

東京大学大学院医学系研究科 特任研究員（特定有期雇用教職員） 募集要項

1. 職名及び人数：特任研究員（博士研究員相当） 1名
2. 契約期間：2022年11月1日以降、可能な限り早い時期（交渉可能）～ 2023年3月31日
3. 更新の有無：研究実績に応じて契約は更新可能です。更新する場合は年度ごとに行い、更新回数は最大2回、2025年3月31日までを限度とする。
4. 試用期間：採用された日から6カ月間
5. 就業場所：東京大学 本郷キャンパス 臨床研究棟A（東京都文京区本郷7-3-1）
6. 所属：大学院医学系研究科 疾患生命工学センター 医療材料・機器工学部門 原田研究室
7. 業務内容：宇宙航空研究開発機構（JAXA）との共同研究で遠隔ロボット操作システムの開発に従事する特任研究員を募集します。このプロジェクトでは実験を支援することを目的として、遠隔操作により、あるいは半自律的に動作するロボットシステムを開発します。研究開発の成果は国際宇宙ステーションにおける実験により技術実証されることを想定しています。採用者は他の研究者と共同で画像処理やロボットシステムの制御アルゴリズムを開発します。（必要な倫理講習を受けた後、承認された動物実験計画に基づき研究・開発作業を実施します。なお、動物に対する処置を行うことがあります。）
8. 就業時間：専門業務型裁量労働制により、1日7時間45分勤務したものとみなします。
9. 休日：土・日、祝日、年末年始（12月29日～1月3日）
10. 休暇：年次有給休暇、特別休暇など
11. 賃金等：年俸制を適用し、業績・成果手当を含め月額30万円程度（能力に応じて決定）、通勤手当（原則55,000円まで）
12. 加入保険：文部科学省共済組合、雇用保険に加入
13. 応募資格：
 - 1) ロボット工学、情報理工学、機械工学、電気工学、またはそれに近い分野において博士の学位を取得している方。
 - 2) ロボット制御分野、あるいは画像処理分野での実績のある方。
 - 3) Python, C++, ROS および Ubuntu でのロボットプログラミングの経験のある方が望ましい。
 - 4) ロボットシミュレーションの経験（例：CoppeliaSim, Gazebo）のある方が望ましい。
 - 5) 英語および日本語で研究内容に関する記述及び会話ができる方。
 - 6) 着任時点で日本国内に6カ月以上居住していること。
14. 提出書類：
 - 1) 東京大学統一履歴書（以下のURLからダウンロードし作成してください。）
<https://www.u-tokyo.ac.jp/ja/about/jobs/r01.html>
 - 2) これまでの実績概要と抱負（書式自由）
 - 3) 第二言語能力を証明するものがあればそのコピー
 - 4) 応募者について照会可能な方（2名）の連絡先
15. 提出方法：上記書類1)～3)を下記住所に郵送のこと。応募書類は返却致しませんのであらかじめご了承ください。（郵送が不可能の場合、上記書類電子ファイルを harada_app[at]nml.t.u-tokyo.ac.jp に送信可。[at]を@に変えてください）
16. 応募締切：2022年9月28日（水）必着。但し適任者が決まり次第締め切ります。
17. 選考結果の通知：書類選考の合格者に対してのみ、面接日を通知いたします。面接は対面あるいはオンラインにより実施します。面接に係る交通費は支給しませんのでご了承ください。
18. 連絡先：〒113-003 東京都文京区本郷7-3-1
東京大学大学院 医学系研究科 疾患生命工学センター 医療材料・機器工学部門
原田研究室 TEL:03-5841-1642
e-mail: harada_app[at]nml.t.u-tokyo.ac.jp （[at]を@に変えてください）
19. 募集者名称：国立大学法人東京大学
20. その他：採用時点で、外国法人、外国政府等と個人として契約している場合や、外国政府等か

ら金銭、その他の重大な利益を得ている場合、外為法の定めにより、一定の技術の共有が制限され、結果として本学教職員としての職務の達成が困難となる可能性があります。このような場合、当該契約・利益については、職務に必要な技術の共有に支障のない範囲に留める必要があります。

- ・取得した個人情報、本人事選考以外の目的には利用しません。
- ・「東京大学男女共同参画加速のための宣言（2009.3.3）」に基づき、女性の積極的な応募を歓迎します。