



September 5, 2021

◇『第七回永守賞表彰式典』を開催

2021年9月5日(日)、『第七回永守賞表彰式典』を開催し、第七回永守賞表彰式ならびに研究助成 2021 贈呈式を行いました。

コロナウィルスの影響により、前回に引き続き、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（第七回永守賞受賞者）

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、「第七回永守賞大賞」には Tom Oomen 氏（アイントホーフェン工科大学 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、「第七回永守賞大賞」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 Oomen 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 2021 助成対象者））

続いて、助成事業「研究助成 2021」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 新竹 純 氏（電気通信大学 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

「第7回永守賞」受賞者ならびに「研究助成2021」助成対象者について

■ 第7回永守賞大賞受賞者

(敬称略、所属・役職は2021年9月5日現在)

氏名	所属・役職	受賞題目
Tom Oomen	Full Professor, Department of Mechanical Engineering, Eindhoven University of Technology (アイントホーフェン工科大学 教授)	Advanced motion control for precision mechatronics: identification, learning, and control

■ 第7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9月5日現在)

氏名	所属・役職	受賞題目
Tobias Geyer	R&D Platform Manager, ABB System Drives (ABB R&D プラットフォームマネージャー)	Research in and industrial productization of predictive control methods maximizing the power and efficiency of electrical drives
Leila Parsa	Professor, Department of Electrical and Computer Engineering, University of California, Santa Cruz (カリフォルニア大学サンタクルーズ校 教授)	Multi-phase permanent magnet motors, design, analysis, and control
Ronghai Qu	Professor, School of Electrical and Electronic Engineering, Huazhong University of Science & Technology (華中科技大学 教授)	Flux modulation machines – theory, topologies, and applications
Akshay Kumar Rathore	Associate Professor, Graduate Program Director and Chair of Graduate Awards, Department of Electrical and Computer Engineering, Gina Cody School of Engineering and Computer Science, Concordia University (コンコルディア大学 准教授)	Optimal extremely low switching frequency control of medium voltage high power industrial motor drives
上田 淳	Professor, George W. Woodruff School of Mechanical Engineering, Georgia Institute of Technology (ジョージア工科大学 教授)	筋肉を規範としたセルラーアクチュエータと人間支援技術への応用



公益財団法人
永守財団

■ 研究助成2021 助成対象者

【新規助成】

(敬称略、50音順、所属・役職は2021年9月5日現在)

氏名	所属	役職	研究題目
Alexander Schmitz	早稲田大学 理工学術院 創造理工学研究科	准教授	NICEBOT —安全で人にやさしいロボットの開発
新竹 純	電気通信大学 大学院情報理工学研究科 機械知能システム学専攻	助教	直接駆動方式の生物模倣型水中ロボットの 研究開発
高橋 翔太郎	成蹊大学 理工学部 システムデザイン学科	助教	モータ駆動システムにおける磁気部品を統合した 入出力コモンモード電流抑制法
永井 栄寿	東京大学 大学院新領域創成科学研究科 先端エネルギー工学専攻	特任 助教	ドローンへの飛行中給電を目的とした 姿勢制御技術の開発
中沢 吉博	秋田工業高等専門学校 創造システム工学科 電気・電子・情報系	講師	三相電流臨界モードによる スイッチトリアクタンスモータの高効率・力率制御
八田 禎之	岐阜大学 高等研究院 航空宇宙生産技術開発センター	特任 助教	磁気ねじ構造に基づいた 二自由度モータにおける位置・力ハイブリッド制御
日高 勇氣	長岡技術科学大学 技学研究院 電気電子情報工学専攻	准教授	異なる2つのモータを1つに統合する 次世代高性能複数統合型モータの開発
部矢 明	大阪大学 大学院工学研究科 マテリアル生産科学専攻	特任 助教	超小型3次元力覚提示アクチュエータの 研究開発
舩屋 賢	東京工業大学 工学院機械系	助教	ロボット装具のための回転軸位置が自在に変化する 軽量・高出力・画一的な平面関節機構
矢代 大祐	三重大学 大学院工学研究科 電気電子工学専攻	助教	アウターロータ型SPMSMを用いた 高精度プロペラ推力制御に関する研究



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2021年9月5日現在)

氏名	所属	役職	研究題目
大西 亘	東京大学 大学院工学系研究科 電気系工学専攻	助教	超高加速度リニアモータを用いた 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 理工学部 創生工学科	准教授	高キャリア周波数領域における 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 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 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 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 光ナノモーターの設計
橋本 健二	明治大学 理工学部 機械情報工学科	専任 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 工学部 基盤工学科 情報電子オブティクスコース	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 航空機用発電システムの最適化
藤田 稔之	東京大学 大学院新領域創成科学研究科 先端エネルギー工学専攻	特任 講師	インホイールモータ用インバータと ワイヤレス給電整流器の最適電力制御法の検討
PARINYA PUNPONGSANON	大阪大学 大学院基礎工学研究科 システム創成専攻	助教	Development of Haptics Display that Simulate Liquid Material Properties using Electromagnet
吉岡 崇	香川高等専門学校 電気情報工学科	助教	チューニングレスで高負荷トルク運転が可能な IPMSMの位置センサレス制御
吉松 公平	東北大学 多元物質科学研究所	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 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(3年目)】

(敬称略、50音順、所属・役職は2021年9月5日現在)

氏名	所属	役職	研究題目
相曽 浩平	芝浦工業大学 工学部 電気工学科	助教	磁気ギアと複数台の高速モータを用いた 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 ものづくり工学科 電気電子工学コース	助教	電解コンデンサレスインバータのモータ効率改善と アクティブフィルタ機能付与を両立する制御系開発
梅谷 和弘	岡山大学 学術研究院 自然科学学域	准教授	正弦波磁束波形で駆動する 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 大学院理工学研究科 工学専攻 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 ひずみ取焼鈍技術の開発
加藤 雅之	茨城大学 大学院理工学研究科(工学野) 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 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 工学研究科 航空宇宙工学分野	講師	宇宙機用制御アクチュエータのLPV制御適用による 制御性能検証
小林 宏泰	千葉大学 大学院融合理工学府 基幹工学専攻 電気電子工学コース	助教	蓄電装置搭載鉄道車両における 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 大学院理工学研究科 工学専攻 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 最大効率制御則の開発
津田 敏宏	金沢工業大学 工学部 電気電子工学科	講師	永久磁石を内蔵した誘導モータのケージレス化と その動作解析に関する研究
松盛 裕明	名古屋工業大学 大学院工学研究科 おもひ領域 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 高速作製法に関する研究



公益財団法人
永 守 財 団