公益財団法人 永守財団

2025 年度 事業報告書

自　2025 年 07 月 01 日

至　2026 年 06 月 30 日

当財団法人は、「科学技術の分野において、国内外の研究開発活動に対する顕彰・助成を通じて研究者・開発者を支援し、もって国内外の科学・産業の発展に寄与するとともに、豊かな生活および地球環境の保全に貢献すること」を目的としている。

1. 表彰事業

(1)「第 11 回永守賞大賞」の決定、および「第 11 回永守賞表彰式」の挙行

2025 年 9 月 7 日（日）、ホテルオークラ京都にて第 11 回永守賞受賞者講演を開催後、委員長 1 名、委員 6 名で構成される審査委員会にて審議を行い、「第 11 回永守賞大賞」受賞者を決定。

同日、「第 11 回永守賞表彰式」を挙行し、下記の通り、表彰状、副賞などを授与した。

≪永守賞大賞≫　　◆表彰状、副賞：賞杯、500 万円　　（敬称略、所属・役職は 2025 年 9 月 7 日受賞時）

氏 名	所 属 ・ 役 職	受 賞 題 目
Marcia O'Malley	Thomas Michael Panos Family Professor in Mechanical Engineering, Chair, Department of Mechanical Engineering, George R. Brown School of Engineering and Computing, Rice University（ライス大学　教授）	For contributions to the design of exoskeleton robots and implementation of shared control algorithms to assist upper limb movements

≪永守賞≫　　◆表彰状、副賞：賞杯、200 万円　　（敬称略、アルファベット順、所属・役職は 2025 年 9 月 7 日受賞時）

氏 名	所 属 ・ 役 職	受 賞 題 目
Yacine Amara	Full Professor, GREAH (Research Group on Electrotechnics and Automatic control of Le Havre), Department of Sciences and Technologies, Université Le Havre Normandie（ル・アーブル・ノルマンディー大学　教授）	Hybrid excited synchronous machines: conception, modeling, design and control
邱 煌仁/ Huang-Jen Chiu	Distinguished Professor, Department of Electronic and Computer Engineering, National Taiwan University of Science and Technology（國立臺灣科技大學　特聘教授）	High power density converter design for energy-saving transportation electrification
花 为/ Wei Hua	Professor, School of Electrical Engineering, Southeast University（東南大学　教授）	Design and analysis of novel electrical machines
Samir Kouro	Principal Investigator, Advanced Center for Electrical and Electronic Engineering (AC3E), Department of Electronic Engineering, Universidad Técnica Federico Santa María（フェデリコ・サンタ・マリア工科大学　主任研究員）	For contributions to theoretical and practical development of partial power converters used in energy transition applications
辻 俊明/ Toshiaki Tsuji	埼玉大学 大学院理工学研究科 電気電子物理工学プログラム 准教授	ロボットの技能獲得のための 二重過程メタモデル

(2)「第 12 回永守賞」について

【募 集】期　間: 2025 年 11 月 1 日～2026 年 1 月 31 日

分　野: モータ、アクチュエータ、発電機およびそれらの制御方法、その応用技術等に関連する技術分野

対象者: 対象分野において、優れた業績をあげた新進・中堅の研究者、または開発者とする。

新進・中堅とは、学士号取得後、概ね 30 年以内を指すものとする。

【審 査】国内、海外合わせて 89 件の応募者について、委員長 1 名、委員 6 名で構成される審査委員会にて審議を行い、審査結果報告書が提出され、理事長により「第 12 回永守賞」受賞者 6 名を下記の通り決定した。

審査委員会開催日: 2026 年 3 月 23 日(月)

