

求人情報

スタッフレベル

ポジション名	ロボット動作解析・制御エキスパート、および専門家を目指すエンジニア
この求人情報の取扱い会社	株式会社iHOLON
企業名	会社名非公開
掲載開始・更新	2024-04-19 / 2024-04-19
職 種	機械（自動車/プラント/精密機器） - その他 電機（電気/電子/半導体） - その他
業 種	機械メーカー
勤務地	アジア 日本 神奈川県
仕事内容	<ul style="list-style-type: none">・ Matlab/Simulinkを用いた機構解析／動作解析と制御設計、およびリアルタイムSW実装を行って頂きます。ツールの使用経験がない方には丁寧にレクチャーします。・ アーム／歩行ロボットの姿勢演算、重力演算、慣性演算、軌跡軌道計画、運動予測、等の解析と実装。・ 器用に道具を使う手の動きやしなやかな体の動きを実現するため、バイオメカニクスと呼ばれる手法に基づき、人や動物の動きを参考にして上手く取り入れて設計を進めてください。・ ロボットビジョンやセンサーから再構成した空間情報や物体形状情報を活用し、強化学習／模倣学習等と連携して最適な動作を割り出せる手段を模索します。
企業について(社風など)	未来のトレンドに先駆け、人型ロボットの開発にどっぷりとチャレンジできる環境です。スタートアップ企業でしか味わえない、刺激的な経験と成長の機会がここにあります。一緒に夢中になり、未知なる可能性を広げ、未来を創造していく仲間を募集しています！
応募条件	<p>【必須（MUST）】</p> <ul style="list-style-type: none">・ 座標系の移動・回転等の幾何学演算、行列演算、微分積分演算に抵抗がないこと・ 空間認識能力に自信があること・ マルチレベルのリアルタイム実装に取り組めること <p>【歓迎（WANT）】</p> <ul style="list-style-type: none">・ 自力での運動学の実装経験(順キネ・逆キネ)、動力学の実装経験、静力学の実装経験(重力補償) <p>質点分布等の座標変換が得意であれば、優遇します</p> <ul style="list-style-type: none">・ インピーダンス制御、コンプライアンス制御設計の実装経験や知見があれば、優遇します。・ 予測制御や時系列予測の実装経験や知見があれば、優遇します。・ 最適サーボ制御理論、高次スライディングモード制御理論等、ハイゲインのロバスト制御の実装経験や知見があれば、優遇します。
日本語能力	ビジネス会話(日本語能力試験2級又はN2)
年 収	経験と能力に基づく