



【960～1200万円】異種ロボットが協調動作するフィジカルAIの研究開発

富士通株式会社での募集です。 データサイエンティスト・データアナリストのご経験...

Job Information

Recruiter

JAC Recruitment Co., Ltd.

Hiring Company

富士通株式会社

Job ID

1610325

Industry

System Integration

Job Type

Permanent Full-time

Location

Kanagawa Prefecture

Salary

9 million yen ~ 12 million yen

Work Hours

08:45 ~ 17:30

Holidays

【有給休暇】初年度 20日 4か月目から 【休日】完全週休二日制 年未年始 【有給休暇】慶弔休暇、リフレッシュ休暇、積立休暇

Refreshed

September 3rd, 2026 17:40

General Requirements

Career Level

Mid Career

Minimum English Level

Fluent

Minimum Japanese Level

Native

Minimum Education Level

Bachelor's Degree

Visa Status

Permission to work in Japan required

Job Description

【求人No NJB2394333】

【BG名】

富士通研究所

【本部署名】

フィジカルAI研究所

【組織としてのミッション】

業務の自動化や効率化のために、異なるロボット・異なる空間で同じ知識を共有し、認識・計画・行動を循環的に強化してロボットを動作させるフィジカルAI技術を研究開発するプロジェクトです。

【募集背景と応募者へのメッセージ】

フィジカルAIの実現に向けた、まだ誰も解いていない問いに挑みたい研究者を求めています。
未踏の研究課題に正面から向き合える、卓越した知性と意志を持つ方を歓迎します。
本質的な課題を的確に捉え、チームや関連部署と連携しながら、課題を解決する革新技術の研究開発を主体的に力強く推進する役割を期待しています。

【募集範囲と具体的業務内容】

複数ロボットを協調動作させるフィジカルAIの研究開発業務です。
具体的には、業務指示をもとにしたタスクプランニング、ロボット間連携、ロボットRAG、ロボット制御の仕組みづくりを通じて、複数ロボットによる業務の自動化と効率化を支えるフィジカルAIの研究開発業務です。

【個人に期待する役割やミッション】

- ・ロボット・AI・クラウド・データを横断した統合設計のリーダー
- ・技術選定からアーキテクチャ設計、実装までを一貫して推進
- ・マルチロボット協調制御のためのオーケストレーションエンジンの開発

【仕事の魅力・やりがい】

- ・ロボット・AI・空間・クラウドを統合する新しいフィジカルAI基盤システムの創出に携われる
- ・技術の幅が広く、以下の領域を横断的に経験できる

ロボティクス（ROS2 / 制御）

AI / LLM / VLA

分散システム / クラウド

データプラットフォーム

Required Skills

【必須の経験・キャリアや資格・言語】

- ・Python / C++ / Go などによるソフトウェア開発経験
- ・分散システムまたはバックエンド開発経験
- ・Linux環境での開発・運用経験
- ・API設計・マイクロサービス設計の経験
- ・Docker / コンテナ技術の利用経験
- ・英語での技術文献読解・コミュニケーション能力
- ・博士号またはそれに類する高度な研究実績

【歓迎する経験・キャリアや資格・言語】

- ・ROS / ROS2 の利用経験
- ・ロボット制御・SLAM・ナビゲーションなどのロボティクス経験
- ・LLM / VLM / VLA などのAIモデル活用・開発経験
- ・イベント駆動アーキテクチャ（Kafka / NATSなど）の設計経験
- ・Kubernetes / クラウド（AWS/GCP/Azure）の運用経験
- ・シミュレーション（Isaac Sim / Omniverse等）の利用経験

Company Description

大規模かつ先進的なシステムを構築してきた高い技術力と豊富な実績によって、ITサービス市場において国内No.1、グローバル上位のシェアを占めています。世界の各地域で事業を展開し、グローバルなサービス体制を築いています。事業セグメント：テクノロジーソリューション、ユビキタスソリューション、デバイスソリューション