氏 名	所 属・役 職	受 賞 題 目
Tomislav Dragičević	Full Professor, Department of Wind and Energy Systems, Technical University of Denmark (デンマーク工科大学　教授)	Edge-intelligent power electronics for self-tuning, self-diagnosing motor drives
Drazen Dujic	Associate Professor, Power Electronics Laboratory, École Polytechnique Fédérale de Lausanne (EPFL) (スイス連邦工科大学ローザンヌ校　准教授)	For the industrial and research work in the field of the medium-voltage high-power solid state transformers
David Gerada	Professor of Electrical Machines, University of Nottingham (ノッティンガム大学　教授)	Advancements to high frequency electrical machines and associated technology bricks for accelerating society's journey towards net zero
Jonathan Hurst	Co-Founder and Chief Robot Officer, Agility Robotics Professor, School of Mechanical, Industrial, and Manufacturing Engineering, Oregon State University (オレゴン州立大学　教授)	Development of novel actuator and transmission dynamics for legged robots
中村 太郎	中央大学 理工学術院 教授	電磁系・流体系デバイスの融合による可変粘弾性アクチュエーションと人間－機械協調システムへの応用
Jamie Paik	Director of the Reconfigurable Robotics Lab, Full Professor of Mechanical Engineering, Vice-Dean of Engineering, École Polytechnique Fédérale de Lausanne (EPFL) (スイス連邦工科大学ローザンヌ校　教授)	Multi-scale interactive reconfigurable origami surface (MIROS) enabling full-body haptic experiences for human connection

なお、上記受賞者には副賞 300 万円 / 人を授与する予定である。また、2026 年 9 月 6 日(日)に予定されている「第 12 回永守賞受賞者講演」開催後、審査委員会にて審議を行い、「第 12 回永守賞大賞」受賞者を決定する見込みである。

2. 助成事業

(1) 「研究助成 2025」贈呈式の挙行

2025 年 9 月 7 日（日）、ホテルオークラ京都にて「研究助成 2025」贈呈式を挙行し、下記の助成対象に贈呈状を授与した。（助成金総額： 33,346,734 円）

［助成 A］

≪新規助成 （7 名）≫ （敬称略、所属・役職は 2025 年 9 月 7 日贈呈状授与時）

氏 名	所 属	役職	研 究 題 目
伊藤 文臣	中央大学 理工学部 精密機械工学科	助教	複数鞭毛とボディの相互作用に基づく 狭所用高粘性流体内遊泳ロボットの開発
小原 秀嶺	横浜国立大学 大学院工学研究院 知的構造の創生部門	准教授	モータ駆動インバータのノイズフリー化に向けた ケーブル長を考慮したdv/dt設計に関する研究
朱 曜南	東京大学 大学院工学系研究科 技術経営戦略学専攻	特任 助教	遠隔操作によるロボット学習のための 汎用外骨格ロボットに関する研究
永井 歩美	奈良工業高等専門学校 電気工学科	助教	高トルク密度かつ超扁平を実現する多極横方向磁束型 SRモータの開発
真壁 佑	東京大学 大学院情報理工学系研究科 創造情報学専攻	特任 助教	合体分離と関節駆動でトルクを融通する 差動脱着機構を備えたサーボモジュールの開発
南 政孝	近畿大学 理工学部 電気電子通信工学科	准教授	昇圧動作とインバータ動作を一度に実現可能な 小型モータ駆動システムの開発
山口 大輝	産業技術総合研究所 先進パワーエレクトロニクス研究センター パワー回路集積研究チーム	研究員	モータ駆動インバータの高周波化と低コスト化の両立に向けた ベタ配線用1シャント電流検出技術の開発

≪継続助成 2 年目 （5 名）≫ （敬称略、所属・役職は 2025 年 9 月 7 日贈呈状授与時）

氏 名	所 属	役職	研 究 題 目
石原 將貴	岡山大学 学術研究院 環境生命自然科学学域	助教	EV駆動用スイッチトリラクタンスモータの 高速回転を実現する GaN-HEMTインバータモジュールの開発
梅本 貴弘	東京大学 大学院工学系研究科 電気系工学専攻	特任 准教授	低真空環境条件を考慮したインバータ駆動モータの 先進的絶縁設計・診断技術の創成
大友 佳嗣	長崎大学 総合生産科学域（工学系） 電気電子工学部門	助教	磁極の3次元構造最適化に基づく高出力密度な 航空機用SPMモータの開発
竹田 泰典	山形大学 有機エレクトロニクスイノベーションセンター	准教授 （プロジェクト教員）	印刷型微細電極パターンによる 平面型アクチュエータの創生
藪井 将太	東京都市大学 理工学部 機械システム工学科	教授	宇宙開発用ロケットスレッドに向けた 永久磁石を必要としない磁気浮上スリッパーの開発

