



September 3, 2023

◇『第九回永守賞表彰式典』を開催

2023年9月3日(日)、公益財団法人永守財団は『第九回永守賞表彰式典』を開催し、第九回永守賞表彰式ならびに研究助成2023贈呈式を行いました。

メイン会場であるホテルオークラ京都に受賞者および研究助成者等にご来場いただいたの開催模様を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（第九回永守賞受賞者）

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、「第九回永守賞大賞」には栗田 伸幸 氏（ペイラー医科大学 / テキサス小児病院 准教授）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、「第九回永守賞大賞」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、受賞者代表として栗田氏から、受賞の喜びの挨拶をいただきました。



永守理事長、堀選考委員長と共に記念撮影（研究助成2023助成対象者）

続いて、助成事業「研究助成2023」について、大学助教等26名（新規助成7名、継続助成19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小岩 健太 氏（千葉大学 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、ご来賓を代表してメイン会場にご来場いただいた文部科学省文部科学事務次官 藤原 章夫 様にご祝辞を頂戴し、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9回永守賞」受賞者ならびに「研究助成2023」助成対象者について

■ 第9回永守賞大賞受賞者

(敬称略、所属・役職は2023年9月3日現在)

氏名	所属・役職	受賞題目
栗田 伸幸	Associate Professor, Department of Surgery, Baylor College of Medicine /Congenital Heart Surgery, Texas Children's Hospital (ベイラー医科大学/テキサス小児病院 准教授)	人工心臓に用いられるベアリングレスモーターと 磁気軸受の技術的な進歩への貢献

■ 第9回永守賞受賞者

(敬称略、アルファベット順、所属・役職は2023年9月3日現在)

氏名	所属・役職	受賞題目
Ke-Horng Chen 陳 科宏	Chair Professor, Department of Electronics and Electrical Engineering / Institute of Electrical and Control Engineering, National Yang Ming Chiao Tung University (國立陽明交通大學 講座教授)	Pioneering research and development on power management IC and system designs in aims to contribute to global green energy technology
Juri Jatskevich	Professor, Department of Electrical and Computer Engineering, Faculty of Applied Science, The University of British Columbia (ブリティッシュコロンビア大学 教授)	For modelling, analysis and control of electric motors and generators
Sangbae Kim	Professor, Department of Mechanical Engineering, Massachusetts Institute of Technology (マサチューセッツ工科大学 教授)	Proprioceptive actuation for robots designed for physical interactions and development of impact mitigation factor (IMF)
Sheldon Williamson	Professor and NSERC Canada Research Chair, Department of Electrical, Computer, and Software Engineering, Faculty of Engineering and Applied Science, Ontario Tech University (オンタリオ工科大学 教授)	Innovative traction motor drives for highly-efficient and cost-effective e-mobility powertrains
Junming Zhang 张 军明	Professor, College of Electrical Engineering, Zhejiang University (浙江大学 教授)	Active gate drive with fast response time for power loss reduction and reliability improvement in traction inverter applications



公益財団法人
永守財団

■ 研究助成2023 助成対象者

【新規助成】

(敬称略、50音順、所属・役職は2023年9月3日現在)

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	吸盤併用グリップ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	千葉大学 大学院工学研究院 電気電子工学コース	助教	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
水越 彰仁	木更津工業高等専門学校 電気電子工学科	助教	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	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	三脚車輪移動する 移動型四腕ロボットの開発と制御



【継続助成(2年目)】

(敬称略、50音順、所属・役職は2023年9月3日現在)

氏名	所属	役職	研究題目
出原 俊介	京都先端科学大学 ナガモリアクチュエータ研究所	助教	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	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	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	東京工業大学 工学院 電気電子系	准教授	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	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	Glocal motion control for multi-rotor flying vehicles
小室 淳史	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	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	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	確率共振を活用する可変界磁波力発電機
趙 成岩	立命館大学 理工学部 機械工学科	助教	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
綱田 錬	岡山大学 学術研究院 環境生命自然科学学域	助教	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 斉寛	金沢大学 理工研究域 フロンティア工学系	助教	力センサを印刷可能な3Dプリンタのための研究
羽根 吉紀	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	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



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2023年9月3日現在)

氏名	所属	役職	研究題目
シュミッツ アレクサンダー	早稲田大学 次世代ロボット研究機構	招聘 研究員	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	准教授	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	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	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	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	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	岐阜大学 工学部 機械工学科 知能機械コース	助教	磁気ねじ型二自由度モータにおける センサレス位置・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 電気電子情報工学系	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	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	超小型3次元力覚提示アクチュエータの開発
舩屋 賢	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	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	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