



いわみ しようた

岩見 彰太

Software Engineer

Info

Phone

080-2253-0143

Email

shota.iwami@outlook.jp

Address

154-0002
東京都世田谷区下馬1-47-25
クレイシアIDZ祐天寺801

Date of Birth

1997/08/19

Education

2016/03
神奈川県立柏陽高校 卒業

2016/04
首都大学東京
システムデザイン学部
航空宇宙システム工学科 入学

2020/03
首都大学東京
システムデザイン学部
航空宇宙システム工学科 卒業

2020/04
東京都立大学大学院
システムデザイン研究科
航空宇宙システム工学専攻 卒業

2022/03
東京都立大学大学院
システムデザイン研究科
航空宇宙システム工学専攻 卒業

Experience

2022/04 - 現在

株式会社サイバーエージェント - Backend Engineer

AI事業本部 協業リテールメディアディビジョン

某大手ドラックストア新規アプリ開発 (2023/04 - 現在)

数百万人の利用が見込まれるユーザー向けアプリの新規開発。バックエンドのAPI開発から外部サービスとの連携、大規模な負荷試験やオブザーバビリティ基盤の構築と運用を実施。また、開発速度向上のためトランクベース開発を積極的に推進。

技術スタック

- 言語: Go
- インフラ: AWS
 - ECS on Fargate
 - Aurora Serverless v2
 - DynamoDB
- DWH: Snowflake
- サービス間通信: gRPC (grpc-web/envoy)
- CI/CD: GitHub Actions/PipeCD
- IaC: Terraform
- feature flag: OpenFeature
- 負荷試験: k6
- o11yツール: Datadog
- その他: GitHub/Slack/Linear/Notion/Confluence

参考

- 大規模サービスのローンチに向け、パフォーマンスチューニングした話 | [CyberAgent Developers Blog](#)
- 自動生成を活用した、運用保守コストを抑える Error/Alert/Runbook の一元集約管理 | [Speaker Deck](#)
- Unified Diff 形式の差分から Go AST を構築して feature flag を自動計装する | [Speaker Deck](#)
- OpenFeatureと自動生成を活用したフィーチャーフラグの宣言的集約管理 | [Speaker Deck](#)

某外資アパレル企業の新CRM構築/モバイルアプリ/会員サイト/データ移行 (2022/04 - 2023/03)

複数ブランドとプラットフォームの統合、新CRMシステムの構築とデータ移行を実施。0->1の立ち上げ時期から参画し、要件定義/設計/実装/負荷テスト/リリース/運用まで貫して経験。主に会員関連機能と外部サービスとの連携を担当。

技術スタック

- 言語: Go
- インフラ: Google Cloud Platform
 - Cloud Run
 - Cloud Spanner
 - Cloud Function
 - PubSub
- DWH: Snowflake
- サービス間通信: gRPC/REST (grpc-gateway)
- CI/CD: GitHub Actions/PipeCD
- IaC: Terraform
- 負荷試験: k6
- o11yツール: Datadog
- その他: GitHub/Slack/Notion/Confluence/Jira

参考

- 外部API連携とシナリオテスト基盤構築で新卒1年目がDXに向き合う | [CyberAgent Developers Blog](#)

センシングゼミ（2023/03 - 現在）

社内のゼミ制度で参加。R&D組織である AI Lab のメンバーと主に開発。小売における店内測位の有用性の検証を実施。現在は UWB とコンピュータビジョンを組み合わせた Opt In Camera の開発を進行中。

技術スタック

- 言語: C++/Python
- ハードウェア: ESP32 UWB

参考

- [CA DATA NIGHT #4 ~映像メディア技術による新たなデータサイエンスの可能性~ | opt-in camera: カメラによる行動計測におけるオプトインの仕組みの実現](#)

○ 2021/01 - 2021/09

グリー株式会社 - Full Stack Engineer (Internship)

アウモ株式会社

おでかけメディア「aumo」の開発（2021/01 - 2021/09）

バックエンドの基本的な実装からフロントエンドのパフォーマンスチューニングまで実施。

技術スタック

- 言語: Ruby (Ruby on Rails)
- インフラ: AWS

参考

- [【コアウェブバイタル】Page Speed Insights API を利用したパフォーマンス計測基盤の自作 | aumo Tech Blog - アウモテックブログ](#)
- [【コアウェブバイタル】Google Core Update による CLS の変化と対策 | aumo Tech Blog - アウモテックブログ](#)
- [【コアウェブバイタル】CriticalCSS の導入による FCP の改善 | aumo Tech Blog - アウモテックブログ](#)
- [8ヶ月間のアウモエンジニア長期インターンを卒業します | aumo Tech Blog - アウモテックブログ](#)

○ 2019/01 - 2022/03

株式会社スペースエンターテインメントラボラトリ - Software and Hardware Engineer (Internship)

飛行艇型ドローンの開発（2019/01 - 2022/03）

主翼のある固定翼機の飛行艇型ドローンの開発。フライトコントローラーのソフトウェア開発や機体の製造、CADを用いた設計などを実施。

技術スタック

- 言語: C++/Python
- ソフトウェア: PX4 Auto Pilot / Arduino
- ハードウェア: Pixhawk
- ツール: SOLIDWORKS