≪継続助成 3 年目 （6 名）≫ （敬称略、所属・役職は 2025 年 9 月 7 日贈呈状授与時）

氏 名	所 属	役職	研 究 題 目
木村 航平	電気通信大学 大学院情報理工学研究科 情報学専攻	助教	吸盤併用グリッパの構成検討に基づく登攀ロボット およびマニピュレーションへの応用

氏 名	所 属	役職	研 究 題 目
小岩 健太	芝浦工業大学 工学部	准教授	Zソースフルコンバータを用いた 可変速風力発電システムの開発
佐々木 秀徳	法政大学 理工学部 電気電子工学科	専任 講師	磁極の非対称構造を活用した 省磁石高効率同期モータの開発
福永 崇平	大阪大学 大学院工学研究科 電気電子情報通信工学専攻	助教	機電一体型モータに適用するSiCパワーモジュールの 高信頼構造設計技術の開発
前 匡鴻	東京大学 大学院工学系研究科 電気系工学専攻	助教	精密位置決め装置における複数アクチュエータを協調した マルチレート制御法の開発
村松 久圭	広島大学 大学院先進理工系科学研究科 機械工学プログラム	准教授	三脚車輪移動する移動型四腕ロボットの開発と制御

［助成 B］

≪新規助成（2 名）≫　　（敬称略、所属・役職は 2025 年 9 月 7 日贈呈状授与時）

氏 名	所 属	役職	研 究 題 目
長 真啓	茨城大学 大学院理工学研究科 機械システム工学専攻	准教授	小児用人工心臓のための超小型・ワイドギャップな セルフベアリングモータの高性能化
三浦 峻	核融合科学研究所 研究部 超伝導・低温工学ユニット	准教授	次世代空モビリティ向け 超伝導疑似永久磁石型モータの基盤技術開発

≪継続助成 2 年目（2 名）≫　　（敬称略、所属・役職は 2025 年 9 月 7 日贈呈状授与時）

氏 名	所 属	役職	研 究 題 目
後藤 博樹	宇都宮大学 工学部 基盤工学科	准教授	アキシャルギャップセグメント型 巻線界磁フラックススイッチングモータの高出力密度化
杉元 紘也	東京電機大学 工学部 電気電子工学科	准教授	回転角度検出不要な革新的統合巻線形 ベアリングレスモータの理論構築および実証

(2) 「研究助成 2026」について

【内　　容】研究助成金:［助成 A］100 万円
［助成 B］300 万円

【助成期間】2026 年 10 月 ～ 2027 年 9 月末日 まで

【募　　集】期　間: 2026 年 2 月 12 日～2026 年 5 月 15 日
分　野: モータ、アクチュエータ、発電機およびそれらの制御方法、その応用技術等に関連する技術分野
対象者: 日本国内の大学・大学院・研究所等に所属し、対象分野に関する研究を主体的に進め、科学・産業の発展に貢献するところが大きいと思われる研究者（個人）

【選　　考】計 88 件（助成 A: 75 件、助成 B: 13 件）の申請者について、委員長 1 名、委員 4 名で構成される選考委員会にて選考を行い、選考結果報告書が提出され、理事長により「研究助成 2026」助成対象を下記の通り決定した。
選考委員会開催日: 2026 年 6 月 8 日（月）

［助成 A］

≪新規助成（7 名）≫

氏 名	所 属	役職	研 究 題 目
池田 風花	福岡工業大学 工学部 電気工学科	助教	電動車の1.5 kW給電口を活用した モータ駆動型V2Mシステムの研究
北島 純	長野県工科短期大学校 情報エレクトロニクス学科	講師	低損失なスロットレスモータを実現する 磁性コンポジット材インサート成形巻線の開発
清川 拓哉	大阪大学 大学院基礎工学研究科 システム創成専攻	助教	生物の筋・関節配置に着想を得た モジュラーマニピュレーションロボットの身体最適化
小島 邦生	東京大学 大学院情報理工学系研究科 知能機械情報学専攻	講師	特性可変モータの駆動パラメータ最適化による 次世代高効率ヒューマノイド駆動基盤の構築
佐藤 佑樹	芝浦工業大学 システム理工学部	准教授	高周波FEM連携によるモータの広帯域等価回路の 物理的解釈と設計応用
添田 拓巳	東京科学大学 工学院 電気電子系	助教	二重三相PMSMの冗長自由度を利用した 電解コンデンサレスインバータの高調波低減技術
畑 勝裕	芝浦工業大学 工学部	准教授	デジタルアクティブゲート制御の モータ駆動インバータへの応用に向けた センシング技術の開発

