

職務経歴書

2025年9月18日現在

氏名 I.H

■職務要約

2018年に株式会社Aに入社。研究開発部に配属され、約3年間、建設現場における配筋の3D解析・自動検査システムの研究・開発に従事しました。要件定義から設計、開発、テスト、保守運用を担当し、特許取得にも貢献しました。

2021年に株式会社Bに入社、研究開発部に配属し、約3年間、自動車・電気・製造・食品などの業界を対象とした研究開発受託業務に従事し、要件定義にもとづいた設計や開発、テストを担当。また、数名規模のプロジェクトのリーダー・マネージャーとして全体の進行管理やメンバーのマネジメント、他プロジェクトの技術アドバイザーも経験。メンバーへの適切な指示や顧客との調整により、期待されるシステムの品質を達成しながら期日通り納品できています。

同時に、要素技術の開発業務に従事しています。主に、デジタルカメラ画像を対象とした解析AIのファインチューニングのための、シンセティックデータ(3DCGによる合成データ)の自動生成技術環境の開発に携わっています。また、これを用いた場合のAIの学習の最適化技術の開発に貢献いたしました。

2024年に株式会社Cに入社、ソリューション事業部に所属し、LLM/VLMを用いた動画解析QAタスク解決AIの研究開発業務に従事し、CVPRの同課題で優勝モデルの研究開発・改善を行い、カテゴリ解析という新規研究軸の要件定義～開発に貢献いたしました。

2025年4月に、個人事業主として独立し、ロボットアームを用いた、LLM・音声認識による自然言語指示・ティーチング可能な、外観検査システム開発の受注に携わり、プロトタイプシステムの要件定義～開発、納品を達成しました。

同時に、画像・動画生成AIと、3DCG生成、LLM/VLMを組み合わせた独自のデータ生成・AI学習システムの内製開発を行い、基盤システムとして運用可能としました。

2025年7月末に、合同会社Aを創業し、野生動物の検出・警報装置の開発、システム研究開発受注業務を進行中です。

■経験のある要素技術

- ・3D幾何学(単眼SLAM、深度ベースSLAM、ステレオビジョンなど)
- ・画像処理(周波数解析、テクスチャ解析、回帰分析、クラスタ分析など)
- ・機械学習(深度推定、オプティカルフロー推定、セグメンテーションマスク推定、2D/3Dバウンディングボックス推定など)
- ・3Dソフトウェア、またそのスクリプトコーディング(blender、unreal engineなど)
- ・LLM/VLM(運用、モデルファインチューニングなど)
- ・ロボットアーム制御(ROS2、Gazebo、move it2など)

■活かせる経験、技術

- ・顧客へのヒアリングから要件定義、開発までの経験
- ・python、C++、C#によるアプリケーションの開発
- ・数名規模のプロジェクトリーダー、マネージャーを経験
- ・データ数不十分やコーナーケースへの対応

勤務先会社名	株式会社A
勤務期間	2018年4月～2021年3月
勤務先業種	研究・開発
勤務先資本金	1億以上
勤務先従業員数	30名以上
経験職種	システムエンジニア、プログラマ

雇用形態	正社員
年収実績	400 ~ 450 万円
業務上のポジション	プロジェクト主担当
職務内容	<p>研究開発部に所属し、画像処理・AI を用いた研究開発受託業務を行う。</p> <p>【職歴】 <2018年4月～2020年10月> 大手建設会社20社の共同研究ワーキンググループからの研究開発受託案件 建設現場における配筋3D計測システムの開発 OS : WINDOWS, 一部 LINUX フレームワーク : MFC, .NET 使用言語 : c++, c#, python 主な使用ライブラリ : opencv, opengl, tensorflow, pytorch 主な使用技術 : SLAM, セマンティックセグメンテーション, ステレオビジョン, 周波数解析など</p> <p>【特許】 ステレオカメラを用いた配筋3D計測システム(特許取得済) 配筋3D計測システム専用デバイス(特許取得済)</p>

勤務先会社名	株式会社B
勤務期間	2021年3月～ 2024年12月
勤務先業種	研究・開発
勤務先資本金	1000万以上
勤務先従業員数	10名以下
経験職種	システムエンジニア、プログラマ
雇用形態	正社員
年収実績	800～1000万円
業務上のポジション	プロジェクトマネージャー、プロジェクトリーダー
職務内容	<p>研究開発部に所属し、シンセティックデータ生成技術を用いたAIのファインチューニングを中心とした研究開発受託業務を行う。</p> <p>【職歴】</p> <p><2020年10月～2021年2月> 単眼カメラを用いた商材画像の3D化 OS : WINDOWS, LINUX 使用ソフトウェア : Blender 使用言語 : python 主な使用ライブラリ : opencv, tensorflow, pytorch, blender-python 主な使用技術 : シンセティックデータの生成・環境構築、深度推定、法線ベクトル推定、テクスチャ推定</p> <p><2021年3月～2021年9月> ドライブレコーダーから取得した事故状況データの解析 OS : WINDOWS, LINUX 使用ソフトウェア : Blender 使用言語 : python 主な使用ライブラリ : opencv, tensorflow, pytorch, blender-python 主な使用技術 : シンセティックデータの生成・環境構築、深度推定、オプティカルフロー推定、セグメンテーションマスク推定、3Dバウンディングボックス推定、自己位置推定、3D幾何解析</p> <p><2021年10月～2021年12月> ダイキャスト製品の外観検査システムの構築 OS : WINDOWS, LINUX 使用ソフトウェア : Blender 使用言語 : python 主な使用ライブラリ : opencv, tensorflow, pytorch, blender-python 主な使用技術 : シンセティックデータの生成・環境構築、セグメンテーションマスク推定、テクスチャ解析、異常検知処理</p> <p><2022年1月～2022年2月> 電柱昇柱時の作業員の危険予測システムの構築 OS : WINDOWS, LINUX 使用ソフトウェア : Blender 使用言語 : python 主な使用ライブラリ : opencv, tensorflow, pytorch, blender-python 主な使用技術 : シンセティックデータの生成・環境構築、骨格検知、2Dバウンディングボックス推定、3D幾何解析</p>

