지 가정에 의한 단순화한 모델식이므로 공정 제어 및 최적화등에 이용하기 위해서는, 모델이 가진 조정변수를 실제 계로부터 얻은 자료를 이용하여 조정함으로써 실제 계를 잘 표현할 수 있는 모델로 만들어 주는 모델인식과정이 필요하다. 모델식 내의 변수를 인식하기 위하여 비선형 필터를 이용하는 방법은 많은 연구가 행해졌으며, 그 중에서도 Extended Kalman Filter(EKF)를 이용하는 방법이 가장 많이 사용되어 왔다. 특히 Ljung[8]은 선형모델에 대하여 EKF를 이용한 모델인식에 있어서, Predictive Recursive Error Method(PRE)

와의 비교를 통하여 EKF 알고리즘에서 이득행렬의 파라메타에 대한 민감도를 고려해야만 예측된 변수가 오차 없이 수렴한다는 것을 밝힌 바 있다. 그 후 Ursin[9]은 EKF의 Filtered version과 Predictive version보다 파라메타 수렴성이 우수하다는 것을 보았으나 수렴값이 바이어스되는 것을 완전히 해결하지는 못하였다.

앞 절에서 구성한 중류공정의 이산시간대 차수감소 모델식을 모델인식 과정을 모사하기 위하여 측정식과 함께 다시 써보면 식(10)과 같다.

$$X(k+1) = A(\theta, k) X(k) + b(\theta, k) + w(k) \quad (11)$$

$$n(k) = C(\theta, k) X(k) + n(k)$$

$$\text{여기서, } \theta^T = [H_r, H_a, K_{1r}, K_{1a}, K_{11r}, K_{11a}]$$

$$A = (I + hK_4), b = hf_4 X_0$$

$$M: \text{측정치 벡터}, w, n: \text{백색잡음}$$

파라메타 예측을 위하여 식(12)와 같이 상태벡터에 미지의 파라메타 벡터 θ 를 확장시키면 식(11)은 식(13)과 같은 비선형필터링문제가 된다. 즉,

$$z(k)^T = [X(k)^T, \theta(k)^T] \quad (12)$$

$$z(k+1) = f(z(k)) + (w(k), 0)^T \quad (13)$$

$$n(k) = h(z(k)) + n(k)$$

$$\text{여기서, } f(z(k)) = \begin{vmatrix} A(\theta, k)x(k) + b(\theta, k) \\ \theta(k) \end{vmatrix}$$

$$h(z(k)) = C(\theta, k)x(k)$$

잘 알려진 바와 같이 식(13)과 같은 비선형식에 EKF를 적용하는 데는 두 가지 방법이 있다[10]. 즉 Predictive version과 Filtered version이 있으며, 구체적인 내용과 알고리즘은 참고문헌 [10]등에 잘 나와있다.

본 연구에서는 먼저 공정을 차수감소모델로 두고 각 필터들-Predictive EKF(PEKF), Ljung에 의한 보정이 행해진 Modified PEKF(MPEKF), Filtered EKF(FEKF) 및 FEKF에 보정을 한 Modified FEKF(MFEKF)-의 성능을 비교하였다. 차수감소모델의 구성에서 분류된 내가지 모델에 대하여 위의 필터들을 모두 적용한 결과, 원주주입단 부근의 평형상수를 예측하지 않는 모델23이 가장 우수한 결과를 보여 이 모델을 중심으로 비교를 행하였다. 모사조건은 앞 절에서와 마찬가지로 표 1.과 같으며, 필터링을 이용한 변수예측에는 잡음항만 있으면 되지만 확실하게 계를 여기시켜주기 위하여 기상유량에 1%크기의 PRBS(Pseudo Random Binary Sequence)를 부가하였다. 그림 4에서 6까지는 여섯 개의 예측변수 중에서 정류부와 탈거부의 액체체류량인 H_r 과 H_a 의 수렴성을 PEKF와 MPEKF, FEKF와 MPEKF 및 MFEKF에 대하여 비교한 것이다. 그림에서 보듯이 MPEKF가 PEKF보다 수렴성과 수렴속도가 좋으며, FEKF가 MPEKF보다, MFEKF가 MPEKF보다 우수하다. 나머지 예측변수인 각 배열점에서의 평형상수 역시 위와 같은 결과를 나타내며 상태벡터-배열점에서의 액상농도들-에 대한 필터링은 그림 7.에 MFEKF를 사용하여 텁상 유출액의 농도 X_D 와 탈거부 중간단의 농도 X_A 만을 나타내었으나 나머지 필터들 모두 그림 7.과 유사한 우수한 결과를 보였다. 또한 각 필터들에 대하여 noise covariance의 영향을 살펴본 결과 그 값이 1.에서 1000. 사이에서는 특기할 만한 사항은 발견할 수 없었고, 다만 값이 클수록 약간 수렴성이 좋아질 뿐이었다. 필터링에 있어서 상태벡터와 파라메타 벡터의 초기값의 영향은 합리적으로 주었을 때 나타나지 않았다.