≪継続助成 2 年目（7 名）≫

氏 名	所 属	役職	研 究 題 目
伊藤 文臣	中央大学 理工学術院	助教	複数鞭毛とボディの相互作用に基づく 狭所用高粘性流体内遊泳ロボットの開発
小原 秀嶺	横浜国立大学 大学院工学研究院 知的構造の創生部門	准教授	モータ駆動インバータのノイズフリー化に向けた ケーブル長を考慮したdv/dt設計に関する研究
朱 曜南	東京大学 工学系研究科 技術経営戦略学専攻	特任 講師	遠隔操作によるロボット学習のための 汎用外骨格ロボットに関する研究
永井 歩美	奈良工業高等専門学校 電気工学科 東北大学 大学院工学研究科 電気エネルギーシステム専攻	助教 特任助教 (研究)	高トルク密度かつ超扁平を実現する 多極横方向磁束型SRモータの開発
真壁 佑	東京大学 大学院情報理工学系研究科 創造情報学専攻	特任 助教	合体分離と関節駆動でトルクを融通する 差動脱着機構を備えたサーボモジュールの開発
南 政孝	近畿大学 理工学部 電気電子通信工学科	准教授	複数電源入力に対応した昇圧・インバーター体化 回路による小型モータ駆動システムの開発
山口 大輝	産業技術総合研究所 先進パワーエレクトロニクス研究センター パワー回路集積研究チーム	主任 研究員	モータ駆動インバータの高周波化と低コスト化の 両立に向けたベタ配線用1シャント電流検出技術の開発

≪継続助成 3 年目（4 名）≫

氏 名	所 属	役職	研 究 題 目
石原 將貴	岡山大学 学術研究院 環境生命自然科学学域	助教	EV駆動用スイッチトリラクタンスモータの高速回転を実現するGaN-HEMTインバータモジュールの開発
梅本 貴弘	東京大学 大学院工学系研究科 電気系工学専攻	特任 准教授	低真空環境条件を考慮したインバータ駆動モータの先進的絶縁設計・診断技術の創成
大友 佳嗣	長崎大学 総合生産科学域（工学系） 電気電子工学部門	助教	磁極の3次元構造最適化に基づく 高出力密度な航空機用SPMモータの開発
藪井 将太	東京都市大学 理工学部 機械システム工学科	教授	宇宙開発用ロケットスレッドに向けた 永久磁石を必要としない磁気浮上スリッパーの開発

［助成 B］

≪新規助成（2 名）≫

氏 名	所 属	役職	研 究 題 目
井上 征則	大阪公立大学 大学院工学研究科 電気電子系専攻 電気電子システム工学分野	准教授	永久磁石同期モータの出力密度向上・高効率化のためのモータ構造と制御法
日下 佳祐	長岡技術科学大学 技学研究院 電気電子情報系	准教授	ワイヤレス給電技術を用いた磁石温度フィードバックによるPMSMのトルク制御精度向上

≪継続助成 2 年目（2 名）≫

氏 名	所 属	役職	研 究 題 目
長 真啓	茨城大学 大学院理工学研究科 機械システム工学専攻	准教授	小児用人工心臓のための超小型・ワイドギャップなセルフベアリングモータの高性能化
三浦 峻	核融合科学研究所 研究部 超伝導・低温工学ユニット	准教授	次世代空モビリティ向け 超伝導疑似永久磁石型モータの基盤技術開発

なお、上記助成対象には、研究助成金として、総額 33,587,300 円を贈呈する予定である。

3. 当該公益法人の運営体制の充実をはかるための取り組み

年 4 回(4 月・7 月・10 月・1 月)、「Quarterly Report」を発行し、当財団評議員・理事・監事向けに、当財団事業「表彰事業」「助成事業」の進捗状況、法人運営スケジュール等について、情報提供を行っている。