

## News Report



March 14, 2021

## ◇『第六回永守賞表彰式典』を開催

2021年3月14日(日)、『第六回永守賞表彰式典』を開催し、第六回永守賞表彰式ならびに研究助成2020贈呈式を行いました。

コロナウィルスの影響により、今回は日本電産株式会社本社 ANNEX グローバル研修センター みやこホールをメイン会場として、受賞者および研究助成者代表にはリモートにて出演いただき、映像的にこれらを組み合わせて Web にて LIVE 配信し、国内外の多くの学術関係者、財団関連の皆様方約 200 名にご視聴いただきました。



永守理事長、堀審査委員長と共に記念撮影（第六回永守賞受賞者）

永守賞については、受賞者6名による講演が行われた後に審査委員会が開催され、「第六回永守賞大賞」には Chris Gerada 氏（ノッティンガム大学 教授）が選出されました。

表彰式では、冒頭、堀審査委員長から審査経過報告が行われ、「第六回永守賞大賞」の受賞が発表された後、永守理事長より受賞者の皆様に表彰状・賞牌を贈呈いたしました。これを受け、受賞者代表として Gerada 氏から、受賞の喜びの挨拶をいただきました。



（開催時の助成対象者ご紹介より抜粋（研究助成2020助成対象者））

続いて、助成事業「研究助成2020」について、大学助教等30名（新規助成10名、継続助成20名）の研究に対し、助成金の贈呈が行われました。

これを受け、助成対象者代表として大西 亘 氏（東京大学 助教）から、助成に対する謝意を込めた挨拶がありました。

また、今回の式典では、ご来賓を代表して文部科学省 文部科学事務次官 藤原 誠 様にリモートにて出演いただき、ご祝辞を頂戴し、盛会のうちに終了しました。

《本件問い合わせ先》

公益財団法人永守財団 事務局

Tel. 075-935-7731

E-mail [n.awards@nidec.com](mailto:n.awards@nidec.com)

「第6回永守賞」受賞者ならびに「研究助成2020」助成対象について

■ 第6回永守賞大賞受賞者

(敬称略、アルファベット順、所属・役職は2021年3月14日現在)

| 氏名                  | 所属・役職                                                                                                             | 受賞題目                                                                                                                  |
|---------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| <b>Chris Gerada</b> | Associate Pro-Vice-Chancellor,<br>Professor of Electrical Machines,<br>University of Nottingham<br>(ノッティンガム大学 教授) | For contributions to advancements in high performance electrical machines and their industrial application and uptake |

■ 第6回永守賞受賞者

(敬称略、アルファベット順、所属・役職は2021年3月14日現在)

| 氏名                     | 所属・役職                                                                                                                                                                                                                              | 受賞題目                                                                                                                                                         |
|------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| <b>平田 泰久</b>           | 東北大学<br>大学院工学研究科ロボティクス専攻<br>教授                                                                                                                                                                                                     | 高安全・低消費電力を実現する<br>サーボブレーキアクチュエータを用いた<br>非駆動型ロボットの運動制御技術開発                                                                                                    |
| <b>Alireza Khaligh</b> | Professor and Director,<br>Maryland Power Electronics Laboratory,<br>Department of Electrical and Computer Engineering &<br>the Institute for Systems Research,<br>University of Maryland at College Park<br>(メリーランド大学カレッジパーク校 教授) | Pioneering research and development on design and control of high-efficiency and high-power-density electric-motor-integrated wide bandgap power electronics |
| <b>Shihua Li</b>       | Professor, Vice Dean,<br>School of Automation,<br>Southeast University<br>(東南大学 教授)                                                                                                                                                | For contributions to the nonlinear modeling, analysis and multi-disturbance rejection control solution for precise motion control systems                    |
| <b>Annette Muetze</b>  | Professor, Vice Dean,<br>Department of Electric Engineering and Information Technology, Graz University of Technology<br>(グラーツ工科大学 教授)                                                                                             | Increasing the reliability, efficiency, and utilization of variable speed drive systems                                                                      |
| <b>Jin Wang</b>        | Professor,<br>Center for High Performance Power Electronics,<br>The Ohio State University<br>(オハイオ州立大学 教授)                                                                                                                         | Leading-edge research and development of wide bandgap power device based electric machine drives                                                             |



