

職務経歴書

2026年2月25日現在

名前：コレイアディオゴ

■職務経歴要約

直近の職務では、自律型 UAV ミッション管理プラットフォームの開発と保守を担当しました。また、ドローン機体制御ソフトウェアの開発・保守にも従事し、システムの改善や不具合対応を行いました。さらに、実機テストおよび評価を通じて、製品の品質向上に寄与しました。

■職務経歴

ポルトガルのアヴェイロの Instituto de Telecomunicações (ポルトガルの電気通信研究機関)
(2023年7月～2025年12月)

資本金:円 従業員数:人 上場区分:

期間/西暦	業務内容	開発環境	役割/プロジェクト規模
2023年7月 ～ 2025年12月	<p>■自律型ドローン向けミッション管理プラットフォームの開発</p> <ul style="list-style-type: none">自律型 UAV ミッション管理プラットフォームの開発・保守ドローン機体制御ソフトウェアの開発・保守システム改善および不具合対応実機テストおよび評価	Docker、Linux、C++、Go、Java、Python、JavaScript、Shell、MySQL、Spring、Vue.js、ROS 2	役割：プロジェクトリーダー プロジェクト規模：3人

■得意分野・活かせる経験

- 自律型 UAV ミッション管理プラットフォームの開発経験
- ドローン機体制御ソフトウェアの開発・保守経験
- システム改善および不具合対応の実績
- 実機テストおよび評価に関する知見
- C++/Python を用いた開発スキル
- Linux 環境での開発・運用経験

■自己PR

柔軟性と対応力を強みとしています。開発からテストまで幅広い業務に携わり、状況に応じて役割を柔軟に変えながらチームと協力して業務を進めてきました。今後もチームワークを大切にし、組織に貢献できるエンジニアとして成長していきたいと考えております。

■研究実績・発表論文

- Hybrid Collision Avoidance Framework for UAV Swarm Operations for PPDR Missions
INFOCOM NetRobiCS 2026 (採択済・未発表)
- A Multi-UAV Platform with 5G and NTN Backhaul for PPDR Scenarios
IEEE WCNC 2026 (採択済・未発表)

以上