

2023年6月27日

各 位

公益財団法人 永守財団
理事長 永守 重信

研究助成 2023 助成対象について

公益財団法人 永守財団は、下記の通り「研究助成 2023」助成対象を決定いたしましたので、ここに公表いたします。

■「研究助成 2023」募集要項の概要

- | | |
|------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| 名 称 | 研究助成 2023 |
| 対象分野 | モータ、アクチュエータ、発電機及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 |
| 応募資格 | 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所が大きいと思われる研究者（個人）
※ 概ね 39 歳以下の若手研究者を対象。但し、1 年目の助成対象に関しては、
2023 年 4 月 1 日現在の年齢が 39 歳以下であること。 |
| 募集期間 | 2023 年 2 月 12 日～2023 年 5 月 15 日 |
| 助成内容 | 100 万円 / 1 件
(直接経費の金額。これに一般管理費（間接経費）の加算を認める(上限 20%)。)
2023 年 10 月～2024 年 9 月末日（1 年間） ※ 原則 1 年
但し、研究内容によっては再申請を妨げない。（最長 3 カ年） |

■ 助成対象

全 26 名（新規 7 名、継続 2 年目 10 名、継続 3 年目 9 名、詳細は次頁参照）

（お問い合わせ先）

公益財団法人 永守財団 事務局

住所 〒601-8205 京都市南区久世殿城町 338

TEL 075-935-7731

E-Mail n.awards@nidec.com

公益財団法人永守財団 研究助成 2023 助成対象

【新規助成】

- 木村 航平 (31)
電気通信大学 大学院情報理工学研究科 情報学専攻 助教
研究題目「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」
- 小岩 健太 (33)
千葉大学 大学院工学研究院 電気電子工学コース 助教
研究題目「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 (30)
法政大学 理工学部 電気電子工学科 専任講師
研究題目「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 (29)
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
研究題目「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 (27)
東京大学 大学院工学系研究科 電気系工学専攻 助教
研究題目「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」
- 水越 彰仁 (28)
木更津工業高等専門学校 電気電子工学科 助教
研究題目「オープン巻線誘導発電機を用いた小水力発電用電力変換器の開発」
- 村松 久圭 (29)
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 助教
研究題目「三脚車輪移動する移動型四腕ロボットの開発と制御」
(敬称略、50 音順、年齢は 2023 年 4 月 1 日現在)

【継続助成 (2 年目)】

- 出原 俊介 (28)
京都先端科学大学 ナガモリアクチュエータ研究所 助教
研究題目「小型超音波モータを用いた小型カメラの視野拡大機構開発」
- 北村 知也 (32)
慶應義塾大学 新川崎先端研究教育連携スクエア ハプティクス研究センター 特任助教
研究題目「コロナ放電による推力生成で駆動する回転アクチュエータの制御性能向上」

- 清田 恭平 (35)

東京工業大学 工学院 電気電子系 准教授

研究題目「1軸制御型アキシアルギャップリラクタンスベアリングレスモータの高出力化」

- グエン ビンミン (39)

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

研究題目「Global motion control for multi-rotor flying vehicles」

- 小室 淳史 (36)

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 助教

研究題目「回転円柱により誘起される流れ場の動的制御に関する研究」

- 佐藤 孝洋 (35)

室蘭工業大学 大学院工学研究科 もの創造系領域 電気電子工学ユニット 准教授

研究題目「確率共振を活用する可変界磁波力発電機」

- 趙 成岩 (35)

立命館大学 理工学部 機械工学科 助教

研究題目「データ駆動型 LQG を用いた 5 軸制御型のセルフベアリングモータの最適制御」

- 網田 錬 (30)

岡山大学 学術研究院 環境生命自然科学学域 助教

研究題目「C 型 SMC コアを用いた超扁平アキシアルギャップモータの開発」

- 西村 齊寛 (29)

金沢大学 理工研究域 フロンティア工学系 助教

研究題目「カセンサを印刷可能な 3D プリンタのための研究」

- 羽根 吉紀 (28)

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

研究題目「リラクタンスネットワーク解析に基づく空調機用 IPM モータの高速・高精度な
特性算定手法およびキャリア高調波まで考慮可能な鉄損算定手法の確立」

(敬称略、50 音順、年齢は 2023 年 4 月 1 日現在)

【継続助成 (3 年目)】

- シュミッツ アレクサンダー (40)

早稲田大学 次世代ロボット研究機構 招聘研究員

研究題目「NICEBOT—安全で人にやさしいロボットの開発」

- **新竹 純 (38)**
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 准教授
研究題目「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 (31)**
秋田大学 大学院理工学研究科 数理・電気電子情報学専攻 講師
研究題目「モータドライブシステムにおける放射ノイズを抑制可能な
入出力結合パッシブ EMI フィルタの開発」
- **永井 栄寿 (31)**
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
研究題目「ドローンへの飛行中非接触給電における送受電電力制御の開発」
- **八田 禎之 (35)**
岐阜大学 工学部 機械工学科 知能機械コース 助教
研究題目「磁気ねじ型二自由度モータにおけるセンサレス位置・カハイブリッド制御」
- **日高 勇氣 (33)**
長岡技術科学大学 技学研究院 電気電子情報工学系 准教授
研究題目「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 (29)**
名古屋大学 大学院工学研究科 機械システム工学専攻 准教授
研究題目「超小型 3 次元力覚提示アクチュエータの開発」
- **舛屋 賢 (35)**
宮崎大学 工学教育研究部 機械知能工学プログラム 准教授
研究題目「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・画一的な関節機構」
- **矢代 大祐 (38)**
三重大学 大学院工学研究科 電気電子工学専攻 助教
研究題目「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」

(敬称略、50 音順、年齢は 2023 年 4 月 1 日現在)

以 上