이력서: 전제영

MLOps/DevOps and Al Engineer (Updated at 2024-12-13)

NOTE

저는 서울, 경기에서 활동하는 MLOps 엔지니어 전제영[Jeayoung Jeon]입니다. 저는 다음의 전문성을 가지고 있습니다:

- 📦 클라우드 네이티브 환경의 MLOps (API, Pipeline) 워크로드과 AI/LLM 플랫폼을 구현/운영할 수 있습니다.
- 🧏 고가용성과 GPU 비용 절감을 위한 하이브리드 쿠버네티스 클러스터를 개발/운영할 수 있습니다.
- 💆 머신러닝, 컴퓨터비전, 차량기술 연구원 경험을 활용하여 MLOps/DevOps 관련 의사 결정에 기여할 수 있습니다.

저는 ICT, AI 및 차량기술을 포함한 다양한 분야의 도전을 꿈꾸고 있습니다. 제가 기여할 수 있는 팀이 있다면 편하게 연락 부탁드립니다. 제 경력에 대한 자세한 내용이 궁금하시다면 제 경력기술서 (https://ljye.live/profile/ko/projects) 및 포트폴리오 (https://ljyje.live/works) 를 참고해 주세요.

#: https://jyje.live

in : LinkedIn: jyje (https://www.linkedin.com/in/jyje)

Github (http://github.com/jyje)

StackShare (https://stackshare.io/jyje/jyje-prostack)

Work

Mar 2024 - Nov 2024 (9개월)

🤽 Intermediate Software Engineer [책임연구원] at MAXST (https://maxst.com)

Roles: 리드 MLOps/DevOps 엔지니어 at 맥스트 기술사업부

- MLOps 오픈 소스를 활용하여 ML API, 데이터 파이프라인, AI 플랫폼 개발
- LLMOps 사내에 자체 구축한 RAG+LLM 시스템을 활용하여 사내 문서를 학습한 챗봇 개발
- ▶ SRE 웹 서비스 안정성 엔지니어링과 머신러닝 워크로드 안정성 엔지니어링 담당

Jan 2021 - Feb 2024 (3년 2개월)

Software Engineer [선임연구원] at MAXST (https://maxst.com)

Roles: 연구원 & DevOps 엔지니어 at 맥스트 기술사업부

- Algorithm Research 컴퓨터 비전 알고리즘 연구, 최신 논문 리뷰 및 프로토타입 구현
- Hybrid Clusters 고가용/고효율의 디지털 트윈 플랫폼을 위한 하이브리드 클러스터(AWS EKS + 온프레미스) 구현
- DevOps 사내외 프로젝트를 위한 온프레미스 쿠버네티스 클러스터와 데이터 파이프라인 개발

Mar 2012 - Aug 2020 (8년 6개월)

💆 Graduate Student Researcher [대학원 연구원, 컴퓨터 비전 전공] at POSTECH (https://eee.postech.ac.kr/)

Roles: 통합박사과정 at 포항공과대학교 전기전자공학과

- Computer Vision 고성능/고효율의 컴퓨터 비전 알고리즘을 위한 하이퍼파라미터 추정 연구
- Automotives 컴퓨터 비전 기술을 이용한 차량자율주행 기술 (ADAS, SLAM) 연구; 자율주행기술 및 인재양성을 지원하는 국가과제 다수 참여
- FPGA 실시간 동시 행렬계산을 이용한 컴퓨터 비전 및 머신러닝 알고리즘 효율적 구현; GPU/NPU 가속을 위한 단일칩 시스템 (SoC) 개발

Skills

제 스킬 중 현업에 바로 쓸 수 있는 것은 강조하였습니다.

MLOps & LLMOps:

Ollama OpenAl API RAG AutoRAG

Kubeflow AutoML Katib Training Operator

JupyterHub Data Pipelines

DevOps & SRE:

Kubernetes On-Premise AWS EKS

GCP GKE Hybrid Clusters ARM64 IaC

Kubespray Terraform Ansible Istio

Grafana Stack Karpenter

CI/CD/CT/CT:

Argo Projects Bitbucket Pipelines

GitHub Actions Self-Hosted Runner Kaniko

Buildah Locust Litmus

ML Backend:

 (Python/FastAPI)
 (Ollama)
 (Milvus)
 (PostgreSQL)

 (Redis)

Computer Vision:

(Automotives) (SLAM) (PyTorch) (OpenCV)

