



Safety and Product Assurance Engineer/航空宇宙関連の知識必須/英語ビジネスレベル

Job Information

Hiring Company[ispace, inc.](#)**Job ID**

1424164

Industry

Other (Infrastructure)

Company Type

Small/Medium Company (300 employees or less)

Job Type

Permanent Full-time

Location

Tokyo - 23 Wards, Chuo-ku

Train Description

Toei Shinjuku Line, Hamacho Station

Salary

6 million yen ~ 8 million yen

Work Hours

9:00~18:00 (所定労働時間: 8時間0分) 休憩時間: 60分

Holidays

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)

Refreshed

July 10th, 2024 06:00

General Requirements

Minimum Experience Level

Over 3 years

Career Level

Mid Career

Minimum English Level

Business Level

Minimum Japanese Level

Business Level

Minimum Education Level

Bachelor's Degree

Visa Status

Permission to work in Japan required

Job Description

The Safety and Product Assurance team is looking for a new team member who is passion in Space and experiences in Quality and Product Assurance. As part of the Safety and Product Assurance team, we will be in charge of developping quality control, focusing on supplier quality management, incoming inspection and ispace internal integration quality control. If you have a passion in space and experiences in Quality and Product Assurance,

Key Responsibilities

- Manage supplier quality (follow supplier manufacturing progress, participate to manufacturing milestones review, manage nonconformance handling, perform supplier audit if audit)
- Participate to new supplier selection process (quality evaluation)
- Manage part incoming inspection (define the inspection flow based on parts type and perform some of the required verification)
- Manage internal integration process and manage nonconformance raised during production
- Perform surveillance activity (internal audit) to ensure enforcement of quality standards
- Participate to the development of ispace quality referential

■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

Required Skills

Basic Qualifications (Required Skills / Experience)

- 5+ years of experience in Quality / Product Assurance in the aerospace industry
- Good knowledge of space industry quality standards
- Experience as auditor
- Working level in English
- Excellent interpersonal, organizational, and communication skills. Enthusiastic attitude and team player

Preferred Qualifications (Desired Skills / Experience)

- Working experience with supplier (quality management)
- Working level in Japanese
- Lean / six sigma green belt or higher certification
- Experience in ERP system (Netsuite)

Company Description

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。