

## 東京都立大学法人 教員募集要項

募集職位	助教
募集人数	1名
採用年月日	令和3年4月1日
所属及び勤務地	東京都立産業技術高等専門学校ものづくり工学科 ロボット工学コース 高専荒川キャンパス(〒116-8523 東京都荒川区南千住8-17-1)
専門分野	電気・電子・制御工学全般、組込み技術全般
業務内容 (担当予定科目)	電気機器制御工学、電気回路、過渡現象論、応用物理(電磁気学分野)、実験、実習、ゼミナール、卒業研究、及び専攻科特別研究
応募資格	① 高専での教育・研究に、理解と強い意欲がある方 ② 学生指導に熱意をもち、本校の運営に積極的に貢献できる方 ③ 博士の学位を有するか取得見込みの方、もしくはこれに相当する研究業績の認められる方 ④ ゼミナール、卒業研究にてロボットに関する指導ができる方 ⑤ 専攻科の学生の指導のできる方
勤務時間	東京都立大学法人高等専門学校教員の1年以内の期間の変形労働時間制に関する規則による
休日	週休2日(原則土曜日及び日曜日)、祝日、年末年始(12月29日～1月3日)
休暇	年次有給休暇、夏季休暇、慶弔休暇、妊娠出産休暇等 「東京都立大学法人教職員の勤務時間、休日、休暇等に関する規則」によります。
給与・手当等	(1)職位・業績・職務内容に応じた年俸制。昇給あり。 (2)通勤手当等、諸手当支給。 ※(1)(2)は、「東京都立大学法人大学教員給与規則」、「東京都立大学法人通勤手当規則」によります。 (3)退職手当は、別途法人退職時に支給。 ※(3)は、「東京都立大学法人退職手当規則」によります。
任期	任期3年 ※任期3年目の審査を経て任期の定めのない雇用となります。ただし、65歳となった年度の末日をもって退職となります。詳しくは本学ホームページ( <a href="https://www.houjin-tmu.ac.jp/recruit_teacher/cit/">https://www.houjin-tmu.ac.jp/recruit_teacher/cit/</a> )を御参照ください。
試用期間	採用の日から6月
加入保険	公立学校共済組合、地方公務員災害補償、雇用保険
応募書類	① 履歴書(様式1) ② 教育研究業績一覧(様式2) ③ 代表的研究業績説明書(様式3) ④ 教育・指導実績一覧(様式4) ⑤ 社会貢献等業績一覧(様式5) ⑥ 過去5年程度以内の主要な研究論文(未公表の論文等を含む)の別刷り・コピー(5件以内、各1部:A4片面印刷のこと) ⑦ 採用後の教育・研究・社会貢献活動の計画(2,000字以内で作成:様式任意) ⑧ 推薦書1通(様式任意)、あるいは応募者に関する意見を伺える方の氏名と連絡先 ⑨ 学位記の写し及び教員免許状所有者は免許状の写し ※ 所定様式及び記入要領は下記ホームページからダウンロードしてください。 <a href="https://www.houjin-tmu.ac.jp/recruit_teacher/cit/">https://www.houjin-tmu.ac.jp/recruit_teacher/cit/</a>
提出方法	・簡易書留で一括郵送してください(郵便又は信書便に限る。なお、持参も可)。 ・封筒等に「教員公募書類(0207 ロボット電気・電子・制御工学)在中」と朱書きしてください。 ・応募書類は返却しません。予め御承ください。 ※上記取扱いのため、万一高価な書類等を送付される場合は、その点を御留意の上、御応募ください。 ※電子メールによる御応募は受け付けておりません。
提出先	〒192-0397 東京都八王子市南大沢1-1 東京都立大学法人 総務部人事課人事制度係
提出期限	令和2年8月21日(金)(必着) ※海外から応募される場合には郵便事情を考慮されるようお願いいたします。
選考方法	1次選考:書類選考 2次選考:1次選考通過者に対して、9月末～10月初旬のいずれかの日に面接を行います。 なお、日時・場所等の詳細は、別途1次選考通過者に御連絡します。 ※2次選考にあたり必要となる旅費・滞在費等は応募者の負担となります。また、合否は当該部局から通知されます。
問い合わせ先	◎公募全般に関すること 東京都立大学法人 総務部人事課人事制度係 TEL 042-677-1111(内)1028 E-Mail kyoinsaiyo@mj.tmu.ac.jp ◎専門分野に関すること 東京都立産業技術高等専門学校 高専荒川キャンパス 教務主事 山本 昇志 TEL 03-3801-0145 E-mail kshuji_a@metro-cit.ac.jp
募集者名称	東京都立大学法人
受動喫煙防止措置 の状況	敷地内禁煙
備考	公立大学法人首都大学東京は、令和2年4月1日に法人名称を東京都立大学法人に変更しました。