CareerCross

ispace

経理・内部監査統制/英語ビジネスレベル/監査法人での勤務経験＋USCPAをお持ちの方

宇宙ベンチャーとして話題！12月にミッション１をクリアし、次なるベンチャーの世界

募集職種

採用企業名
株式会社ispace

求人ID
1424166

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
700万円 ~ 1000万円

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09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
流暢

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

＝＝＝＝＝＝＝＝＝
経理・内部監査統制
＝＝＝＝＝＝＝＝＝

ご経験に合わせて下記いずれかの業務をお任せします。

- 仕訳入力
- 固定資産台帳、仕入元帳など補助簿と仕訳の元データの整備
- 勘定科目分析
- 連結パッケージレビュー
- 連結調整仕訳入力
- 会社法計算書類作成
- 金商法の開示業務
- 会計監査人対応
- 税務申告書作成業務補助
- 収益認識、原価計算、移転価格プロジェクト等への参画

将来的にIPOも検討しているため、それにあたるアドバイスや監査法人対応等お任せしたいと考えています。当社のアカウント分野をけん引頂く存在となって頂きたいと考えています。

■組織構成：
配属のアカウントチームはマネージャー以下６名、20~40代にて構成されています。今回ご入社頂く方には当社における監査法人対応やそれに伴う内部統制、監査等に携わって頂きたいと考えています。

■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

勤務時間：9:00〜18:00　企画型裁量労働制
月平均残業20~30時間程、在宅勤務可能です。比較的自由度高く就業できる環境です。

給与形態：年俸制　700万円〜1000万円
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：

- 大学卒業以上
- 会計士もしくはUSCPA
- 監査法人での実務経験（３年以上）
- 英語ビジネスレベル以上

■歓迎条件：
・FEmap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きます。

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。