公益財団法人  
永守財団

## ■ 研究助成2020 助成対象者

### 【新規助成】

(敬称略、50音順、所属・役職は2021年3月14日現在)

| 氏名                      | 所属                                   | 役職        | 研究題目                                         |
|-------------------------|--------------------------------------|-----------|----------------------------------------------|
| 大西 亘                    | 東京大学<br>大学院工学系研究科<br>電気系工学専攻         | 助教        | 超高加速度リニアモータを用いた<br>ヒューズ半導体ハイブリッド直流遮断器の開発     |
| 高 炎輝                    | 大分大学<br>理工学部創生工学科<br>福祉メカトロニクスコース    | 准教授       | 高キャリア周波数領域における<br>モータ鉄芯材料の鉄損解析方法の開発と検証       |
| 田崎 勇一                   | 神戸大学<br>大学院工学研究科機械工学専攻               | 准教授       | 高トルクモータを用いた<br>パラレルリンク式二足歩行ロボットの高機動制御        |
| 田中 大輔                   | 大分工業高等専門学校<br>電気電子工学科                | 准教授       | スマート医療用ロボットのための<br>光ナノモーターの設計                |
| 橋本 健二                   | 明治大学<br>理工学部機械情報工学科                  | 専任<br>准教授 | セルフアシストスーツの開発に向けた基礎研究                        |
| 春名 順之介                  | 宇都宮大学<br>工学部基盤工学科<br>情報電子オプティクスコース   | 助教        | パレートフロントカーブと3レベルインバータによる<br>航空機用発電システムの最適化   |
| 藤田 稔之                   | 東京大学<br>大学院新領域創成科学研究科<br>先端エネルギー工学専攻 | 特任<br>助教  | インホイールモータ用インバータと<br>ワイヤレス給電整流器の最適電力制御法の検討    |
| PARINYA<br>PUNPONGSANON | 大阪大学<br>大学院基礎工学研究科<br>高等共創研究院        | 助教        | 材料と空気圧を変化させた<br>触覚表示用3Dプリントソフトアクチュエータの開発     |
| 吉岡 崇                    | 香川高等専門学校<br>電気情報工学科                  | 助教        | 低演算量と高負荷トルク耐量を両立した<br>IPMSMの位置センサレス制御        |
| 吉松 公平                   | 東北大学<br>多元物質科学研究所<br>ナノ機能物性化学研究分野    | 講師        | ステッピングモータにより生成した交流磁場を用いた<br>安価な二交流ホール効果装置の開発 |



公益財団法人  
永 守 財 団

# 【継続助成(2年目)】

(敬称略、50音順、所属・役職は2020年3月14日現在)