	<p><2022年3月～2022年4月> 外観検査時の光源環境推定システムの研究開発 OS : WINDOWS, LINUX 使用ソフトウェア : Blender 使用言語 : python 主な使用ライブラリ : opencv, tensorflow, pytorch, blender-python 主な使用技術 : シンセティックデータの生成・環境構築、光源推定</p> <p><2022年5月～2022年12月> 道路上のポットホールの検出・3D化システムの構築 OS : WINDOWS, LINUX 使用ソフトウェア : Blender 使用言語 : python 主な使用ライブラリ : opencv, tensorflow, pytorch, blender-python 主な使用技術 : シンセティックデータの生成・環境構築、2D バウンディングボックス推定、深度推定、テクスチャ推定、姿勢センサを用いた幾何解析、セグメンテーションマスク推定</p> <p><2023年1月～現在> ドライブレコーダーデータベースを用いた事故状況解析システムの構築と交通シミュレータとしてのシンセティックデータ生成機構の研究開発 OS : WINDOWS, LINUX 使用ソフトウェア : Blender 使用言語 : python 主な使用ライブラリ : opencv, tensorflow, pytorch, blender-python 主な使用技術 : シンセティックデータの生成・環境構築、深度推定、オプティカルフロー推定 3D バウンディングボックス推定、セグメンテーションマスク推定、自己位置推定、3D 幾何解析</p>
--	---

勤務先会社名	株式会社C
勤務期間	2024年12月～2025年3月
勤務先業種	研究・開発
勤務先資本金	1000万以上
勤務先従業員数	10名以下
経験職種	システムエンジニア、プログラマ
雇用形態	正社員
年収実績	840万円
職務内容	<p>ソリューション事業部に所属し、LLM/VLM を用いた動画解析 QA タスク解決 AI の研究開発業務を行う。CVPR の同課題で優勝モデルの研究開発・改善を行い、カテゴリ解析という新規研究軸の要件定義～開発に貢献。</p> <p>【職歴】</p> <p><2024年12月～2025年3月> 動画解析 QA タスク課題の研究開発・改善 OS : LINUX 使用ソフトウェア : Dify 使用言語 : python 主な使用ライブラリ : tensorflow, pytorch, open router 主な使用技術 : LLM/VLM モデルのファインチューニング、LLM によるカテゴリ分類・解析</p>

勤務先会社名	個人事業主
勤務期間	2025年4月～ 2025年7月
勤務先業種	研究・開発
受注実績	200万円
職務内容	<p>ロボットアームを用いた、LLM・音声認識による自然言語指示・ティーチング可能な、外観検査システム開発の受注。プロトタイプシステムの要件定義～開発、納品を達成。</p> <p>同時期に、画像・動画生成AIと、3DCG生成、LLM/VLMを組み合わせた独自のデータ生成・AI学習システムの内製開発を行い、基盤システムとして運用可能とした。</p> <p>【職歴】 <2025年4月～2025年7月> ロボットアームを用いた外観検査システムの開発 OS : WINDOWS、LINUX 使用ソフトウェア : Dify、Blender、ROS2、Gazebo、move it2 使用言語 : python 主な使用ライブラリ : tensorflow, pytorch, open router, opencv 主な使用技術 : シンセティックデータの生成・環境構築、インスタンスセグメンテーション、ロボットアーム制御、音声認識</p>

勤務先会社名	合同会社A
勤務期間	2025年8月～（現在に至る）
勤務先業種	研究・開発
勤務先資本金	50万円
勤務先従業員数	10名以下
役職	代表社員
職務内容	代表社員として創業。野生動物の検出・警報装置の開発、システム研究開発受注業務を進行中。

■自己PR

<常に技術向上を心掛けた開発姿勢>

これまでのキャリアにおいて、AIや画像処理技術を中心に、最先端の技術を駆使しながらプロジェクトに取り組んできました。例えば、シンセティックデータを活用したAIファインチューニング技術では、少ない実データから高精度なモデルを作成する手法を開発し、プロジェクトの成功に貢献しました。また、常に学びを続け、画像生成AI技術や、NeRF(Neural Radiance Fields)、Dify、Comfyなどを開発環境へ取り入れるなど、変化する状況に素早く対応する力を備えています。どのような環境でも、自ら成長しつつ成果を出すことができるが私の強みです。

<柔軟な問題解決力>

プロジェクトの中で直面する課題に対しては、柔軟な発想で解決策を見つけ出す力を発揮してきました。特に、データが不足している状況や、予期せぬ技術的な問題に対しても、シミュレーション技術やAI技術を活用し、コーナーケースをカバーするような実用的な解決策を提案することができました。この問題解決能力は、今後のどのようなプロジェクトにも貢献できると考えています。

以上