경력기술서: 전제영

MLOps/DevOps and Al Engineer (Updated at 2024-12-27)

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 연락 부탁드립니다. 제 경험에 대해 더 궁금하신 점이 있다면 **포트폴리오(영어)** (https://ipje.live/works), **포트폴리오(한국어)** (https://iblog.jvje.live) 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-pro-

stack)

Work

Mar 2024 - Nov 2024 (9개월)

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

Roles: 리드 MLOps/DevOps 엔지니어 at 맥스트 기술사업부

- MLOps 사내 연구소와 협업하기 위해 오픈 소스를 활용하여 ML API, 데이터 파이프라인, AI 플랫폼을 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; 자율주행기술을 지원하는 국가과제 다수 참여
- FPGA 실시간 동시 행렬계산을 이용한 컴퓨터 비전 및 머신러닝 알고리즘 효율적 구현; GPU/NPU 가속을 위한 단일칩 시스템 (SoC) 개발

Projects 🖨

Jan 2024 - Oct 2024 (10 개월)

🚊 프로젝트 와이더스: 디지털 트윈 & AR 콘텐츠 플랫폼 at 와이더스, 맥스트 (https://widearth.world)

Roles: 리드 ML/Infra 담당 ~ MLOps/DevOps + ML Backend + SRE [기여도 75%]

- DevOps & SRE IaC, GitOps, CI/CD 파이프라인, 모니터링, 로깅, 알림, 다중 배포 시나리오, 긴급 대응
- Hybrid Clusters AWS EKS + 베어메탈 쿠버네티스, API 게이트웨이 패턴, 동적 VM 관리, GPU 비용 최적화
- ML Workloads ML APIs, ML 파이프라인, 데이터레이크, 도커라이징, 모델 CI/CD

Results: 서비스 출시 성공 ~ 소수 정예, 모든 기능 구현, 가용성 향상, 비용 절약

- 서비스 출시 15인 총원, 8인 개발, 1인 인프라 담당으로 기획과 개발에 참여하여 플랫폼 출시와 운영에 기여
- 고효율 ML 하이브리드 인프라로 300+개 공간맵을 생성하였고, 기존 서비스 대비 클라우드 비용을 1.5천만원(70%) 절약
- 고가용 인프라 하이브리드 클러스터 및 장애 대응으로 서비스 연간 가용성 96%, 다운타임 14일의 원만한 서비스를 구현

Skills: 프로젝트 와이더스를 위한 기술 스택

AWS EKS Kubespray Python/FastAPI Argo Workflows Argo CD Bitbucket Pipelines Karpenter

Jan 2024 - Jun 2024 (6 개월)

🤽 MLOps: 오픈소스 기반 온프레미스 MLOps 도입 at 맥스트 (https://maxst.com)

Roles: 리드 MLOps 담당 ~ 기획 + VoC + ML Workloads/Infra + PoC + 운영 [기여도 90%]

- Kubeflow Argo Workflows와 통합; AutoML, 분산학습, 모델 레지스트리 지원, 최대 16 GPU 가속
- JupyterHub IDE와 통합된 원격 개발 환경 구현; 원격 GPU 노트북 지원, 최대 4 GPU 가속
- VectorDB Milvus, ChromaDB 등 고가용 벡터 데이터베이스 구현, RAG+LLM 챗봇 개발
- ML Infra CI/CD, NAS, 데이터 레이크, 이미지 레지스트리, 모니터링 등 ML 워크로드를 지원할 인프라 구현

Results: 연구환경 개선, 리소스 통합 관리 ~ 리소스를 병합하여 가용성과 용량을 늘리고, 관리 자동화로 효율성은 유지

- **연구환경 개선** 연구원들이 개별 관리하던 분산 서버들을 쿠버네티스로 통합하여 인프라 용량 및 안정성 확보. PoC를 통해 구성원의 MLOps 도입 의사결정 성공
- AI 플랫폼 Kubeflow, JupyterHub 등 연구원 2명의 VoC에서 10명으로 점차 사용자 및 규모 확대. 지속적 MLOps 고도화로 연구환경 개선 및 기술부채 해소
- **GPU 활용성 개선** GPU 사용률 **3배 증가** 및 **800건 이상**의 AutoML 실험 수행 결과로 상품화 성공