| 氏名     | 所属                                      | 役職  | 研究題目                                                |
|--------|-----------------------------------------|-----|-----------------------------------------------------|
| 相曽 浩平  | 早稲田大学<br>理工学術院先進理工学部<br>電気・情報生命工学科      | 助教  | 磁気ギアと複数台の高速モータを用いた<br>EV用インホイールモータシステム              |
| 阿部 晃大  | 東京都立産業技術高等専門学校<br>ものづくり工学科<br>電気電子工学コース | 助教  | 省エネモータ家電を国際普及させる<br>電解コンデンサレスインバータを用いた<br>アクティブフィルタ |
| 梅谷 和弘  | 東北大学<br>大学院工学研究科<br>電気エネルギーシステム専攻       | 准教授 | 正弦波磁束波形で駆動する<br>自動車駆動用スイッチトリアクタンスモータの開発             |
| 甲斐 祐一郎 | 鹿児島大学<br>大学院理工学研究科 工学専攻<br>電気電子工学プログラム  | 准教授 | 誘導磁界を利用したモータコアの<br>ひずみ取焼鈍技術の開発                      |
| 加藤 雅之  | 茨城大学<br>大学院理工学研究科(工学野)<br>電気電子システム工学専攻  | 助教  | 遠心力により受動的に特性変化する<br>磁気カップリング型ダイナミックダンパの開発           |
| 金田 さやか | 大阪府立大学<br>大学院工学研究科<br>航空宇宙工学分野          | 講師  | 宇宙機用制御アクチュエータの特異点回避に関する<br>実験的検証                    |
| 小林 宏泰  | 早稲田大学<br>理工学術院先進理工学部<br>電気・情報生命工学科      | 助教  | 蓄電装置搭載鉄道車両における<br>モータ電圧昇圧による省エネルギー化の研究              |
| 篠原 篤志  | 鹿児島大学<br>大学院理工学研究科 工学専攻<br>電気電子工学プログラム  | 助教  | 埋込磁石同期モータのセンサレス制御に適した<br>最大効率制御則の開発                 |
| 津田 敏宏  | 金沢工業大学<br>工学部 電気電子工学科                   | 講師  | 永久磁石内蔵による可変速誘導モータの<br>トルク解析に関する研究                   |
| 松盛 裕明  | 名古屋工業大学<br>大学院工学研究科<br>電気・機械工学専攻        | 助教  | モータの鉄損解析に使用する鉄損データマップの<br>高速作製法に関する研究               |



公益財団法人  
永 守 財 団

# 【継続助成(3年目)】

(敬称略、50音順、所属・役職は2020年3月14日現在)

| 氏名    | 所属                                             | 役職               | 研究題目                                                 |
|-------|------------------------------------------------|------------------|------------------------------------------------------|
| 青山 忠義 | 名古屋大学<br>大学院工学研究科<br>マイクロ・ナノ機械理工学専攻            | 准教授              | 高速アクチュエータを用いた<br>視線および焦点面制御に基づく<br>三次元視野拡張顕微鏡システムの開発 |
| 安 琪   | 九州大学<br>大学院システム情報科学研究院<br>情報知能工学専攻             | 准教授              | 筋シナジーを利用した<br>起立動作の支援機器の開発                           |
| 亀崎 允啓 | 早稲田大学<br>理工学術院総合研究所                            | 准教授              | 磁気粘弾性流体アクチュエータの<br>特性最適化に関する研究                       |
| 佐藤 光秀 | 信州大学<br>工学部電子情報システム工学科                         | 助教               | 次世代型シリーズハイブリッド自動車に用いる<br>リニア発電エンジンの始動推力低減            |
| 関根 智仁 | 山形大学<br>工学部高分子・有機材料工学科                         | 助教               | フレキシブルソフトアクチュエータの<br>高機械的安定性向上とアレイデバイス化              |
| 長濱 峻介 | 早稲田大学<br>理工学術院総合研究所                            | 次席研究員<br>(研究院講師) | 分散・協調的な駆動機構を有する<br>ソフトアクチュエータシステムの開発                 |
| 萬年 智介 | 筑波大学<br>数理物質系物理工学域                             | 助教               | 機電一体型モータの小型化を可能とする<br>インバータ損失を活用した制御法の<br>電圧サージ低減    |
| 三浦 峻  | 九州大学<br>大学院システム情報科学研究院<br>電気システム工学部門           | 助教               | 洋上風力発電へ向けた<br>全超伝導同期発電機的设计検討                         |
| 八尾 惇  | 産業技術総合研究所<br>先進パワーエレクトロニクス研究センター<br>パワー回路集積チーム | 研究員              | 高効率な高周波モータの実現に向けた<br>インバータ励磁下の高周波磁気特性に関する研究          |
| 横倉 勇希 | 長岡技術科学大学<br>電気電子情報工学専攻                         | 准教授              | 固定子巻線温度オブザーバに基づく<br>高逆駆動性モータ駆動システム                   |



公益財団法人  
永 守 財 団