

職務経歴書

2025 年 7 月 9 日現在

氏名 ジョナサン セティアワン

■職務要約

立命館大学で情報理工学を学び、AI・ロボティクス分野を中心にプロジェクト開発を経験。ROS2 を用いたロボット制御、自然言語処理システムの開発に加え、Python・Java・OpenCV・TypeScript を活用したアプリケーション構築にも携わる。

■活かせる経験・知識・技術

- ・ROS2、Gazebo、MoveIt などを用いたロボット開発経験
- ・Python、TypeScript、JavaScript によるソフトウェア開発
- ・自然言語処理、画像分類、物体検出などの AI・機械学習プロジェクト経験
- ・チーム開発 (GitHub, Docker, CI/CD, Scrum) と技術ドキュメンテーション経験
- ・英語、日本語での技術コミュニケーションが可能 (N3 レベル/日常会話)

■職務経歴

2024 年 10 月～現在 個人開発プロジェクト活動 (学生)		
活動内容：AI／ロボティクス分野におけるソフトウェア開発 所属：立命館大学 情報理工学部 (学士課程)		個人開発者として活動
2025 年 6 月～現在 / 自主プロジェクト：Robot Motion Planner	開発環境	規模
【プロジェクト概要】 自然言語から MoveIt を用いたロボットアームの軌道生成を行う Web アプリケーションの開発。 【担当フェーズ】 要件定義、設計、開発、テスト、保守 【業務内容】 <ul style="list-style-type: none">・UI と自然言語入力的设计・ROS2 ノード・Launch 構成・モーションプランニングの実装・MoveIt での軌道生成、RViz での可視化・エラー処理、ログ出力、ユーザーテストの実施 【実績・取り組み】 <ul style="list-style-type: none">・高精度なロボット操作の自然言語化を実現・モジュール設計・ドキュメント整備により拡張性を向上	【言語】 Python TypeScript 【OS】 Windows Mac 【ツール】 ROS2 MoveIt Next.js OpenCV Git	個人開発
2025 年 6 月～現在 / 自主プロジェクト：QROS Copilot	開発環境	規模
【プロジェクト概要】 ROS2 開発を支援する AI アシスタントツールを Web で構築。質問応答、ログ解析、デバッグ補助機能を搭載。 【担当フェーズ】 設計、実装、検証、運用改善 【業務内容】 <ul style="list-style-type: none">・Next.js 15、TypeScript、shadcn/ui を用いたモダンな Web UI の構築・Genkit + Gemini AI による AI 統合 (RAG ベースの質問応答・ログ解析)	【言語】 Python TypeScript 【OS】 Windows Mac	個人開発

<ul style="list-style-type: none"> ・Launch ファイルデバッガやTF ツリー解析などの開発支援ツールの実装 ・ドキュメント検索機能の実装（ROS2 公式ドキュメント連携） <p>【実績・取り組み】</p> <ul style="list-style-type: none"> ・複数の開発支援機能を統合し、ROS2 開発者の UX と効率性を向上 ・コードベースと AI 機能の分離により、保守性・拡張性の高い構成を実現 	<p>【ツール】</p> <p>Next.js 15 shadcn/ui Genkit Firebase Git</p>	
2025 年 6 月～現在 / チームプロジェクト: Tomato Quality Assessment System	開発環境	規模
<p>【プロジェクト概要】</p> <p>OpenCV と TensorFlow を使い、トマトの品質を自動で 4 段階に分類する AI モデル（VGG16）を構築。</p> <p>【担当フェーズ】</p> <p>要件定義、開発、テスト、モデル評価</p> <p>【業務内容】</p> <ul style="list-style-type: none"> ・約 10,000 件のデータを使ってモデルを訓練 ・OpenCV で色・形状などの画像特徴を抽出 ・Kaggle と GitHub を用いたチーム開発 <p>【実績・取り組み】</p> <ul style="list-style-type: none"> ・微調整により分類精度を最大 10% 向上 ・実装と同時に改修しやすい構成・ドキュメントを整備 	<p>【言語】</p> <p>Python</p> <p>【OS】</p> <p>Windows Mac Ubuntu</p> <p>【ツール】</p> <p>TensorFlow OpenCV Git Kaggle</p>	学生チーム (5 名)

■テクニカルスキル

種類		使用期間	レベル
OS	Windows	約 9 年	日常や開発で使いました
	Macintosh	約 1 年 6 カ月	日常や開発で使いました
	Linux / Ubuntu	約 9 カ月	ターミナルの使い方や、開発の環境を作ることができます
言語	Python	約 2 年	AI やロボットの開発でよく使いました
	Java	約 1 年	学校やプロジェクトで使いました。オブジェクト指向に対応できます
	JavaScript	約 2 年	Web 開発で使いました。TailwindCSS もプロジェクトでよく使いました
	MIPS Assembly	約 3 カ月	コンピュータのしくみを学ぶために使いました
	TypeScript	約 3 カ月	Web アプリの開発に使いました（React など）
AI/ML	TensorFlow / PyTorch / Keras / VGG16 / YOLO	約 1 年	AI モデル（画像の分類など）を作ったことがあります
	Scikit-learn / Pandas / NumPy	約 1 年	データの整理や機械学習のプログラムを書いたことがあります
	OpenCV	約 1 年	画像から情報をとるために使いました（分類・検出など）
ロボット	ROS2	約 9 カ月	TurtleBot3 でロボットの動きを作るプログラムを開発しました。
	Gazebo	約 9 カ月	ロボットの動きをパソコンでシミュレーションしました。
	MoveIt	約 9 カ月	ロボットアームの動きを作るために使いました（RViz も使いました）

■資格

普通自動車第一種運転免許	2022 年 10 月取得
IELTS 8.0	2022 年 10 月合格
Edexcel A-Level (数学 A・物理 A・英語 B)	2022 年 5 月合格
村井シークス奨学金 受給	2025 年度
JASSO 奨学金 受給	2024 年度

■自己PR

<ロボティクス経験>

立命館大学から Ri-One 団体プロジェクトや個人開発を通じて、ROS2 や Gazebo、MoveIt を使ったロボット開発を経験してきました。TurtleBot3 を用いた自律移動や、ロボットアームのモーションプランニングにも取り組みました。

<プログラミング経験>

Python や Java をよく使って開発をしてきました。TypeScript や JavaScript も使ったことがあります。AI のプロジェクトでは、TensorFlow や PyTorch で画像を分類するモデルや、再び同じものを見つけるモデルを作りました。OpenCV を使って画像を処理したり、scikit-learn で機械学習のモデルを作ったこともあります。また、GitHub や Docker を使ってチームで開発する経験もあります。

<新しいチャレンジをする>

私は、新しいことを学ぶのが好きです。わからないことがあれば、自分で調べて勉強するようにしています。最近は、自然言語処理や、ROS2 を使った開発サポートツールの開発にもチャレンジしました。これからも、仕事に必要なスキルをどんどん学んで、使えるようになりたいです。

以上