



## 自律走行・ナビゲーション開発エンジニア（ROS 2 / SLAM）

業務DXサービスロボット「ugo」を展開 スタートアップでフラットな組織文化

### Job Information

#### Hiring Company

[ugo, inc.](#)

#### Job ID

1585673

#### Division

ロボット開発部

#### Industry

Machinery

#### Job Type

Permanent Full-time

#### Location

Tokyo - 23 Wards, Chiyoda-ku

#### Salary

6 million yen ~ 10 million yen

#### Work Hours

フレックスタイム制（コアタイムあり、11:00~16:00） / 10:00~19:00（実働8時間）

#### Holidays

完全週休2日制（土日祝）

#### Refreshed

May 11th, 2026 00:00

### General Requirements

#### Minimum Experience Level

Over 3 years

#### Career Level

Mid Career

#### Minimum English Level

Basic

#### Minimum Japanese Level

Business Level

#### Minimum Education Level

High-School

#### Visa Status

Permission to work in Japan required

### Job Description

#### 《募集要項・本ポジションの魅力》

- ROS2やSLAMを用いた自律走行システム開発を担い、ロボットの高度な移動技術を実装
- 非定型環境での高難度な自律移動に挑戦し、最先端ロボティクス技術を実務で習得できる
- 次世代ロボット開発に携わり、将来は技術リードや新規プロダクト創出にも関われる成長環境
- リモート可×フレックス制に加え、書籍購入支援や社宅制度など柔軟で充実した福利厚生

### 【業務内容】

警備や点検など、非定型な環境での自律移動が求められる業務DXロボット「ugo」の自律走行システムを開発していただきます。

現在、内製の自律走行システムからROS 2ベースのシステムへの移行を進めており、Navigation2やSLAMといった最先端のロボティクス技術を活用して、動的な障害物回避や複雑な環境での自己位置推定を実現する、次世代の自律移動プラットフォームを構築します。

私たちと一緒に、業務DXロボットの開発を通じて、労働力不足の解決に挑戦しませんか？

#### <具体的な仕事内容>

ROS 2ベースの自律走行システムの設計・開発・最適化を担当していただきます。オフィスビルやデータセンターなど、人や障害物が動的に変化する環境での高精度な自律移動を実現します。

- ROS 2 / Navigation2を用いた自律移動システムの設計・開発
- SLAM（自己位置推定・地図生成）アルゴリズムの実装・チューニング
- LiDAR、IMU、エンコーダーなどのセンサーフュージョン
- 動的障害物回避アルゴリズムの開発・最適化
- 経路計画（Global/Local Planner）の実装
- 内製システムからROS 2への移行プロジェクト推進
- フィールドテストおよび技術検証
- 開発プロセスの最適化（Git flowの導入や開発環境整備など）
- 他部門との技術調整、要件定義のサポート

#### ■開発環境：

<OS・インフラ>

- OS：Linux (Ubuntu 22.04)
- インフラ：AWS
- その他：Docker, GitHub Actions, AWS Copilot CLI

<使用言語・技術スタック>

- 言語：Python, C++
- フレームワーク：ROS 2 (Jazzy), Navigation2
- SLAM：slam-toolbox, AMCL等
- センサー：LiDAR, IMU, エンコーダー
- シミュレーター：Gazebo, RViz

<開発ツール>

- バージョン管理：Git (Git flow)
- コミュニケーション：Slack, Notion
- AI支援開発：Claude Code, Codex

#### ■このポジションの魅力（技術的な魅力）：

- 非定型環境での自律移動という高難度な技術課題
- 警備・点検業務で求められる、人が行き交うオフィスやデータセンターでの自律移動
- 動的に変化する障害物（人、台車、ドア等）への実時間対応
- ROS 2への移行プロジェクトをリードし、最新のロボティクス技術スタックを導入できる
- 内製システムで培ったノウハウをROS 2エコシステムに統合する技術的チャレンジ
- LiDARやIMUなどのセンサーフュージョンによる高精度な自己位置推定
- 実機での検証機会が豊富で、シミュレーションだけでなく実環境でのチューニングが可能

#### ■組織・カルチャー：

- 多様なバックグラウンドを持つエンジニアが国籍問わず在籍するグローバルな環境です
- 幅広い専門性を持つエンジニアとともに、最先端のロボット開発に挑戦できる環境です
- 得意分野を活かしながら、新しい領域にも挑戦し、スキルを磨ける機会が多くあります
- 国籍も年代も異なる様々なメンバーがフラットに意見を交わし合い、切磋琢磨できるカルチャーがあります

#### ■キャリア・成長機会：

- ROS 2エコシステムの第一線で、Navigation2やSLAMの実践的なスキルを習得
- 自律移動ロボティクスのスペシャリストとしてキャリアを構築
- 将来的には、新規ロボット機種 of 自律移動システムの技術リードも担える
- ゆくゆくは、新規ロボットの立ち上げにおけるソフトウェア開発にも関わるチャンスがあります
- フレックス勤務を活用し、働きやすい環境で技術革新に挑戦できます

#### ■配属先：

- 配属先：ロボット開発部
- 開発組織の特徴：多様なバックグラウンドを持つエンジニアが国籍問わず在籍するグローバルな環境です

#### ■参考情報：

- コーポレートサイト：<https://corp.ugo.plus/>
- note：[https://note.com/ugo\\_robot](https://note.com/ugo_robot)
- podcast <ugo Robotics Radio>：<https://open.spotify.com/show/51DueB6zSibVzVXnGehD9y?si=86eaa8dcf06a4471>

### 【雇用形態】

正社員

※試用期間あり、3ヶ月

**【給与】**

想定年収：600万円～1,000万円

※経験・能力考慮の上優遇

**【就業時間】**

フレックスタイム制（コアタイムあり、11:00～16:00）

10:00～19:00（実働8時間）

**【勤務地】**

本社：東京都千代田区東神田1-7-8

※試用期間終了後、一部リモートワーク可

**【休日休暇】**

- 年間休日125日
- 完全週休二日制（土日祝）
- 有給休暇年間20日一斉付与
- 夏季休暇（3日）
- 年末年始休業（毎年10日前後）

**【待遇・福利厚生】**

- 交通費支給
- 社会保険完備（雇用保険、労災保険、健康保険、厚生年金保険）
- 書籍購入支援制度
- 借上社宅制度（現物給与型）

---

## Required Skills

**【必須要件】**

- Python または C++ を実務で使用した経験（目安：3年以上）
- Linuxの利用経験（目安：3年以上）
- ROSまたはROS 2を用いた自律移動ロボット開発経験
- SLAM、自己位置推定、経路計画のいずれかの実装経験

**【歓迎要件】**

- ROS 2 / Navigation2を用いた実務開発経験
- LiDARやIMUなどのセンサーデータ処理経験
- Cartographer、AMCL等のSLAMライブラリの使用経験
- リアルタイムシステムの開発・最適化経験
- 自動運転、AGV、搬送ロボット等の開発経験
- Point Cloud処理、センサーフュージョンの実装経験
- Gazebo、RVizを用いたシミュレーション開発経験
- Rustを実務で使用した経験
- 商用レベルのロバスト性を実現するための技術洗練スキル（製品化追込みスキル）
- Git flowワークフローなどを用いた開発経験

**【求める人物像】**

- フットワークが軽く幅広い事に興味をお持ちの方
- 新技術への興味をお持ちの方
- 課題に対して自ら仮説をたて具体的なアクションを実行し改善を継続して実施できる方
- エンジニア・ビジネス両面の視点を持ち、プロダクト価値向上に貢献できる方

---

## Company Description