



ロボット制御・アプリケーションエンジニア ※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

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

## 募集職種

### 採用企業名

u g o 株式会社

### 求人ID

1585674

### 部署名

ロボット開発部

### 業種

機械

### 雇用形態

正社員

### 勤務地

東京都 23区, 千代田区

### 給与

600万円 ~ 1000万円

### 勤務時間

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)

### 休日・休暇

完全週休2日制 (土日祝)

### 更新日

2026年06月29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

基礎会話レベル

### 日本語レベル

ビジネス会話レベル

### 最終学歴

高等学校卒

### 現在のビザ

日本での就労許可が必要です

## 募集要項

### ◀募集要項・本ポジションの魅力▶

- ・ 双腕ロボットのアーム制御や業務自動化ツールの開発を担当
- ・ 高度なロボット制御技術に挑戦し、実機を通じて専門性を高められる
- ・ 制御から業務フロー設計まで担い、将来はロボット開発全体をリードできる成長環境

- ・ リモート可×フレックス制で柔軟に働け、書籍購入支援や社宅制度など福利厚生も充実

### 【業務内容】

双腕ロボット「ugo Pro」をはじめとする業務DXロボットのアーム制御、各種アクチュエータ制御、そして一連の警備・点検業務を遂行するために必要な技術開発を担当していただきます。

ロボットの「腕の動き」や複雑なタスクを遂行させるための制御システムと、業務担当者が簡単に業務フローを設定できるノーコードインテグレーションツールの開発に取り組んでいただきます。

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>

双腕ロボット「ugo Pro」のアーム制御システムと、一連の警備・点検業務を遂行するために必要なノーコードインテグレーションツールの開発などを担当していただきます。

- ・ 双腕ロボットのアーム制御システムの設計・開発・最適化
- ・ 各種アクチュエータ（モーター、グリッパー、リフト等）の制御実装
- ・ ノーコードインテグレーションツールの開発（業務担当者が簡単に業務フローを設定できる仕組み）
- ・ 一連の警備・点検業務を遂行するために必要な技術開発
- ・ ロボットの動作計画（Motion Planning）とコリジョン回避
- ・ 遠隔操作と自動化のハイブリッド制御システムの開発
- ・ 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++
- ・ 制御系：ロボットアーム制御、PID制御
- ・ アクチュエータ：サーボモーター、グリッパー、リフト機構

<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）：

- ・ 双腕ロボットの複雑な制御と業務自動化の両立
- ・ 双腕ロボット「ugo Pro」の2本のアームを協調制御する高度な制御技術
- ・ エレベーターボタン押しなど、警備業務に必要な繊細な動作の実装
- ・ ノーコードインテグレーションツールの開発により、エンジニア以外にも業務フローを設定可能に
- ・ 遠隔操作と自動化のハイブリッド運用による、柔軟で堅牢なシステム設計
- ・ 実機での検証機会が豊富で、実際の業務現場でのフィードバックを得ながら開発できる

### ■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

### ■キャリア・成長機会：

- ・ ロボットアーム制御のスペシャリストとして、産業用ロボット分野での専門性を深められる
- ・ 業務自動化プラットフォーム開発を通じて、システム全体を俯瞰する視点を養える
- ・ 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）

---

**スキル・資格****【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）
- ・ 制御工学（PID制御、フィードバック制御等）の知識と実装経験

**【歓迎要件】**

- ・ ロボットアーム、アクチュエータ制御の実装経験
- ・ 産業用ロボット、協働ロボットの制御システム開発経験
- ・ Motion Planning、逆運動学（IK）の実装経験
- ・ ROS/ROS 2 を用いたロボット制御開発経験
- ・ 力覚制御、インピーダンス制御の実装経験
- ・ Golang, Rust を実務で使用した経験
- ・ タスクスケジューリング、ワークフロー管理システムの開発経験
- ・ ノーコード/ローコードツールの開発経験
- ・ リアルタイムシステムの開発・最適化経験
- ・ Webサービスとの連携開発経験
- ・ 双方向リアルタイムストリーミング通信システムの開発経験
- ・ 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

---

**会社説明**