Skills: 온프레미스 MLOps 도입을 위한 기술 스택

[Kubeflow] (Katib) (Training Operator) (Model Registry) (JupyterHub) (Argo Workflows) (Milvus) (ChromaDB) (Ollama) (Open WebUl) (Grafana Stack) (TensorBoard)

Dec 2022 - Dec 2023 (13 개월)

🧏 DevOps: 사내외 프로젝트를 위한 하이브리드 클러스터 개발 at 맥스트 (https://maxst.com)

Roles: DevOps 실무 담당 ~ 하이브리드 클러스터 개발 + CI/CD, 챗봇, 데이터 파이프라인 개발/운영 [기여도 50%]

- Hybrid Clusters 퍼블릭 클러스터, 온프레미스 쿠버네티스, 멀티 클러스터, API 게이트웨이, IaC, GPU 오퍼레이터
- CI/CD 퍼블릭 플랫폼 CI, 온프레미스 커스텀 CI, GitOps를 이용한 CD, 챗봇으로 결과/이슈 알림
- Pipelines ML 연구를 위한 데이터 파이프라인, ML 추론을 위한 프로덕션 파이프라인

Results: 하이브리드 클러스터 도입 ~ 온프레미스 리소스 활용성 증가 + 퍼블릭 리소스 비용 감소 + DevOps 문화 전파

- 비용 절약 퍼블릭의 가용성은 유지하면서, 온프레미스의 경제성을 이용해 순수 클라우드 대비 50% 이상의 비용 절약
- 자원 활용 유휴 온프레미스 리소스의 90% 활용, 타부서 프로토타이핑을 위한 멀티클러스터 공급
- DevOps 문화 클라우드 네이티브 개발환경 도입. 앱 현대화 및 CI/CD를 포함한 DevOps 문화 전파. 모니터링을 통한 의사결정 지원

Skills: DevOps 및 하이브리드 클러스터를 위한 기술 스택

[Kubernetes] [AWS EKS] [IaC] [Ansible] [Terraform] [CI/CD] [Bitbucket Pipeline Runners] [Argo CD] [Argo Workflows] [Python/FastAPI] [Python/Bolt (Slack)]

컴퓨터 비전 엔지니어 at 맥스트 (https://maxst.com)

Roles: 연구원 ~ 디지털 트윈 시스템을 위한 알고리즘 개발 및 프로토타이핑 [기여도 50%]

- Digital Twins 360 영상을 3D 공간으로 변환하는 알고리즘 응용, 디지털 트윈 시스템 구현
- AR/XR 다양한 스마트글래스에 대한 카메라 정합 및 AR/XR 프로토타입 개발
- Automation 스크립트 기반, 영상 데이터 취득 및 분석을 위한 자동화 파이프라인 개발
- Military Service 대학원 전공과 관련된 컴퓨터 비전 직군에 종사하는 전문연구요원으로 군대체복무 수행

Results: 컴퓨터 비전 알고리즘 개발 및 디지털 트윈 시스템 구축

- 디지털트윈 디지털 트윈 시스템을 위한 Visual-SLAM 및 ICP 알고리즘 프로토타이핑
- 자동화 데이터 취득 및 분석을 위한 자동화 파이프라인 공급 및 산출물 활용

Skills: 컴퓨터 비전 연구를 위한 기술 스택

Computer Vision Visual-SLAM SfM ICP Python OpenCV .NET/C# Unity

Jan 2012 - Aug 2020 (8 년)

💆 컴퓨터 비전 및 ADAS 연구원 (통합박사과정) at POSTECH (https://eee.postech.ac.kr/)

Roles: 대학원생 연구원 ~ 카메라 기반 컴퓨터 비전 및 자동차 기술 연구/개발 [full-time]