다음은 공정을 좀더 실제계에 근사하게 취한 경우에 차수감소모델에 비선형필터를 부착하여 모델인식을 수행함으로써 실제계의 상태를 어느정도 표현 할 수 있는지를 알아보았다. 즉 공정을 단별개선에의한 엄밀동특성 모델로 취하고, MFEKF로 추정한 평형상수 값을 차수감소모델에 적용하여 구한 정상상태 액상농도분포를 엄밀모델에 의해 구한 것과 함께 그림 8.에 보였다.

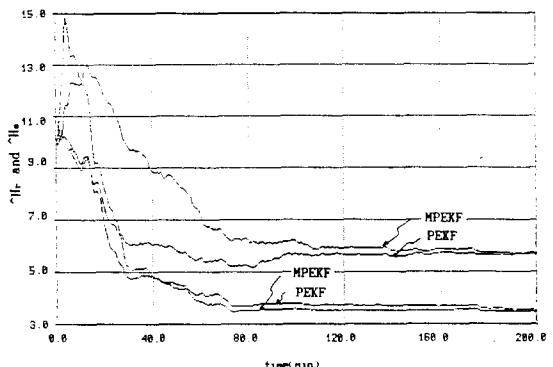


Fig. 4. Trajectory of the tuning parameters by PEKF and MPEKF.

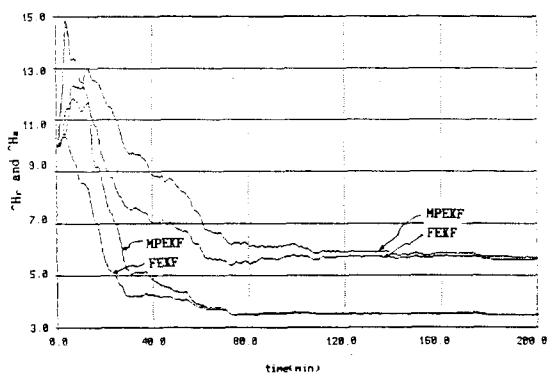


Fig. 5. Trajectory of the tuning parameters by FEKF and MPEKF.

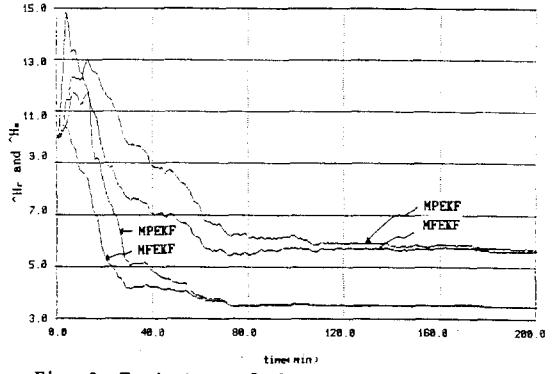


Fig. 6. Trajectory of the tuning parameters by MFEKF and MPEKF.

추정된 파라메타 값들도 조금씩 벗어나며, 따라서 그림에서 보듯이 엄밀모델과 차이를 보인다. 그러나 이것은 차수감소모델을 단순화하여 구성하였기 때문에 나타나는 당연한 결과로 본리정도를 나타내는 양 끌점이 잘맞고 농도 분포 형상이 유사하므로, 중류공정을 제어하거나 최적화하는 데 이 모델을 사용할 수 있을 것이다. 실제 공정을 대상으로하는 경우에는 계의 비선형성과 정상상태에서의 비이상성은 추정변수 중에서 평형상수가 그리고 동특성에서는 액체체류량이 각각 흡수하리라 기대된다.

