

職業能力開発総合大学校 教員 募集要項 (メカトロニクス(生産システムの自動化技術))

1 募集内容

- | | |
|------------|--|
| 1) 採用日 | 令和9年4月1日 |
| 2) 職位・採用者数 | 助教 1名
※雇用期間の定めのない正規職員(常勤) |
| 3) 募集分野 | メカトロニクス(生産システムの自動化技術)
メカトロニクスに関する分野。
制御工学やモーションコントロール等の理論・基盤技術を踏まえ、メカトロニクス機器や自動生産システムの設計・構築・制御に関する教育・研究を行います。

また、大学等の教育機関に限らず、生産設備、ロボットシステム、FA(ファクトリーオートメーション)に関する設計・開発・制御等の実務経験を有する方の応募も歓迎します。
(採用後は、「メカトロニクス」ユニットに所属します。)
※複数の募集分野を併願して応募することはできません。 |
| 4) 職務内容 | 職業能力開発総合大学校の教員として、総合課程(学士課程)及び職業能力開発研究学域(修士課程相当)の学科・実験・実習、職業訓練指導員の養成・研修、職業能力開発に係る調査研究等を担当していただきます。その他、付随する業務についても担当していただくことがあります。
【担当科目の例】メカトロニクス工学、ロボット工学、FAシステム工学、メカトロニクス実習、シーケンス制御実習、自動化機器製作課題実習 等 |
| 5) その他 | 職業能力開発総合大学校では、多彩な人材を確保し、大学力・組織力を高めるため、全ての教育訓練・研究分野において男女が均等に参画する機会を確保します。 |

2 応募資格

- | | |
|----------|---|
| 1) 必須要件 | 次の①から④までの全てに該当する方
① 人格高潔にして、その高い倫理観をもって業務を責任と誠意をもって遂行できる方
② 職務内容について、十分な指導能力を有する方
③ ものづくり教育に関わる優れた技能・技術・科学的知見を有する方
④ 教員として中核的な人材になり得るための業績を積む意志がある方 |
| 2) 助教の要件 | 次の①又は②のいずれかに該当する方
① 博士の学位を有する方(取得見込みの方を含む。)
② 修士の学位を有し、応募する専門分野に関する職務、教育・研究等の実務経験があり、かつ、採用後に博士の学位を取得する意思のある方 |

※ 当機構の規定により、実務経験の内容等が応募職位の要件に該当しない場合は、書類選考時にご連絡します。

3 待遇

1) 契約期間	任期の定めなし（雇用期間の定めなし）
2) 試用期間	採用の日から6か月間（試用期間中も待遇は変わりません）
3) 給与	当機構の職員給与規程に基づき、実務経験等を考慮して決定します。 <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin-top: 10px;"><p>【教授の参考例】 採用予定日に52歳、大卒後博士課程を修了し、その後、募集分野に関連するフルタイムでの実務経験がある場合 － 採用初年度：770万円程度、採用2年度目：870万円程度</p><p>【准教授の参考例】 採用予定日に45歳、大卒後博士課程を修了し、その後、募集分野に関連するフルタイムでの実務経験がある場合 － 採用初年度：700万円程度、採用2年度目：790万円程度</p><p>【助教の参考例】 採用予定日に35歳、大卒後修士課程を修了し、その後、募集分野に関連するフルタイムでの実務経験がある場合 － 採用初年度：580万円程度、採用2年度目：650万円程度</p></div> <p>※ 募集期間時点の給与関係規定による試算です。 ※ 年収は、俸給月額（俸給+地域手当）及び賞与（令和7年度実績：月額4.65か月）による試算です。 なお、採用初年度の賞与は、4月以降の8か月間の勤務として計算しています。 ※ 別途、給与規程に基づき、該当者には下記4）の諸手当が支給されます。 ※ 60歳に達した日後の最初の4月1日以後、職位により俸給月額の減額措置があります。</p>
4) 諸手当	扶養手当、通勤手当、住居手当、超過勤務手当等
5) 昇給	年1回（55歳に達する年度まで）
6) 賞与	年2回（令和7年度実績 4.65か月）
7) 勤務場所	職業能力開発総合大学校（東京都小平市小川西町2-32-1）
8) 勤務時間	8：45～17：00（※1か月単位の変形労働時間制の適用あり）
9) 休憩時間	12：15～13：00
10) 時間外労働	あり（令和6年度実績 月平均6.6時間）
11) 休日・休暇等	週休2日制（土曜・日曜）（※1か月単位の変形労働時間制の適用あり）、国民の祝日、年末年始（12月29日から1月3日）、年次有給休暇（年間20日）、特別休暇（夏季、結婚、忌引、産前・産後等）、育児休業制度、介護休業制度等
12) 福利厚生	各種社会保険（健康保険、厚生年金保険、雇用保険、労災保険）、財形貯蓄制度等
13) 定年等	次のとおり段階的に定年年齢を引き上げる予定としています。 令和9年度～令和10年度 63歳 令和11年度～令和12年度 64歳 令和13年度以降 65歳 ※ 定年後、希望により70歳までの再雇用制度あり。
14) 受動喫煙防止措置	屋内禁煙

