

ポスドク研究員の募集【自動運転自動車の開発】

機関名：金沢大学

部署名：新学術創成研究機構 未来社会創造研究コア 自動運転ユニット

URL：<http://infiniti.adm.kanazawa-u.ac.jp/>

求人内容：

[募集研究室]

金沢大学 新学術創成研究機構 未来社会創造研究コア 自動運転ユニット
(ユニットリーダー 菅沼直樹 准教授)

[募集の背景、機関の詳細]

金沢大学では国内の大学として初となる市街地の公道での自動運転自動車の走行実証実験を2015年から開始しました。そして、過疎地から市街地に至るまで国内の様々な場所において公道走行実証実験を実施しており、既に12,000km以上の自動運転での走行実績を有しております。現在これらの実績をもとに多数の企業や研究機関と実車を用いて自動運転技術の研究開発を進めており、これらの研究開発の効率化のため下記の内容でポスドク・研究員を募集します。ご関心をお持ちの方はぜひ応募のご検討をお願いいたします。

[仕事内容]

自動運転システムに搭載する各種アルゴリズム検討、ソフトウェアの実装、国内外の公道やテストコース等における技術検証等を実施していただきます。

[勤務地住所等]

主な勤務地：金沢大学角間キャンパス（石川県金沢市角間町）

[募集人員]

ポスドク・研究員（2名程度）

[着任時期]

採用が決定次第、可能な限り早い時期に着任を希望（応相談）

研究分野：

自動運転に関する研究。特に画像処理やLIDAR, RADAR等を用いたセンシングに関連した研究、自動運転自動車のパスプランニング、車両制御等の研究

職種：研究員・ポスドク相当

勤務形態：フルタイム常勤、任期有、共同研究の進展・予算に応じて年度ごとに契約更新

勤務地：石川県

応募資格：

C/C++言語、Python等によるソフトウェア開発が可能な方。また必須ではありませんが下記いずれかの研究経験のある方が望ましいです。

- ・画像処理やLIDAR, RADAR等を用いたセンシング、認識技術等の研究経験がある方
- ・自動運転自動車や移動ロボット等のパスプランニングに関する研究経験がある方
- ・Deep Learningをはじめとする機械学習に関連した研究経験がある方。

さらに下記の要件を満たしている方がより望ましいです（こちら必須条件ではありません）。

- ・博士の学位を有する方，または取得見込みの方
- ・普通自動車運転免許を保有し，日常的な自動車の運転に支障のない方。
(試験車両の運転をしていただく場合があります)。

待遇：

- ①賃金：処遇は金沢大学非常勤職員就業規則および金沢大学非常勤職員給与規程に準拠する
- ②諸手当：通勤手当（マイカー通勤可），住居手当，賞与，残業手当など
- ③保険：社会保険（健康保険及び厚生年金），雇用保険
- ④休日：土・日曜日，祝日，夏季一斉休業，年末年始の休日
- ⑤年次有給休暇及び特別休暇：金沢大学非常勤職員就業規則に基づき付与

募集期間：

募集〆切：平成 30 年 12 月 20 日(木) 必着。ただし，定員になり次第締め切ります。

応募・選考・結果通知・連絡先：

[提出書類]

- (1) 履歴書（写真貼付），【博士の学位の有無，運転免許の保有の有無を記載すること】
- (2) 主要論文の別刷，または企業等における業務経験など
(メール提出の場合は下記問い合わせ先に送付し必ず受領確認をして下さい。郵送の場合は書留とし，朱書きで【自動運転ユニット研究員応募書類在中】と明記して下さい。なお提出した書類は返送しません。また JREC-IN Portal の「Web 応募」機能からも応募頂けます)

[書類提出先，問合せ先]

〒920-1192

石川県金沢市角間町 金沢大学 新学術創成研究機構未来社会創造研究コア 自動運転ユニット
ユニットリーダー 菅沼直樹 准教授

suganuma(at)staff.kanazawa-u.ac.jp

(at)は@に変換し使用のこと。

[選考方法]

書類審査の後，面接もしくはプレゼンテーションをお願いすることがあります。

備考：研究室 URL

<http://its.w3.kanazawa-u.ac.jp/>

JRECIN

https://jrecin.jst.go.jp/seek/SeekJorDetail?fn=4&id=D118091449&ln_jor=0