FPGA

UI/UX:

Slackbot Python/FastUl Open WebUl Chainlit NET/MAUI .NET/WPF Unity

FinOps & BizOps :

Kubecost Continuous BI

Programming languages:

Python .NET/C# C/C++ MATLAB

Education

Mar 2012 - Aug 2020

★ 석사학위(통합과정수료) in 전기전자공학과, 컴퓨터비전 및 신호처리 from Pohang University of Science and Technology (POSTECH) with GPA of 3.2/4.3

- Thesis: 실제 환경과 가상 환경을 위한 동시적 위치 추정 및 지도 작성 방법

Mar 2008 - Feb 2012

♥ 학사학위 in School of Electronic Engineering, Electronic Communication from Kumoh National Institute of Technology (kit) with GPA of 4.3/4.5

- Thesis: LED 조명을 이용한 수중 환경에서의 가시광 통신 연구, 2011

Awards Interests DevOps Culture: May 2014 Coop First, Tech Next Automate as Possible 🏅 알테라 디자인 컨테스트 2014, 우수상 from Intel-Altera Korea [System] FPGA, Vision-Based Driver Support Navigation System Internal Development Platform May 2014 Cost Efficiency: 🥇 워크샵 최우수 포스터 세션 from KYUTECH-POSTECH 연합 워크샵 AMD-to-ARM Transition Hybrid Clusters [Poster] Iterative Polygon Detection using Harris Corner Space Method for Finding Traffic Signs **Home Clusters:** May 2013 🏅 알테라 디자인 컨테스트 2013, 2위 입상 from Intel-Altera Korea Raspberry Pies Personal RAG Live Demo [System] FPGA, Vision-Based Traffic Sign Recognition System Feb 2012 🏅 학부 수석 졸업 from 금오공과대학교 Languages [수석 졸업] 전자공학부 최우수 졸업 Korean: Native English: Working Proficiency

🏅 NAVER 파워지식iN 2011 (https://m.site.naver.com/1y6qP) from NAVER

Publications

NOTE

제 논문 목록은 Google Scholar (https://scholar.google.com/citations?user=gwCPQM8AAAAJ&hl=ko) 에서 확인할 수 있습니다.

Jul 2020, POSTECH, 학위논문 (1저자)

🎓 실제 환경과 가상 환경을 위한 동시적 위치 추정 및 지도 작성 방법

(http://postech.dcollection.net/common/orgView/200000341295) by 전제영

Nov 2014, ISVC, Advances in Visual Computing, 10th International Symposium (2저자)

Cost Aggregation Table: Cost Aggregation Method Using Summed Area Table Scheme for Dense Stereo Correspondence (https://doi.org/10.1007/978-3-319-14249-4_78) by JeongMok Ha, <u>Jeayoung</u> <u>Jeon</u>, GiYeong Bae, SungYong Jo & Hong Jeong

Oct 2014, ICCAS, 14th International Conference on Control, Automation and Systems (1저자)

Polygonal symmetry transform for detecting rectangular traffic signs

(https://doi.org/10.1109/ICCAS.2014.6987934) by <u>Jea Young Jeon</u>, JeongMok Ha, Sung Yong Jo, Gi Yeong Bae,

Hong Jeong

Apr 2011, ICS-KIEE (공동 1저자)

▶ LED 조명을 이용한 수중 환경에서의 가시광 통신 연구 (https://www.dbpia.co.kr/Journal/articleDetail?nodeld=NODE01951197) by이대희, 박기성, 전제영, 양연모

Certifications ✓
Nov 2024 (Expired in Nov 2027)

GitHub Foundations (https://www.credly.com/badges/876fa6b3-0b27-4ddf-bbb3-a9d853918566) from GitHub

Sep 2024 (Expired in Sep 2026)

CAPA: Certified Argo Project Associate (https://www.credly.com/badges/ee42c2c7-2ac3-411f-8713-cc26cbec8022)

from The Linux Foundation

Jun 2024 (Expired in Jun 2026)

CKAD: Certified Kubernetes Application Developer (https://www.credly.com/badges/9e072a3a-57d0-403e-8bef-5631d618675c) from The Linux Foundation

Mar 2024 (Expired in Mar 2027)

CKA: Certified Kubernetes Administrator (https://www.credly.com/badges/d944bde7-222a-4ce5-b4e6-4e6c84df0ef8)

from The Linux Foundation