



◇ 『第十一回永守賞表彰式典』 を開催

2025年9月7日(日)、公益財団法人永守財団はホテルオークラ京都にて『第十一回永守賞表彰式典』を開催し、第十一回永守賞表彰式ならびに研究助成2025贈呈式を行いました。

会場には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、

「第十一回永守賞大賞」にマーシャ オマリー氏（ライス大学 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、「第十一回永守賞大賞」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、受賞者代表としてオマリー氏から、受賞の喜びの挨拶をいただきました。



永守理事長、堀審査委員長と共に記念撮影（第十一回永守賞受賞者）



永守理事長、堀選考委員長と共に記念撮影（研究助成2025助成対象者）

続いて、助成事業「研究助成2025」について、大学助教等22名（新規助成9名、継続助成13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永井 歩美 氏（奈良工業高等専門学校 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『私のキャリアパス: 私のキャリアのハイライトと若い研究者へのメッセージ』富塚 誠義 氏（カリフォルニア大学バークレー校 Cheryl and John Neerhout 特別教授）が行われました。

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 増子 宏 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11回永守賞」受賞者ならびに「研究助成2025」助成対象者について

■ 第11回永守賞大賞受賞者

(敬称略、所属・役職は2025年9月7日現在)

| 氏名 | 所属・役職 | 受賞題目 |
|------------------------|--|--|
| Marcia O'Malley | Thomas Michael Panos Family Professor in Mechanical Engineering, Chair, Department of Mechanical Engineering, George R. Brown School of Engineering and Computing, Rice University (ライス大学 教授) | For contributions to the design of exoskeleton robots and implementation of shared control algorithms to assist upper limb movements |

■ 第11回永守賞受賞者

(敬称略、アルファベット順、所属・役職は2025年9月7日現在)

| 氏名 | 所属・役職 | 受賞題目 |
|---------------------------------|---|---|
| Yacine Amara | Full Professor, GREAH (Research Group on Electrotechnics and Automatic control of Le Havre), Department of Sciences and Technologies, Université Le Havre Normandie (ル・アール・ノルマンディー大学 教授) | Hybrid excited synchronous machines: conception, modeling, design and control |
| 邱 煌仁/ Huang-Jen Chiu | Distinguished Professor, Department of Electronic and Computer Engineering, College of Industry-Academia Innovation, National Taiwan University of Science and Technology (國立臺灣科技大學 特聘教授) | High power density converter design for energy-saving transportation electrification |
| 花 为/ Wei Hua | Professor, School of Electrical Engineering, Southeast University (東南大学 教授) | Design and analysis of novel electrical machines |
| Samir Kouro | Principal Investigator, Advanced Center for Electrical and Electronic Engineering (AC3E), Department of Electronic Engineering, Universidad Técnica Federico Santa María (フェデリコ・サンタ・マリア工科大学 主任研究員) | For contributions to theoretical and practical development of partial power converters used in energy transition applications |
| 辻 俊明/ Toshiaki Tsuji | 埼玉大学 大学院理工学研究科 電気電子物理工学プログラム 准教授 | ロボットの技能獲得のための二重過程メタモデル |



■ 研究助成2025 助成対象者

[助成A]

【新規助成】

(敬称略、50音順、所属・役職は2025年9月7日現在)

| 氏名 | 所属 | 役職 | 研究題目 |
|-------|--|----------|---|
| 伊藤 文臣 | 中央大学 理工学部 精密機械工学科 | 助教 | 複数鞭毛とボディの相互作用に基づく 狭所用高粘性流体内遊泳ロボットの開発 |
| 小原 秀嶺 | 横浜国立大学 大学院工学研究院 知的構造の創生部門 | 准教授 | モータ駆動インバータのノイズフリー化に向けた ケーブル長を考慮したdv/dt設計に関する研究 |
| 朱 曜南 | 東京大学 大学院工学系研究科 技術経営戦略学専攻 | 特任 助教 | 遠隔操作によるロボット学習のための 汎用外骨格ロボットに関する研究 |
| 永井 歩美 | 奈良工業高等専門学校 電気工学科 | 助教 | 高トルク密度かつ超扁平を実現する多極横方向磁束型 SRモータの開発 |
| 真壁 佑 | 東京大学 大学院情報理工学系研究科 創造情報学専攻 | 特任 助教 | 合体分離と関節駆動でトルクを融通する 差動脱着機構を備えたサーボモジュールの開発 |
| 南 政孝 | 近畿大学 理工学部 電気電子通信工学科 | 准教授 | 昇圧動作とインバータ動作を一度に実現可能な 小型モータ駆動システムの開発 |
| 山口 大輝 | 産業技術総合研究所 先進パワーエレクトロニクス研究センター パワー回路集積研究チーム | 研究員 | モータ駆動インバータの高周波化と低コスト化の両立に向けた ベタ配線用1シャント電流検出技術の開発 |

【継続助成(2年目)】

(敬称略、50音順、所属・役職は2025年9月7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 |
| 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 | 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 |



【継続助成(3年目)】

(敬称略、50音順、所属・役職は2025年9月7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 | 芝浦工業大学 工学部 | 准教授 | 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 | 准教授 | 三脚車輪移動する移動型四腕ロボットの開発と制御 |

[助成B]

【新規助成】

(敬称略、50音順、所属・役職は2025年9月7日現在)

| 氏名 | 所属 | 役職 | 研究題目 |
|------|---------------------------------|-----|---|
| 長 真啓 | 茨城大学 大学院理工学研究科 機械システム工学専攻 | 准教授 | 小児用人工心臓のための超小型・ワイドギャップな セルフベアリングモータの高性能化 |
| 三浦 峻 | 核融合科学研究所 研究部 超伝導・低温工学ユニット | 准教授 | 次世代空モビリティ向け 超伝導疑似永久磁石型モータの基盤技術開発 |

【継続助成(3年目)】

(敬称略、50音順、所属・役職は2025年9月7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 |