参考

- [スペースエンターテインメントラボラトリ](#)

Education

○ 2020 - 2022

システムデザイン研究科 航空宇宙システム工学域

東京都立大学大学院

システムデザイン専攻 航空宇宙システム工学域 工学修士

研究テーマ「無人機交通管理を想定したドローンの四次元航法の飛行実験」

ドローン等の無人航空機を対象とした運航管理を無人機交通管理 (Unmanned Aircraft System Traffic Management: UTM) と呼ぶ。現在は航空機の遅延などの影響も加味して、無人航空機を飛行させる際は前日など事前に航路と時間を飛行計画として提出し、その時間その空域を占有する運用を行っている。これは現在の無人航空機が位置と速度のみを指定した三次元航法 (緯度/経度/高度) を主に行っているため、飛行時の正確な位置を特定するのが困難であるためである。そこで、旅客機などでも運用が計画されている位置 (緯度/経度/高度) に加えてその位置での時刻を指定する四次元航法 (緯度/経度/高度/時刻) を無人航空機に実装し、その効果を明らかにした。

Public Speaking

○ 2024/06

Session: 20 mins

OpenTelemetry Meetup #3

「feature flag と OpenTelemetry」

トランクベース開発やABテストなどの観点から feature flag を利用するケースが増えていくが、これに対する o11y の重要性はあまり語れていないため、feature flag x o11y の事例と具体的な実装に関する提案を行った。

参考

- [OpenTelemetry Meetup 2024-06 - connpass](#)
- [feature flag と OpenTelemetry - Speaker Deck](#)

○ 2023/06

Session: 40 mins

CloudNative Days SUMMER 2024

「OpenFeature と自動生成を活用した、フィーチャーフラグの宣言的集約管理」

feature flag の標準規格を目指す OSS である OpenFeature と protoc plugin を活用して、フラグデータを宣言的に管理しつつ、feature flag 管理サービスに依存しないシステム構築の提案を行った。

参考

- [OpenFeature と自動生成を活用した、フィーチャーフラグの宣言的集約管理 | CloudNative Days Summer 2024](#)
- [OpenFeatureと自動生成を活用したフィーチャーフラグの宣言的集約管理 - Speaker Deck](#)

○ 2023/06

Short Session: 20 mins

Go Conference 2024

「Unified Diff 形式の差分から Go AST を構築して feature flag を自動計装する」

feature flag を if 文で差し込む処理を Git の Unified Diff 形式の出力をを利用して Go の AST を構築し、自動計装を行う手法の提案を行った。

参考

- [Sessions | Go Conference 2024](#)
- [Unified Diff 形式の差分から Go AST を構築して feature flag を自動計装する - Speaker Deck](#)

○ 2023/06

Short Session: 20 mins

DevOpsDays TOKYO 2024

「自動生成を活用した、運用保守コストを抑える Error/Alert/Runbook の一元集約管理」

Protocol Buffers のファイルにエラー原因とその対処法、そしてエラーを一意に特定するコードとして Reason Code を記載し、protoc plugin を用いてアプリケーションコードと Datadog のアラート用設定の Terraform を自動生成し、アラートのリッチ化を低成本で実現できる仕組みの提案を行った。

参考

- [devopsdays Tokyo 2024](#)
- [自動生成を活用した、運用保守コストを抑える Error/Alert/Runbook の一元集約管理 - Speaker Deck](#)

○ 2023/12

LT: 5 mins

Go Conference mini 2023 Winter IN KYOTO

「GoのProtocプラグインを活用した効率的な負荷試験戦略」

protoc plugin を使用して、Protocol Buffers のファイルから k6 の負荷試験用シナリオを自動生成する手法の提案を行った。

参考

- [Go Conference mini 2023 Winter IN KYOTO - connpass](#)
- [GoのProtocプラグインを活用した効率的な負荷試験戦略 / Efficient Load Testing Strategies Utilizing the Go Protoc Plugin - Speaker Deck](#)

Certification

- 2023/07
Datadog
Datadog Fundamentals
 - [Datadog Certified: Datadog Fundamentals - Credly](#)
- 2023/04
Google Cloud
Professional Cloud Architect
 - [Professional Cloud Architect - Credly](#)

Others

- 2019/09
自動操縦部門
第15回全日本学生室内飛行ロボットコンテスト

5位 / 3D EXPERIENCE (CATIA) 賞

決められたレギュレーションを満たした小型飛行ロボットを製作し、その機体を使用して特定のミッションをいかに高得点かつ短時間でこなせるかを競う大会。研究室メンバーで参加。主に機体の設計や製造などハード面を中心に担当。

技術スタック

 - 3D CAD: CATIA/Fusion360
 - ハードウェア: Arduino

参考

 - [第15回全日本学生室内飛行ロボットコンテスト概要 | 全日本学生室内飛行ロボットコンテスト](#)