

グローバル売上比率 78%、世界に羽ばたく KUBOTA

120 か国以上でビジネス展開し、農業機械・建設機械・エンジンなどの機械製品、水環境ソリューションなどを展開し、総合機械メーカー・グローバル企業として着実に海外展開を広げています。

<会社 HP: <https://www.kubota.co.jp/> >

詳細は下記会社ロゴをクリックしてください。



募集情報:

下記を参照ください。

<https://www.kubota.co.jp/recruit/graduate/info/requirements.html>

選考等の詳細の情報は、マイページからご連絡致します。

マイページの作成は、当社採用 HP からプレエントリーをお願いします。

「農業機械や建設機械の自動化・ロボット化の研究開発」の仕事紹介

新卒採用は技術系総合採用のため、必ずしもこちらに記載の部署に配属されない可能性もあります。

【配属先部署の担う役割】

5-10 年先を見据えた次世代技術の先行研究開発に取り組んでいる。特に農建機の自動運転技術をより高度化し、完全無人化につなげるための知能化・認識技術や遠隔監視・操縦技術の先行開発をテーマとしている。

【具体的な仕事内容】

- ・入社直後に任せる業務: 保有技術に応じて以下のいずれかにアサインする。
 - ・AI やセンサ情報を用いた認識技術の開発
 - ・サーバや通信インフラを用いた IoT システムの設計
 - ・ロボットのシステム、ハード設計

【業務の流れ】

- ・数名のグループでテーマを担当し、その中での分担をこなす。グループ内での連携の中で個人作業を進める。課題解決の方向性といった上流工程はグループで検討し、具体的な実装手法などは担当者の裁量にゆだねるところが大きい。
- ・各テーマは 1.5~3 年程度の期限で取り組んでいる。
- ・開発スピードを向上するため、ウォーターフォール型ではなくアジャイル開発を志向し、動くものを早く作り、試行錯誤することを業務の進め方のベースとしている。上司・部下・先輩・後輩の垣根無くアイデアを話し合い、情報を共有できるチームを目指している。

[体制] 1 案件 3-5 名のグループで推進。

[使用ツール、開発環境例]

使用言語:

- ・ C/C++
- ・ python

仕様ツール、機器:

- ・ MATLAB/Simulink
- ・ ROS
- ・ Linux 系 OS(Ubuntu 等)
- ・ NVIDIA 機器
- ・ DNN フレームワーク(Pytorch 等)
- ・ LiDAR、カメラ、GNSS 等のセンサデバイス
- ・ CATIA (機械系技術者)

【関わる部門】

各種製品事業部、海外研究拠点、知的財産部 ほか

【ポジションのやりがいや魅力】

自動運転農機の高度化は、日本の農業の抱える課題（高齢化、後継者不足、生産性）の解決や、世界的な食料需要の増加に対して、直接的なソリューションとなるポテンシャルの高いテーマであり、将来の社会を支える技術です。

社内外でも先端的な技術にチャレンジできることと、その先行研究開発を通じて、持続可能な社会の実現に貢献できることがやりがい・魅力です。

「農業機械や建設機械の自動化・ロボット化の研究開発」

の求める経験・スキル

【学歴】大学 大学院

【必須】

下記のいずれかの経験・知識：

- ・ ロボット工学
- ・ 機械工学
- ・ LiDAR、カメラ等の外界センサを利用した物体、環境認識技術の研究経験
- ・ 位置推定技術、行動計画技術の研究経験
- ・ 無線通信技術の研究経験

【歓迎】

- ・ ロボット工学、制御工学に関する知識
- ・ 自動運転システム、自律移動ロボット等の研究経験
- ・ 組み込みソフトウェアの研究経験