11월 22일 AI 아침 브리핑

국내 소식을 먼저, AI 데이터센터 건설 현장 점검과 수학 난제 도전, 로봇 AI 연구 동향을 함께 정리했습니다.

---

1. 대통령, 울산 SK AI데이터센터 건설 현장 점검…공정률 71%

구분: 건설·AI 인프라 / 2026-11-21, 청와대 서면브리핑

- 이재명 대통령이 21일 오전 울산 남구 미포국가산업단지의 SK AI데이터센터 건설 현장을 방문해 메가프로젝트 추진 상황을 점검했습니다. 배경훈 부총리 겸 과기정통부 장관과 울산시장 등이 동행했습니다.
- 이 센터는 정부 메가프로젝트 AI데이터센터 가운데 가장 먼저 2027년 말 운영을 시작할 예정이며, SK그룹이 추진하는 5GW급 AI데이터센터 구축 사업의 출발점입니다. 김종연 SK에코플랜트 현장소장은 공정률 71%로 공사가 순조롭다고 보고했습니다.
- 대통령은 공사 비용과 기간이 수도권과 비교해 어떤지, 발전 방식, 배관·설비 전문인력 수급을 세세히 확인했습니다. 정전 시 비상발전기 가동까지 약 3초의 전환 시간 동안 무정전 전원장치(UPS)로 전력을 공급한다는 설명도 들었습니다.
- 대통령은 “경부 고속도로가 산업화의 길을 열었듯 대한민국 AI 대전환은 인공지능 고속도로가 열 것”이라며, “세계가 경쟁하는 상황에서 속도가 생명”이라고 강조했습니다. 전문인력 부족 문제에 대해서는 정부도 준비 방안을 고민하겠다고 했습니다. 비공개 보고에서는 전력 수급, 입지 경쟁력, 피지컬AI 시대의 수요 전망이 논의됐습니다.
- 주의: 공정률과 운영 개시 시점은 시공사 설명과 청와대 브리핑 기준의 계획치입니다.

제안 (BIM 연계): GW급 데이터센터는 전력·냉각·배관 설비 조정이 핵심인 시설이라, BIM 기반 설계 검토와 시공 관리 수요가 큰 프로젝트 유형입니다.



이미지: 울산 SK AI데이터센터 건설 현장을 둘러보는 이재명 대통령(청와대통신사진기자단, 뉴스1). 출처: https://www.president.go.kr/briefings/zXB9A2D7 사진 출처: https://www.news1.kr/photos/8226094

---

2. 앤트로픽 연구원 “클로드와 리만 가설 증명”…검증 착수

구분: 글로벌 AI 연구 / 2026-11-20~21, BBC 코리아·연합뉴스 보도

- 앤트로픽의 연구원이자 수학자인 레벤트 알피게가 자사 AI 챗봇 클로드와 약 6주간 협업해 수학계 최대 난제인 리만 가설의 증명을 완성했다고 20일(현지시간) 주장했습니다. 리만 가설은 소수 분포의 규칙에 관한 약 170년 된 문제입니다.
- 증명은 수학적 정확성을 기계로 검증하는 언어 ’린(Lean)’으로 작성됐고, 전체 분량은 25만 쪽이 넘습니다. 사용된 클로드 모델은 일반에 공개되지 않은 버전입니다.
- 수학계 반응은 신중합니다. 리만 가설 권위자인 브라이언 콘리는 “인류 역사상 기념비적 순간”이라 평가하면서도 원고를 직접 보지 못했다고 했고, 테런스 타오는 검증 완료까지 상당한 시간이 걸릴 것이라고 밝혔습니다. 알피게 본인도 상장 직후인 발표 시점에 대한 냉소적 시선을 인정했고, 증명 과정을 완전히 이해하지는 못한다고 밝혔습니다.
- 맥락도 있습니다. 오픈AI는 지난 9월 AI 에이전트 1만 개 이상을 투입해 나비에-스토크스 방정식 관련 난제를 풀었다고 주장했으나 아직 검증되지 않았고, 일부 수학자들은 AI 기업의 난제 해결 홍보가 “수학이라는 학문에 해롭다”는 공동 서한을 내기도 했습니다(BBC).
- 주의: 독립 검증과 외부 전문가 정밀 검토를 거치지 않은 주장 단계이며, 타당성 확인에는 수개월 이상 걸릴 수 있다는 전망입니다.



이미지: 뉴욕 타임스스퀘어 전광판의 앤트로픽 표시(Reuters, BBC 코리아 게재 사진). 출처: -
https://www.bbc.com/korean/articles/cjn50256e5lyo - https://www.yna.co.kr/view/AKR20261121011500009 - https://www.nature.com/articles/d41586-026-03812-7 (네이처 뉴스)

3. 네이버랩스 유럽, HRI 심포지엄서 로봇 내비게이션 파운데이션 모델 공개

구분: 국내 AI 연구 / 2026-11-21, 벤처스퀘어 보도

- 네이버랩스 유럽(NAVER LABS Europe)이 19일(현지시간) 프랑스 멜렁에서 '제3회 HRI 국제 심포지엄'을 열고 사람과 로봇의 상호작용(HRI) 연구성과를 공유했습니다. 2022년 시작해 2년마다 열리는 행사로, 올해는 미국·유럽·일본의 로봇 연구자들이 참여했습니다.
- 자체 개발 중인 로봇 AI 기술도 공개했습니다. '로봇 내비게이션 파운데이션 모델'은 지도나 사전 공간 스캔 없이 낯선 환경을 이동하는 기술이고, 범용 비전 모델 '디바인(DIVINE)'은 주변 환경과 사람의 자세를 3차원으로 인식하도록 설계됐습니다. 로봇이 소리·조명·화면 메시지로 자신의 의도를 전달하는 기술도 소개했습니다.
- 초청 발표에서는 코넬 테크의 웬디 주 교수가 사회문화적 맥락에서 사람과 로봇이 소통하는 방식을, 린셰핑대학교 한나 펠리칸 조교수가 도시 환경 배달로봇의 디자인과 규칙을, 우븐 바이 토요타가 스마트시티 '우븐시티'의 사람 중심 로봇 서비스 설계를 공유했습니다.
- 네이버랩스 유럽은 EU 연구혁신 프로그램 '호라이즌 유럽'이 지원하는 서비스 로봇 사회적 인식 연구 'SWEET' 프로젝트의 산업계 참여기관 3곳 가운데 하나로, 2029년까지 로봇 내비게이션과 신뢰성 연구를 수행할 예정입니다.
- 주의: 개발 중인 기술 소개 단계로, 성능 수치나 상용화 일정은 공개되지 않았습니다.

제안 (BIM 연계): 사전 스캔 없이 공간을 인식·이동하는 로봇 비전 연구는 건설 현장의 로봇 자율 이동이나 스캔 기반 현황 데이터 수집과도 맞닿은 기술 흐름입니다.

이미지 없음: 원문 기사와 네이버랩스 누리집에 보도용 연구 이미지가 없어 첨부하지 않았습니다. 출처: - https://www.venturesquare.net/1130521/ - https://europe.naverlabs.com/updates/hri-international-symposium/