

호실	AI 101호	호실명	MobileX Studio
용도	MobileX Station 관리 및 운영 공간		

주요 기자재

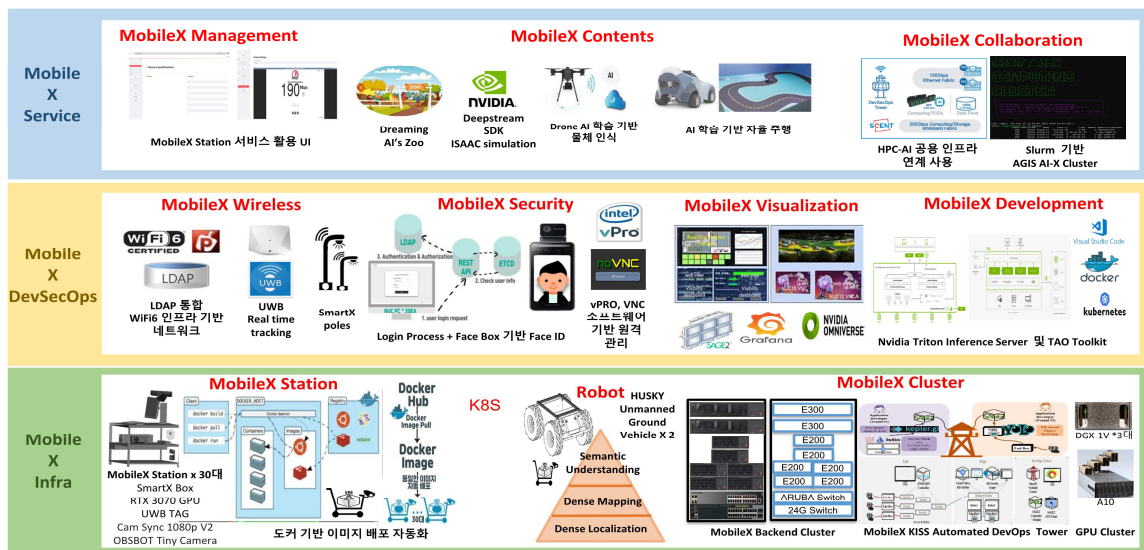
- 1) MobileX DevSecOps Tower
- 2) NUC13 10대
- 3) Fanless Box 6대
- 4) Husky 2대

• MobileX Station 기반 MobileX Studio (AI대학원 / 담당자: 김선우)

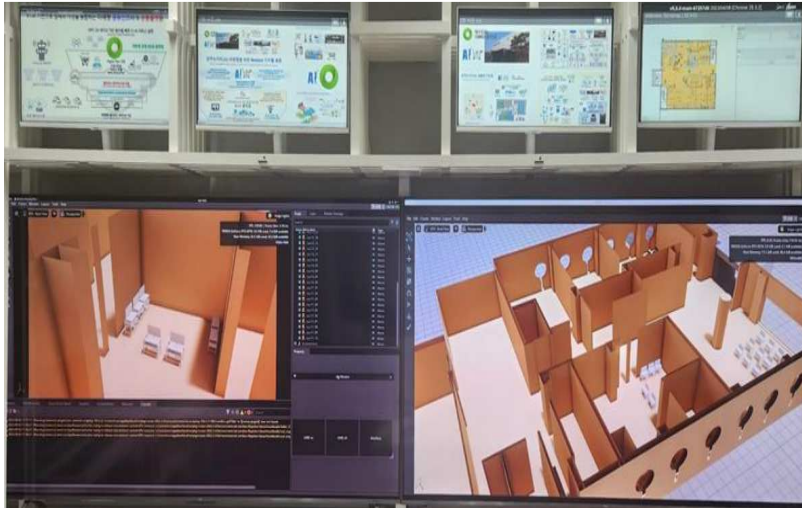
- MobileX Infra: Cloud-Native K8S (Kubernetes) 방식을 Wi-Fi6로 연동하여 엣지 컴퓨팅에 대응하는 MobileX Station 30대(현재 X+AI Studio에 위치)를 보다 편리하게 활용할 수 있도록 인프라 구축
- MobileX Networking: MobileX Backend Cluster를 활용하여 AI대학원에 있는 다양한 CPU, GPU 자원들을 용이하게 연동하여 활용할 수 있는 시스템을 구축. 또한 MobileX Station은 MobileX Backend Cluster와 먼저 통신하고 HPC 메인 클러스터와는 간접적으로 통신하는 방식을 구현하여 보안 강화
- UWB(Ultra-wideband) 태그와 Wi-Fi6 기반 네트워크와 연동된 앵커 수신을 통해 실시간으로 MobileX Station의 위치를 파악하여 물리적으로 관리하고, MobileX Backend와 VNC 기술을 활용하여 원격으로 관리하는 시스템 도입. 이 모든 관리 현황을 Sage2 기술을 기반으로 하여 타일드-디스플레이 가시화로 편리한 관리 환경 구축

• MobileX Service (AI대학원 / 담당자: 김선우)

- MobileX Studio에서는 원하는 연구를 편리하게 할 수 있는 환경을 제공. 또한 AI 기반의 다양한 콘텐츠를 제공함으로 연구의 방향성 설정 기회 제공. 자체적으로 제작한 Dreaming AI's Zoo를 토대로 콘텐츠를 추가적으로 제작 중이며 현재는 NVIDIA Deepstream, AI Drone, AI 학습 기반 자율주행 등을 활용할 수 있는 콘텐츠 제공



[MobileX Station 기반 MobileX Studio]



[MobileX Station DevSecOps Tower 기반 관제 및 관리]



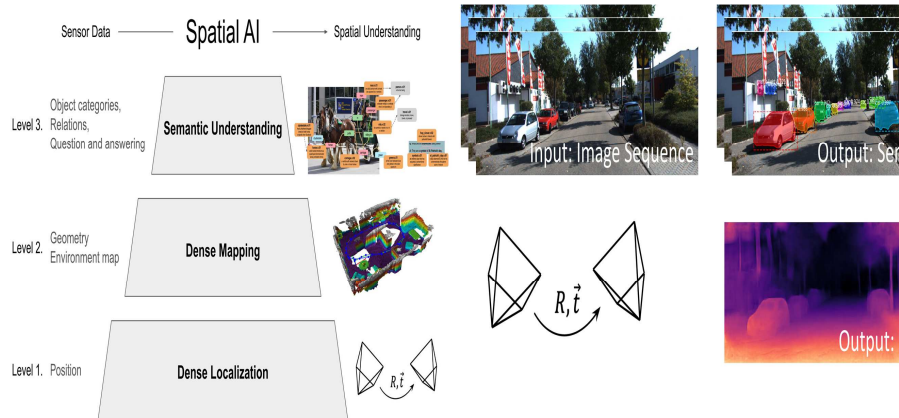
[Fanless Box]

- Husky (AI대학원 / Prof. 김의환, 담당자: 김선우)

- 중형 로봇 개발 플랫폼으로 대용량 탑재량과 전력 시스템은 연구 요구 사항에 맞게 맞춤화된 다양한 탑재량을 수용. 커뮤니티 기반 오픈 소스 코드 및 예제를 통해 ROS에서 완벽하게 지원 가능한 로봇.



[Husky]



[Husky 활용]