3. 결 론

실시간대에서 이용이 가능하고 중류공정의 물리적 특성을 지닌 차수감소모델을 선형적으로 구성하였다.

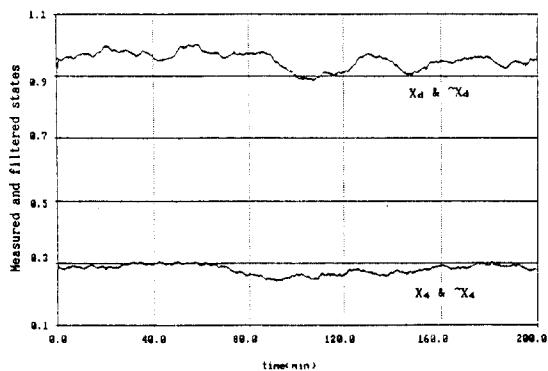


Fig. 7. Measured and estimated state values of the process for MFEKF.

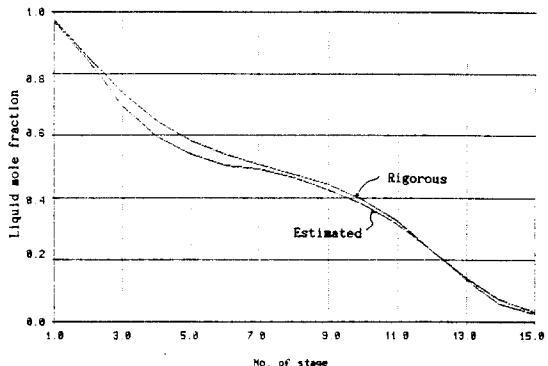


Fig. 8. Comparison of Steady state concentration profiles of rigorous and reduced-order model identified by MFEKF

이 모델과 함께 비선형필터를 중에서 여러 형태의 EKF를 이용하여 선형 모델에 대한 인식 모사를 행한 결과, 이 모델과 MFEKF를 이용하면 실제 증류공정을 잘 표현할 수 있고 따라서 증류공정의 제어 및 최적화등에 사용할 수 있으리라 기대된다.

4. 참고 문헌

1. Espana, M. & I.D. Landau, "Reduced-Order Bilinear Models for Distillation Columns", *Automatica*, 14, 345, 1978.
2. Caglayan, C. & E.H. Chimowitz, "Analytic Reduced-Order Models for Large Equilibrium Staged Cascades", *AIChE J.*, 31, 12, 1985.
3. Cho, Y.S. & B. Joseph, "Reduced-Order Steady-state and Dynamic Models for Separation Processes", *AIChE J.*, 29, 261, 1983.
4. H.S. Kim, K.S. Lee, K.P. Yoo, W.H. Lee & H.S. Park, "Two-part Modular Reduced Order Model for Multi component Multistage Distillation Columns", *J. Chem. Eng Japan*, 22, 1, 1989.
5. 최 상열, "증류탑의 차수감소모델에 대한 연구", 석사학위논문, 서강대학교, 1988.
6. 정 재익, 최 상열, 이 광순, "증류공정 차수감소 모델의 개발 및 Extended Kalman Filter에 의한 실시간대에서의 조정", KACC 논문집, 1, 466, 1988.
7. Åström, K.J. & Wittenmark, B., *Computer Controlled System*, Prentice-Hall, N.Y., 1984.
8. L. Ljung, "Asymptotic Behavior of the Extended Kalman Filter as a Parameter Estimator for Linear Systems", *IEEE*, 24, 1, 36, 1979.
9. B. Ursin, "Asymptotic Convergence Properties of the Extended Kalman Filter Using Filtered State Estimates", *IEEE*, 25, 6, 1207, 1980.
10. A. H. Jazwinski, *Stochastic Processes and Filtering Theory*, Academic Press, N.Y., 1970.