4 応募方法

1) 応募書類

- ①履歴書（JEED指定様式）
- ②教育研究業績書（JEED指定様式）
- ③主要論文別刷り（3編程度、査読付き論文（学位論文は不可））

- ※ 採用内定者には別途、大学・大学院の卒業・修了・学位授与等の証明書、職歴に関する在職証明書等の提出を求めますので、予めご承知おきください。
- ※ 日本国以外の国籍を有する場合は、「在留資格」、「在留期間」、「資格外活動許可の有無」等について別途確認を行う場合があります。
- ※ 応募書類は返却いたしませんので、ご了承ください。また、提出していただいた個人情報は、当機構の採用活動及び採用後の雇用管理情報以外の目的に使用することはありません。
(採用に至らなかった方の個人情報は、選考終了後、情報漏洩のないよう適切な方法で破棄します。)

2) 提出方法

上記の応募書類①～③は、次の手順により、電子データでご提出ください。

【手順1】ファイル名の設定

- (イ) 履歴書、教育研究業績書の**ファイル名を次のとおり変更**してください。
 - ・職業大教員応募【履歴書】(氏名).docx (Wordファイル形式で提出)
 - ・職業大教員応募【教育研究業績書】(氏名).docx (Wordファイル形式で提出)
 - (ロ) 主要論文別刷りを**1編ごとにPDFファイル化し、ファイル名を次のとおり変更**してください。
 - ・職業大教員応募【主要論文●】(氏名).pdf (PDFファイルで提出)
- ※ 「●」は、1～3の数字（4編以上提出する場合はその数字）としてください。

【手順2】提出用クラウドサービスを使用して提出

次のURL（提出用クラウドサービス）にアクセスし、画面の指示に沿って応募書類をアップロードしてください。アップロードが正しく完了するとアップロード完了画面が表示されます。

<https://jeed-box.ent.box.com/f/835b0f2836674cbebfde899081b40aef>

3) 応募締切日

令和8年9月24日（木）まで

- ※ 募集要項とともに「応募書類提出用マニュアル」を掲載していますのでご確認ください。
- ※ 期限を過ぎてのご提出については、受付できませんので、時間には余裕をもってご提出をお願いします。

5 選考方法

1) 第1次選考 (書類選考)

- ・応募書類により書類選考を行います。
- ・令和8年10月下旬頃に選考結果及び第2次選考日程等を記した書面を発送します。

2) 第2次選考 (面接及び模擬講義)

- ・令和8年11月4日～6日に職業能力開発総合大学校（東京都小平市）において、面接及び模擬講義を実施します。
- ・なお、模擬講義の概要は「別紙」を参照してください。
- ・具体的な日程及び内容については、第1次選考の合格通知に合わせてお知らせします。

3) 第3次選考 (幹部面接)

- ・令和8年12月上旬頃に当機構本部（千葉県千葉市美浜区）にて、幹部面接を実施します。
- ・具体的な日程及び内容については、第2次選考の合格通知に合わせてお知らせします。

- ※ 第2次選考及び第3次選考は、それぞれ第1次選考及び第2次選考の合格者を対象として実施します。
- ※ 受験等に要する交通費、宿泊費等は自己負担となります。
- ※ 選考日程は現時点の予定であり、多少前後する場合がありますので、ご了承ください。

【お問い合わせ先】

独立行政法人高齢・障害・求職者雇用支援機構
総務部人事課人事第四係 久保、山本
TEL.043-213-6126,6127
E-mail saiyou@jeed.go.jp

【募集分野】メカトロニクス（生産システムの自動化技術）

模擬講義の実施について

1 模擬講義について

(1) 講義内容

「メカトロニクス工学」

(2) 実施方法

模擬講義では、下記2〔講義項目〕の「⑤アクチュエータの種類と特徴」について、受験者自身が準備したパワーポイントを使用し、10分間の模擬講義の実演を行い、実演後に質疑応答（10分程度）を行います。

(3) 模擬講義環境

会場には、プロジェクタ、スクリーン、PC（投影用）、レーザポインタ、ホワイトボード、模擬講義用資料（パワーポイント印刷物）を準備します。

試験官を学生と想定して授業を進めてください。ただし、試験官は発言や質問への回答は行いません。

2 講義内容「メカトロニクス工学」について

[目的] メカトロニクス機器を設計、製作、保守できるようになるために、メカトロニクス機器の構造と動作原理、構成要素について理解することを目的とする。

[概要] メカトロニクス機器の基本構成、メカトロニクス機器で用いられるセンサ、コントローラ、アクチュエータの種類、原理、特性と選定方法、メカトロニクス機器の設計方法について学習する。

〔講義項目〕

- ① メカトロニクス機器の基本構成
- ② 機械の機構と運動の伝達
- ③ センサの種類と特徴
- ④ センサの信号変換回路
- ⑤ アクチュエータの種類と特徴
- ⑥ アクチュエータの駆動回路
- ⑦ コントローラの種類と特徴
- ⑧ コントローラの信号入出力回路
- ⑨ 操作入力・状態表示回路
- ⑩ メカトロニクス装置の設計