



EEE Parts Engineer/人工衛星、宇宙ステーション、ロケットなどの宇宙機に使用可能な電子機器及び部品

募集職種

採用企業名

株式会社ispace

求人ID

1424159

業種

その他（インフラ）

会社の種類

中小企業（従業員300名以下）

雇用形態

正社員

勤務地

東京都 23区, 中央区

最寄駅

都営新宿線、 浜町駅

給与

600万円～800万円

勤務時間

9:00～18:00（所定労働時間：8時間0分） 休憩時間：60分

休日・休暇

完全週休2日制（休日は土日祝日） 年間有給休暇15日～25日（下限日数は、入社半年経過後の付与日数となります）

更新日

2024年05月15日 05:00

応募必要条件

職務経験

3年以上

キャリアレベル

中途経験者レベル

英語レベル

ビジネス会話レベル

日本語レベル

ビジネス会話レベル

最終学歴

大学卒：学士号

現在のビザ

日本での就労許可が必要です

募集要項

私たちは、低コストで定期的な輸送プラットフォームを構築するために、ランダー（月面輸送船）とローバー（超小型惑星探査ロボット）を開発しています。

=====

EEE Parts Engineer

=====

月着陸船および関連プロジェクトの組込み電子機器に使用する部品選定、試験、カタログの維持管理を実施頂くポジションとしております。

EEE部品選定、電気、デジタル、アナログ、RFエレクトロニクスの領域のうち1つ以上の経験を活かしながら、他の領域にもご興味ございましたら従事できる環境です。

- EEE部品の耐放射線の情報収集、解析
- 部品選定
- 部品の試験準備
- 部品のアップスクリーニングの放射線管理やその他環境試験キャンペーンの企画、健康・安全法規の遵守確認
- 部品カタログと関連レポートの管理
- ボード設計、レビュー、トラブルシューティング、環境試験の実施と統合のサポート
- 不具合発生時の分析サポート
- 半導体技術に関する最新情報の入手
- 継続的な再評価の実施と将来のミッションに対する既存設計の適合性を監視、改善策を提案

■雇用条件・就業条件

雇用形態：正社員（試用期間 3ヶ月）

勤務地：住所：東京都中央区日本橋浜町3-42-3 住友不動産浜町ビル3F

勤務地最寄駅：都営新宿線／浜町駅

受動喫煙対策：屋内全面禁煙

給与形態：年俸制 600万円～900万円

昇給 年1回 有、残業 有

待遇・福利厚生：通勤手当、健康保険、厚生年金保険、雇用保険、労災保険

<各手当・制度補足>

通勤手当：実費精算

社会保険：各種社会保険完備

スキル・資格

■必須条件：

- ・航空宇宙または航空アプリケーションの設計経験
- ・熱真空試験等の宇宙環境試験経験

■歓迎条件：

- ・FMap等ソフトウェアパッケージの知識
- ・宇宙飛行ハードウェア等の機械設計、材料選択、製造プロセスの知識
- ・幾何学的寸法と公差およびスタックアップ計算方法の知識
- ・航空宇宙／航空分野での新しい工業開発プロジェクト経験
- ・ビジネスレベルの英語力

会社説明

Expand our planet. Expand our future.

ispaceは「人類の生活圏を宇宙に広げ、持続性のある世界を目指す」宇宙スタートアップ企業。

超小型宇宙ロボティクスを軸に、月面の水資源開発を先導し、宇宙で経済が回る世界の実現を目指します。

水は水素と酸素に分解することで燃料になるため、月面における水資源のマッピングは、宇宙開発を加速度的に進めると考えます。

建設、エネルギー、鉄鋼、通信、運輸、農業、医療、そして月旅行...2040年に、1000人が住み、年間10000人が月を訪れる。

ispaceは宇宙に構築したインフラを活用することで、地球に住む人間の生活を支えています。

PROJECT

ispaceは民間企業に月での新規ビジネスチャンスを提供し、月を地球の経済・生活圏に取り込むことを目指している。

Google Lunar XPRIZEのファイナリスト5チームに入ったHAKUTOを運営したispace は、史上初の民間企業による月面探査プログラム「HAKUTO-R」に取り組む。

・ HAKUTO

ispaceは、日本で唯一Google Lunar XPRIZEに参加したチームHAKUTOを運営していました。

ベンチャー、大学、そしてプロボノと、様々なバックグラウンドをもった人材が集まり、それぞれの特技を生かし合って月面探査ロボット（ローバー）を開発し、Google Lunar XPRIZEに挑戦し、世界初の民間月面探査を目指しました。

・ M1

Mission1は、日本初、民間主導のランダーでの月面着陸を目指します。

・ M2

Mission1に続くMission2では、月面着陸と搭載したローバーでの月面探査を目指します。

目的は、Mission1同様に、月の情報と地球-月輸送サービス構築に向けた技術検証です。

- M3

Mission3以降の目的は、水資源探査を中心とした、月の情報と地球-月輸送サービスプラットフォームの構築です。高頻度でランダーの月面着陸とローバーでの月面探査を実現し、お客様の荷物を月へ輸送、そして要望に応じて月面のデータを取得する等のミッションを行います。

TECHNOLOGY

ispaceでは、低コストで定期的な輸送プラットフォームを構築するために、小型・軽量で機動力の高いランダーとローバーを開発しています。

日本の高精度な加工技術の活用による大胆な軽量化、民生品の活用による小型・軽量化、コスト削減、開発リードタイム短縮、アジャイル開発の導入による開発スピード向上、品質向上を実現します。

それにより、お客様にとって負担を軽減し、より自由度の高い輸送サービスを提供できます。

- ローバー

小型ながらも機能性を追求した超小型惑星探査ローバー。

世界最小・最軽量のモビリティプラットフォームながらも、インターフェース標準化や群ロボット化により、探査の機能拡張性を有し、お客様の要望に柔軟に対応。

「Google Lunar XPRIZE」のために開発された、360°の視野を持つ高画質カメラを付属した4輪のフライトモデルローバーのSORATOをもとに、月面探査が可能になります。

将来に向けて、最新のロボット工学や人工知能を利用し、複数のローバーで資源の探査と採掘を目指します。