• 2018-2020 제어 및 컴퓨팅 연구실 (Prof. 한수희)

디지털 트윈 및 동시적 위치 추정 및 지도 작성 방법(SLAM) 연구

- o 자율주행을 위한 다중 카메라 기반 SLAM 연구
- ADAS과 SLAM을 위한 디지털 트윈 프로토타이핑 연구/개발
- 실제 환경과 가상 환경을 위한 동시적 위치 추정 및 지도 작성 방법
- 2012-2018 첨단 신호 처리 연구실 (Prod. 정홍)

운전자 보조 시스템(ADAS) 및 고성능-소형화(Edge) 컴퓨터 비전 연구

- o 고성능, 교효율의 FPGA를 이용한 실시간 ADAS 구현
- o FPGA를 이용한 실시간 교통 표지판 및 도로 탐지 시스템 개발
- 영상깊이추정을 위한 스테레오 비전 알고리즘 연구
- 스테레오 비전을 이용한 차량 카메라 온라인(실시간) 정합 개발
- o 비용누적테이블(Cost Aggregation Table)을 이용한 컴퓨터 비전 최적화 알고리즘 연구

Results: 프로젝트 및 연구논문 ~ 가상 환경에서의 자동차 시뮬레이션 및 ADAS On-Edge에 대한 연구를 수행

- Digital Twins Virtual Visual-SLAM: 실제 환경과 가상 환경을 위한 동시적 위치 추정 및 지도 작성 방법
- Edge ADAS FPGA를 이용한 실시간 운전자 보조 시스템 개발 및 교통표지판 검출 알고리즘 연구

Skills: 컴퓨터 비전 및 ADAS 연구를 위한 기술 스택

Computer Vision Digital Signal Processing Automotives Autonomous Driving Advanced Driver Assistance Systems (ADAS)

Finite Programmable Gate Array (FPGA) Traffic Sign Detection Lane Terrain Detection MATLAB/Simulink C/C++

NOTE
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] [laC] [Kubespray] [Terraform] (Ansible) [lstio] [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/FastUI Open WebUI 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

May 2014

🏅 알테라 디자인 컨테스트 2014, 우수상 from Intel-Altera Korea

[System] FPGA, Vision-Based Driver Support Navigation System

May 2014

🏅 워크샵 최우수 포스터 세션 from KYUTECH-POSTECH 연합 워크샵

[Poster] Iterative Polygon Detection using Harris Corner Space Method for Finding Traffic Signs

May 2013

🎳 알테라 디자인 컨테스트 2013, 2위 입상 from Intel-Altera Korea

[System] FPGA, Vision-Based Traffic Sign Recognition System

Feb 2012

🏅 학부 수석 졸업 from 금오공과대학교

[수석 졸업] 전자공학부 최우수 졸업

Jan 2012

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

[Activity] 지식봉사활동 `전기전자공학, 수학, 프로그래밍 분야`. 2009-2011 활동, 2012 선정 / 답변수 723, 채택 98.1%

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 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.2014.8987934) by <u>Jea Young Jeon</u>, JeongMok Ha, Sung Yong Jo, Gi Yeong Bae, Hong Jeong

Apr 2011, ICS-KIEE (공동 1저자)

Languages

Korean:

English:

🎓 LED 조명을 이용한 수중 환경에서의 가시광 통신 연구 (https://www.dbpia.co.kr/Journal/articleDetail?nodeld=NODE01951197) by 이대희, 박기성, <u>전제영</u>, 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-5831d618675c) from The Linux Foundation Mar 2024 (Expired in Mar 2027) KKA: Certified Kubernetes Administrator (https://www.credly.com/badges/d944bde7-222a-4ce5-b4e6-4e6c84df0ef8) from The Linux Foundation Interests Research/Dev: Agentic RAG | Digital Twins | AMD-to-ARM Transition | Hybrid Clusters DevOps Culture: Coop First, Tech Next Automate as Possible Internal Development Platform **Home Clusters:** Raspberry Pies | Personal RAG | Live Demo

5

Native

Working Proficiency