

公立大学法人秋田県立大学 教員募集要項

1. 職名及び人員 助教 1名
2. 所属 システム科学技術学部 知能メカトロニクス学科※ 知能化機械システム講座
(※改組により平成30年4月発足)
3. 専門分野 ロボット・メカノシステム分野
ロボットの制御、計測、機構設計・加工、電子回路設計等、メカトロニクス全般に関わる研究経歴を有し、これらの分野における人間とロボットの共存に関する可能性に寄与する研究や教育、地域資源活用、地域貢献に意欲を持って取り組む方を求めます。
4. 担当授業科目 (学部) メカトロニクス通論Ⅰ、同Ⅳ、物理学実験、実習補助、卒業研究の指導・補助など
(大学院) 機械知能システム学専門セミナー、修士論文の指導補助など
5. 応募資格 (1) 博士の学位を有し、研究上の業績を有すること
(2) 当該分野の教育と研究に熱意を持ち、地域貢献にも意欲を持っていること
(3) 国籍は問わないが、日本語が堪能であること
(4) 採用が決定した場合、確実に着任できること
6. 採用予定日 平成30年4月1日
7. 勤務条件等 (1) 身分 公立大学法人職員
(2) 給与 職位・業績・職務内容に応じた年俸制
(3) 勤務 裁量労働制
(4) 任期 5年の任期制(再任回数に制限はありません)
(5) 定年 67歳
8. 応募書類 (1) 履歴書(本学所定の様式1による。*)
(2) 研究業績書(本学所定の様式2による。*) 学術論文は、①学術誌論文(査読付き)、②国際会議発表論文(査読付き)、③その他に分類して記載してください。また、主要なもの3編に○をつけてください。
(3) 主要論文3編(コピー可)
(4) これまでの研究、教育及び社会活動(地域貢献を含む)の概要(1000字程度)
(5) 教育に対する抱負(1000字程度)
(6) 研究・地域貢献に対する抱負(1000字程度)
(7) 応募者について意見を求めることができる推薦者2名の氏名と連絡先
(8) 科研費等外部資金獲得の実績がある場合は、過去5年間における獲得状況の一覧

注) *印：履歴書(様式1)及び研究業績書(様式2)については、
ホームページ(<http://www.akita-pu.ac.jp/>)をご参照ください。
9. 応募締め切り 平成29年10月31日(火)必着
10. 選考方法 (1) 第一次選考 提出書類審査、学部選考委員会による面接
(2) 第二次選考 プレゼンテーション、役員による面接
※面接の旅費等は自己負担となります。
11. 応募書類の提出先及び問い合わせ先
(1) 提出先 〒015-0055 秋田県由利本荘市土谷字海老ノ口84-4
秋田県立大学システム科学技術学部 本荘キャンパス 教員選考委員長 松本 真一
※封筒の表に「知能メカトロニクス学科教員応募書類在中」と朱書きし、簡易書留で送付してください。応募書類は返却しません。
(2) 問合せ先 〒015-0055 秋田県由利本荘市土谷字海老ノ口84-4
秋田県立大学システム科学技術学部知能メカトロニクス学科長 磯田 陽次
TEL：0184-27-2941(ダイヤルイン) E-mail：isota@akita-pu.ac.jp
12. その他 本学は、女性の職業活動における活躍の推進に関する法律に基づき、女性活躍のための支援、環境整備に努めており、女性研究者の積極的な応募を歓迎します。
(女性活躍推進行動計画：<http://www.akita-pu.ac.jp/gaiyo/pdf/joseikatsuyaku.pdf>)
(子育て支援等行動計画：<http://www.akita-pu.ac.jp/kosodate/kosodate.pdf>)

今回の公募で求める人材像

知能メカトロニクス学科では、平成 30 年度に実施される改組を含めた学科の研究教育方針に基づき、今後強化すべき知能化機械システム講座における研究分野の観点を加え、ロボット・メカトロニクスの主要構成科目を対象とした教育科目における人と機械システムの協調を踏まえた人類の発展を持続する可能性に寄与できる教育や研究、また地域貢献に意欲を持って取り組める人材を求めます。

各領域に関しての具体的な求める人材像は下記のとおりです。

[教育]

ロボット社会の支援を実現するためには幅広い機械工学や電気工学の知識が必要であり、適材適所の利用が重要です。教育においては特定の分野に限らず幅広くロボット工学・メカトロニクス工学に対する専門性を有し、機械要素・制御工学・センサ工学の観点から様々な分野につながる教育を行える人材を求めます。また、少子高齢化社会を踏まえた将来的な持続に寄与するロボット技術の活用、維持・保全に関する教育に取り組める人材を求めます。

[研究]

知能化機械システム講座では、ロボット社会支援の実現に向けた持続的発展に資する少子高齢化社会の生活支援・インフラの健全性自律評価システム、医療工学の支援等に関する研究を主要テーマに掲げております。その上で、現在、計測工学・制御工学ならびにメカトロニクス工学を柱とした研究の取り組みを行っております。平成 30 年度に実施される本学科の改組に伴い、今後、主要研究課題となるロボットの知能化や大容量データの解析技術等にも注力しつつ、基礎研究により蓄積されたロボット技術の実用化にも頑張りたいと考えております。幅広くこれらのテーマに意欲的に取り組める人材を求めます。

[地域貢献]

少子高齢化社会における持続的な発展のためには、地域資源利用の推進、地域特性への対応は重要なファクターです。現在、本講座では、間伐材の有効利用を目的とした雪崩・落石の計測柵による計測技術や構造物等の健全性のモニタリングを行い、その結果を自律的に判定評価する安心・安全の社会構築と地域貢献のための研究に取り組んでいます。これらをはじめ、地域における課題解決に意欲的に取り組める人材を求めます。

本学は、女性の職業活動における活躍の推進に関する法律に基づき、女性活躍のための支援、環境整備に努めており、女性研究者の積極的な応募を歓迎します。

H30年度 知能メカトロニクス学科 大講座・グループ構成(予定)

別紙2

機械工学と電子工学に関する専門知識を有し、機械・電子・通信などの分野を融合したメカトロニクスをシステム思考に基づいて設計・開発でき、日本や地域の将来の産業に貢献できる実践的な技術者を育成する

応用制御システム講座

- 計測通信制御システム研究グループ
通信システム工学、制御工学、応用電磁工学

電子材料デバイス講座

- 先進物性デバイス研究グループ
電子材料・物性工学、光・電子デバイス工学

知能化機械システム講座

- ロボット・メカシステム研究グループ
ロボット工学、メカシステム、自動制御系
- 人間支援メカトロニクス研究グループ
生活支援工学、人工生体機構、脳情報工学