



## 車載組み込みRTOS開発エンジニア

### Job Information

**Hiring Company**

Sapphire Stream Technology

**Job ID**

1600692

**Industry**

Software

**Company Type**

International Company

**Job Type**

Contract

**Location**

Aichi Prefecture, Nagoya-shi Naka-ku

**Train Description**

Higashiyama Line Station

**Salary**

6 million yen ~ 14 million yen

**Work Hours**

フレックスタイム ( 9:00 ~ 18:00 or 10:00 ~ 19:00、1H休憩 )

**Holidays**

完全週休二日制 ( 土日 )

**Refreshed**

July 10th, 2026 00:00

### General Requirements

**Minimum Experience Level**

Over 3 years

**Career Level**

Mid Career

**Minimum English Level**

Business Level

**Minimum Japanese Level**

Business Level

**Minimum Education Level**

Bachelor's Degree

**Visa Status**

Permission to work in Japan required

### Job Description

**【職務内容 / Responsibilities】**

1. 機能安全に準拠したOS開発 機能安全規格「ISO 26262 ASIL-D」の要求に基づき、AUTOSAR CP ( Classic Platform ) またはOSEK/VDXリアルタイムオペレーティングシステム ( RTOS ) のコンフィグレーション、移植、およびメンテナンスを担当。

2. **MCALおよび複雑ドライバ(CDD)の開発** AUTOSAR仕様に準拠したマイクロコントローラ抽象層(MCAL)ドライバ(CAN、SPI、I2C、ウォッチドッグなど)の開発。および、非標準の複雑デバイスドライバ(CDD)の設計・開発。
3. **タスクスケジューリングとタイミング保護** BSW (Base Software) 内のOSモジュールのコンフィギュレーション、タスク(Task)、カウンター(Counter)、アラーム(Alarm)、スケジュールテーブルの設定、およびE2E (End-to-End) タイミング保護メカニズムの担保。
4. **低レイヤインテグレーションおよびBootloader開発** UDS (ISO 14229) プロトコルに基づくFBL (Flash Bootloader) の開発。CAN/イーサネット(ETH) 経由のデータ書き換え(フラッシュ)、およびA/B面アップデート・ロールバックメカニズムの実装。
5. **車載グレードの通信スタック対応** CAN/CAN FD通信スタック(ネットワーク管理、通信制御を含む)のメンテナンス。SOME/IPプロトコルおよびAUTOSAR AP (Adaptive Platform) における「ara::com」通信への理解。
6. **不具合解析と課題解決** ローターバッハ(Lauterbach)またはiSystemデバッガを使用し、OSのリソース競合に起因するCPU例外、デッドロック、ウォッチドッグ・リセットなどの(システムのブラックアウトや制御不能を招く)リスク事象の解析および対策。

#### 【雇用形態】

契約社員

#### 【給与】

年収：600～1400万円

#### 【就業時間】

フレックスタイム

9:00～18:00 or 10:00～19:00 (1H休憩)

#### 【勤務地】

名古屋

#### 【休日休暇】

- ・年間休日125日以上
- ・完全週休二日制(土日)
- ・夏休み(5日)
- ・有給休暇：試用期間を経てから初年度10日付与(継続年数に応じて増える)

#### 【待遇・福利厚生】

- ・社会保険(健康保険、厚生年金、雇用保険、労災保険)

## Required Skills

#### 【必須要件】

- ・電子工学、自動制御、車両工学、コンピュータサイエンス、または関連分野の学位、組み込み開発実務経験
- ・C言語の高度なスキル
- ・少なくとも1つ以上の車載グレードマイコン(Infinion AURIX TC3xx、Renesas RH850、NXP S32Kシリーズなど)の実務経験
- ・**OSカーネル**：OSEKまたはAUTOSAR OS仕様(タスク優先度、スタックモニタリング、スピンロック、割り込み分類[Cat1/Cat2])への深い理解
- ・**ツールチェーン**：Vector DaVinci Configurator、ETAS ISOLAR、またはEB tresosを用いたOSオブジェクトのコンフィギュレーション(設定)実務経験
- ・**デバッグ手法**：アセンブリ言語を解読してのスタックトレース(バックトレース)スキル。Lauterbach Trace32を使用したタスク切り替え時間や割り込みレイテンシ・ジッタの解析実務経験
- ・**安全メカニズム**：MPU(メモリ保護ユニット)、ECCエラー訂正、ウォッチドッグのリフレッシュ戦略、およびQMとASILタスク間のメモリ隔離(アイソレーション)デプロイへの理解

#### ■歓迎要件(Preferred)

- ・Classic AUTOSARを用いた量産プロジェクトの経験(BCM、VCU、BMS、ESCなどのECU/コントローラ開発)
- ・Adaptive AUTOSARアーキテクチャへの理解、およびLinux/QNX上でのPOSIX PSE51インターフェースの適合知識
- ・UDS Bootloader開発に精通しており、書き換え(フラッシュ)中の電源断による「ECUの文ちゃん化(不動化)」トラブルの解決経験
- ・自動車機能安全エンジニア(Functional Safety Engineer)の資格保有者

#### 【選考について】

- ・選考フロー：①書類選考 → ②面談2～3回 → ③内定

