

教員公募要項

山形大学農学部

件名	山形大学 学術研究院（山形大学アグリフードシステム先端研究センター担当）プロジェクト教員募集	
機関名	国立大学法人 山形大学	
機関URL	https://www.yamagata-u.ac.jp/	
部署名	農学部	
部署URL	https://www.tr.yamagata-u.ac.jp/	
公募のURL	https://www.tr.yamagata-u.ac.jp/koubo.html	
募集職種	教授、准教授または助教	
勤務形態	常勤	
募集人数	1人	
募集分野	飼料・草地利用作物分野	
所属先	学術研究院(山形大学アグリフードシステム先端研究センター※ 主担当) ※農学部がこれまで進めてきた食料自給圏(スマート・テロワール)の研究成果と、全学的な先進的研究拠点(YU-COE)の研究成果とを有機的に融合させ、大学・研究機関、関連企業、農業者等が共創したオープンイノベーションによる農と食を繋ぐスマートアグリシステムの確立を目指し、2022年7月に設置されました。 YAASのURL https://yaas.jp	
業務	業務内容	山形大学アグリフードシステム先端研究センターの研究が中心ですが、講義(オムニバス方式)の一部を担当していただく予定です。
	研究分野	[大分野] 農学 [小分野] 生産環境農学
勤務地	山形大学農学部 〒997-8555 山形県鶴岡市若葉町1-23	
応募資格	(1)博士の学位を有すること。着任時までに学位を取得見込みの者も含む。 (2)教授で応募する場合は、当該分野に関する研究を推進するとともに、農学部がこれまで進めてきた食料自給圏(スマート・テロワール)プロジェクト研究のマネージメントの役割を果たせる人材を求めます。 (3)准教授または助教で応募する場合は、主に飼料作物の生産に関する研究実績に加えて、生産現場における実証研究にまで展開できる人材を求めます。	
待遇	(1)本学の規程によります。 (2)雇用期間は採用日から2024年3月31日まで(年度毎の更新となりますが、勤務状況等を考慮し、雇用更新の可能性有。プロジェクトの継続が決定した場合、採用日から4年を上限として更新の可能性有。)	
募集期間	2023年1月5日(木)まで(必着)	
着任時期	2023年4月1日	
応募書類	(1)履歴書(教員候補者個人調書) 様式は公募URLから取得 (2)研究業績書 様式は公募URLから取得 (3)学位記(博士)のコピー、または学位取得見込みであることを証明する書類 (4)過去5年間(2018年1月～)の業績(原著論文、著書)の別刷り (5)主要な論文(3編以内)の概要(各200字程度)様式自由 (6)教育に関する実績と抱負(1,000字程度) 様式自由 (7)研究に関する実績(外部資金の獲得状況などを含む)と山形大学アグリフードシステム先端研究センターでの研究の抱負(1,200字程度) 様式自由 (8)社会貢献に関する実績(学会活動、地域・国際貢献活動など)と抱負(1,000字程度) 様式自由 (9)組織内業務と管理・運営などの実績と抱負(1,000字程度) 様式自由 (10)応募者について照会が可能な方2名の氏名と連絡先 様式自由	
その他	(1)応募書類の(1)～(10)をひとつのPDFファイルにまとめ、パスワードを設定の上、下記問合先のメールアドレスに添付して下さい。パスワードの連絡方法については応募者に任せます。容量が大きい場合はファイルを分割するなど、ファイル送信サービスをご利用ください。著書をPDFファイルにまとめることが困難な場合は、当該著書の別途郵送を認めます。(他の応募方法を希望される場合は、問合わせ先にご相談ください) (2)応募書類に含まれる個人情報は、本選考及び採用業務に限定して利用します。 (3)選考経過に関する問い合わせには応じることができません。 (4)本学は、男女共同参画を積極的に推進しています。 (5)書類が到着した際に、応募者に受取確認のメールをお送りします。応募書類の送付から3日を経過しても確認メールが届かない場合、以下の問合先までご連絡ください。	
選考方法	(1)第1次選考: 応募書類により総合的に選考を行います。 (2)第2次選考: 第1次選考(書類選考)の合格者に対し、プレゼンテーション及び面接を実施し適任者の選考を行います。ただし、来学いただく場合の旅費は支給しません。	
問合先	住所	〒997-8555 鶴岡市若葉町1-23 山形大学農学部
	宛先	飼料・草地利用作物分野 教員選考委員 村山秀樹
	メール	yu-nousenkou@jm.kj.yamagata-u.ac.jp
	電話	0235-28-2803(農学部総務課長)
	F A X	0235-28-2812(総務担当)