

## 研究員公募

この度、名古屋大学 大学院工学研究科 機械システム工学専攻では、以下の要領により研究員を募集します。

1. 募集人員 研究員 1名
2. 専門分野 ロボティクス, 人間機械協調, 装着型ロボット, 人間動作モニタ/解析, バイオメカニクス, 機能安全
3. 担当業務 『人間との相互作用に伴う次世代機械安全に関する国際標準化』において, ロボットとの軽度衝突安全の検証に資するような, 人間の運動を模擬できる機械システムの構築(機構と制御の設計)に関する研究
4. 応募資格 博士号を有する者. もしくは赴任までに博士号を取得見込みの者.
5. 待遇 給与(年棒制, 月額 340,000 円), 手当(通勤手当支給), 保険(文部科学省共済組合保険, 厚生年金保険, 雇用保険, 労災保険に加入), 勤務体系(フルタイム), 休日(土日, 祝祭日, 大学の定める特別休暇(年始, 盆))は国立大学法人名古屋大学の定めに従う.
6. 雇用期間 平成30年6月1日(採用決定後なるべく早い時期)~平成31年3月31日
7. 勤務場所 名古屋大学 東山キャンパス,
8. 提出書類 以下の書類を, 下記連絡先に電子メールにて送付してください.
  - (1)履歴書(写真添付, 連絡先(住所, 電話, メールアドレス)明記)
  - (2)研究業績リスト(学会誌等の論文, 国際会議, 著書・解説, 特許, 受賞などに分類)
  - (3)主要論文の写し(5編以内)
  - (4)これまでの主要研究の概要(目的, 問題, ねらい, 結果の重要性など)
  - (5)学生の教育に携わる際の心構え ((4), (5)を合わせて A4 に1頁程度)
  - (6)照会可能者1名(氏名, 所属, 連絡先), 推薦書が付いていることが望ましい.
9. 公募締切 平成30年3月31日必着 (但し, 適任者が決まれば早く終了します.)
10. 選考方法 書類選考を経て, メールもしくは電話にて応募者本人に直接連絡します. 電話, スカイプもしくは本学に来訪の上, 面接を行うことがあります.
11. 連絡先 名古屋大学 大学院工学研究科機械システム工学専攻 教授 山田 陽滋  
E-mail : yoji.yamada@mae.nagoya-u.ac.jp TEL (052)789-2716
12. その他 上記の公募に関連して提出された全ての個人情報については, 選考の目的に限って利用し, 選考終了後は, 選考を通過した方の情報を除き, 責任を持って破棄いたします.  
本公募では, 研究業績, 社会貢献等の評価において同等と認められた場合には, 女性を積極的に採用致します.  
面接のための交通費は, 自己負担とします.(名古屋大学東山キャンパスで実施予定)