

国立大学法人岩手大学工学部教員（女性限定）公募要領  
（様式：テニユア・トラック教員用）

1. 職名及び人員

助教（テニユア・トラック） 1名

2. 所属及び担当

工学部 化学生命理工学科 生命コース（学士課程）

総合科学研究科 理工学専攻 生命コース（修士課程）

理工学研究科 自然・応用科学専攻 生命科学分野（博士課程）

3. 専門分野

応用生物化学関連（細胞工学分野）

4. 教育担当科目

専門科目：学部 化学生命研修 I,II、生命理工学実験 I,II、生命理工学演習 I,II  
大学院 特別研修

教養教育科目：学則により全学体制で実施することになっています。具体的には、採用後、自身の専門分野に関連した科目委員会へ所属し、委員会の所掌する科目を担当することになります。

5. 応募資格

次の要件を満たす者

- (1) 女性に限る（男女雇用機会均等法第8条に該当。岩手大学における女性教員の割合が相当程度少ない現状を積極的に改善するための措置として、女性に限定した採用を行うものです）
- (2) 博士の学位を有する方（または取得見込みである方）
- (3) 学部学生および大学院生の教育研究指導と、先進的な研究を推進できる方
- (4) 研究指導の遂行に必要な日本語と英語の能力のある方
- (5) 大学構成員として、適切に組織運営を担うことができる方
- (6) 所属研究室の教員と協力して研究を遂行できる方

6. 着任時期

令和4年1月1日以降できるだけ早い時期

7. 任期

5年。ただし、採用から3年経過する日までに中間評価、テニユア・トラック教員と

しての期間満了日の6ヶ月前までにテニユア審査を行い、任期中にテニユア付与に必要とされる目標値を達成したと判断された場合は、テニユア（助教、任期なし）が付与されます。なお、中間評価において、特に優秀な評価を得た場合は、その時点でテニユア付与の適格性について審議する場合があります。本学のテニユア・トラック制に関する規則は、下記 URL をご覧ください。

【国立大学法人岩手大学テニユア・トラック制に関する規則】

<https://www.iwate-u.ac.jp/about/disclosure/files/regulations/tenuretrack.pdf>

8. 待遇

給与・手当：本学規定に基づき支給（年俸制。ただし退職手当は退職時に支給）

勤務時間：専門業務型裁量労働制 みなし労働1日7時間45分

保険：雇用保険、社会保険、労働者災害補償保険及び文部科学省共済組合に加入

休日：土日祝、年末年始等

9. 研究支援

採用1年目及び2年目に、スタートアップ支援経費が支給されます。

10. 提出書類

- (1) 履歴書（写真貼付、E-mail アドレス、所属学会を記入）
- (2) 専門分野における教育業務経験の概要（講義担当実績やその評価、卒業研究の学生の指導経験等）（A4用紙1枚程度）
- (3) 研究業績リスト（査読付き学術論文、著書、国際会議論文、解説・総説、研究報告、口頭発表に分類して記載。）応募者が第一著者または Corresponding Author の場合には、論文の著者名に「\*」を付記すること。
- (4) 代表的論文の別刷3編以内（コピー可）
- (5) これまでの研究業績の概要（A4用紙2枚程度）
- (6) 岩手大学着任後の教育ならびに研究に対する抱負（A4用紙2枚程度）
- (7) 応募者について問い合わせ可能な方2名の氏名、所属、連絡先
- (8) その他参考となる資料（外部資金獲得状況、海外留学経験等）  
外部資金獲得状況については、配分額および代表、分担を明記すること。

11. 応募期間

令和3年6月28日（月）～令和3年10月5日（火）必着

12. 選考方法

二段階で選考を行います。

一次選考：書類審査

二次選考：面接等

各選考結果（一次選考を通過された方は二次選考の詳細を含む）は、審査終了次第、メールにてお知らせいたします。なお、選考に当たっては、Web による面接、セミナー、模擬講義をお願いする場合がありますことを申し添えます。

#### 1 3. 応募書類の提出先及び問い合わせ先

〒020-8551 岩手県盛岡市上田 4-3-5

岩手大学理工学部 生命コース長 富田浩史

Tel : 019-621-6427 E-mail : tomslab@iwate-u.ac.jp

封筒の表に「教員応募書類在中」を朱書きの上、簡易書留で送付してください。なお、応募書類は返却いたしません。

#### 1 4. その他

応募書類により取得する個人情報は、採用者の選考及び採用の手続きに利用するものであり、この目的以外で使用することはありません。