



September 8, 2024

◇ 『第十回永守賞表彰式典』 を開催

2024年9月8日(日)、公益財団法人永守財団はホテルオークラ京都にて『第十回永守賞表彰式典』を開催し、第十回永守賞表彰式ならびに研究助成2024贈呈式を行いました。

会場には、web開催時(2020~2022年実施)に会場にお越しいただけなかった第6~8回永守賞受賞者および、助成対象者を含む多くの学術関係者をはじめ、永守賞受賞者、研究助成受贈者、財団関連の皆様方約200名にご出席いただきました。



永守理事長、堀審査委員長と共に記念撮影(第十回永守賞受賞者)

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、「第十回永守賞大賞」にピーター サージェント氏(ゲント大学 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、「第十回永守賞大賞」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 Sergeant 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2024助成対象者)

続いて、助成事業「研究助成2024」について、大学助教等24名(新規助成9名、継続助成15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友 佳嗣 氏(長崎大学 助教)から、助成に対する謝意を込めた挨拶がありました。

今回の式典では、特別講演『永守賞大賞を受賞して』と題し、第6・7・8回永守賞大賞受賞者3名(ノッティンガム大学 クリス ジェラーダ氏、アイントフォーヘン工科大学 トム オーメン氏、トリノ工科大学 ジャンマリオ ペレグリーノ氏)にご講演いただきました。

また、ご来賓を代表して、表彰式では文部科学省 文部科学事務次官 藤原 章夫 様、祝賀会では京都府知事 西脇 隆俊 様にご祝辞ならびに京都市長 松井 孝治 様に乾杯のご発声を頂戴し、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10回永守賞」受賞者ならびに「研究助成2024」助成対象者について

■ 第10回永守賞大賞受賞者

(敬称略、所属・役職は2024年9月8日現在)

氏名	所属・役職	受賞題目
Peter Sergeant	Full Professor, Department of Electromechanical, Systems and Metal Engineering, Ghent University/ Core Lab MIRO, FlandersMake@Ugent (ゲント大学 教授)	Design of sustainable axial and radial flux synchronous electric machines

■ 第10回永守賞受賞者

(敬称略、アルファベット順、所属・役職は2024年9月8日現在)

氏名	所属・役職	受賞題目
萩原 誠	東京工業大学 工学院 電気電子系 准教授	マルチレベル電力変換技術の 産業用モータドライブと 移動体用直流変換器への応用
Christopher H. T. Lee	Associate Professor, School of Electrical and Electronic Engineering, Nanyang Technological University (ナンヤン工科大学 准教授)	For contributions to advancements in vernier motor drives and their industrial applications
中村 健二	東北大学 大学院工学研究科 技術社会システム専攻 教授	非接触磁気ギヤおよび磁気ギヤード機の 高性能化に関する研究開発
Allison Okamura	Richard W. Weiland Professor in the School of Engineering, Department of Mechanical Engineering and, by courtesy, Department of Computer Science, Stanford University (スタンフォード大学 教授)	Soft growing robot actuation for navigation and exploration in constrained environments
Sara Roggia	Head of magniDrive Project, Power Electronics Department, magniX (magniX プロジェクトヘッド)	Taking to the skies electric motors and propulsion units for electric aviation



■ 研究助成2024 助成対象者

[助成A]

【新規助成】

(敬称略、50音順、所属・役職は2024年9月8日現在)

氏名	所属	役職	研究題目
石原 将貴	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アクタンスモータの 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
高橋 圭太	東京海洋大学 学術研究院 海洋資源エネルギー学部門	助教	海洋エネルギー発電に向けた 超電導ハルバツハ配列による 高磁束密度な界磁子の磁気設計
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	准教授	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の開発
米沢 平成	北海道大学 大学院工学研究院 機械・宇宙航空工学部門	助教	通信容量制約下におけるEVパワートレインの アクティブ振動制御: くじらアルゴリズムを活用した最適自動設計への挑戦

【継続助成(2年目)】

(敬称略、50音順、所属・役職は2024年9月8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



氏名	所属	役職	研究題目
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
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(3年目)】

(敬称略、50音順、所属・役職は2024年9月8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 工学部 機械電気システム工学科	助教	超小型超音波モータを用いた 小型非容量式ポンプの開発
北村 知也	東京理科大学 創域理工学部 電気電子情報工学科	助教	コロナ放電を用いた 多自由度回転アクチュエータの開発と制御
清田 恭平	東京工業大学 工学院 電気電子系	准教授	1軸制御型アキシヤ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	A Unified Global Motion Control Framework for Multi-Motor Vehicles
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



氏名	所属	役職	研究題目
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
網田 錬	岡山大学 学術研究院 環境生命自然科学学域	研究 准教授	C型SMCコアを用いた 超扁平アキシシャ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	東洋大学 理工学部 電気電子情報工学科	講師	リアクタンスネットワーク解析に基づく自動車用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

[助成B]

【新規助成】

(敬称略、50音順、所属・役職は2024年9月8日現在)

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

