

職 務 経 歴 書

氏名 徐 洋

■職務要約

現職（2013/8～現在）NEC チャイナ・ソフトジャパン株式会社では多くのプロジェクトを携わってきました。かんぽ生命、ローソン次世代チケット、CRM(顧客管理システム)などのプロジェクトを参画しました。

前職(2011/8～2013/8) 株式会社パイブドビッツで SPRIAL EC という EC プラットフォーム自社サービスの構築を参画しました。

前々職(2010/6～2011/6) 株式会社メディアンスフリーで奈良市の観光サイトの構築を担当しました。中国語も生かして、翻訳も参画しました。

技術面だけではなく、コミュニケーション能力を活かし、市場の動向を常に把握すると共に技術の革新を追求するグローバルなエンジニアを目指し、様々な業務に励んできました。

■ 職務経歴

□2013 年 8 月～現在 NEC チャイナ・ソフトジャパン株式会社

期間	プロジェクト内容	環境	役割/PJ 規模
2015 年 3 月 ～ 現在	<u>CRM システムの構築、運用、保守を参画しました。</u> 担当内容： <u>外部連携受信ファイル取込機能開発</u> <u>インバウンド会員向け機能開発</u> <u>データ移行</u> <u>DCMHD システムの構築を参画しました。</u> 担当内容： <u>外部連携受信ファイル取込機能開発</u> <u>ポイント管理開発</u>	Linux Windows Eclipse Java PostgreSQL Shell javascript Svn Testplayer	役割：メンバー 要員数：18 名
2014 年 6 月 ～ 2015 年 3 月	<u>ローソン次世代チケットシステムの構築を参画しました。</u> 開発言語：PHP、Java 環境：Linux、Windows DB：Postgres 担当内容： サブリーダーとして、作業タスクの調整、メンバーの管理 <u>会員管理部分の開発</u>	PHP PostgreSQL Linux Windows Eclipse Javascript svn	役割：メンバー 要員数：10 名
2013 年 8 月 ～ 2014 年 5 月	<u>かんぽ生命保険の自動支払判定機能の構築を参画しました。</u> 担当内容： <u>かんぽ生命保険自動判定バッチ開発</u>	JAVA Oracle Windows Eclipse	役割：メンバー 要員数：9 名

2011 年 8 月～2013 年 8 月 株式会社 パイブドビッツ

期間	プロジェクト内容	環境	役割/PJ 規模
2011 年 8 月 ～ 2013 年 8 月	<u>EC プラットフォームの構築を参画しました。</u> 担当内容： <u>会員管理、商品管理コンテンツ開発</u> <u>テスト自動化手法検討、実施（※selenium2）</u>	PHP Java Shell PostgreSQL Linux	役割：メンバー 要員数：15 名

	<u>分散化検証環境を構築</u> <u>開発環境構築自動化検討、実施（※Chef）</u> <u>リリースメンテナンスツール作成、改善</u> <u>リリース手順の準備</u>	Mac Eclipse Javascript Selenium Chef Svn git	
--	--	--	--

2010 年 6 月～2011 年 6 月 株式会社 メディアンスフリー

期間	プロジェクト内容	環境	役割／PJ 規模
2010 年 6 月 ～ 2011 年 6 月	<u>奈良市観光サイトの構築</u> 主に、奈良市観光サイトの設計、構築、テスト、中国語版の翻訳などを参画しました。	PHP MYSQL Windows eclipse	役割：メンバー 要員数：5 名

■活かせる経験・知識

言語：PHP(4 年)、状況に応じて最適なコードが書け、指導が可能。

Java(3 年)、況に応じて最適なコードが書け、指導が可能。

フレームワーク：ZendFramework(1 年)

DB：MySQL(1 年)、インストール可能、クエリ書ける。

Oracle(1 年)、インストール可能、クエリ書ける。

PostgreSQL(4)、インストール、ファイル設定、レプリケーション構築可能、クエリ書ける。

OS：Linux(5 年)、インストールから環境の構築、開発可能。

開発工程：概要設計、詳細設計、実装、テスト、リリース

■資格

日本語能力検定 1 級

TOEIC：550 点

■自己 PR

なんでも最善を目指して、努力しています。

未知の世界を挑戦し、一步を踏み出す勇気を持ち、同時情熱を持っています。

■神戸大学大学院で研究テーマ

柔軟な構造物を設計する際の要求として、軽量化、省エネルギー化、位置決め制度、良好な制御性能がある。一般に、これらすべての要求を同時に満足することは難しい。そこで、軽量化と制御性能をうまく両立できるような設計が必要になる。この要求を応じるため、同時最適問題として取り扱う問題を研究した。

論文

“柔軟なロボットアームの最適設計”の名前として、日本機械学会に発表されました。