



September 4, 2017

◇ 『第三回永守賞表彰式典』 を開催

平成 29 年 9 月 3 日（日） 京都ホテルオークラにおいて、『第三回永守賞表彰式典』を開催し、第三回永守賞表彰式、ならびに研究助成 2017 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 230 名にご出席いただきました。

永守賞については、受賞者 8 名による当日の講演、およびパネル展示が行われた後、

審査委員会が開催され、「第三回永守賞大賞」に岩路 善尚 氏（株式会社日立製作所 研究開発グループ 制御イノベーションセンタ モータシステム研究部 主管研究員）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、「第三回永守賞大賞」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・賞杯を贈呈いたしました。これを受け、受賞者代表として岩路氏から、受賞の喜びの挨拶をいただきました。



永守理事長を囲んでの記念撮影（第三回永守賞受賞者）



永守理事長を囲んでの記念撮影（研究助成 2017 受贈者）

続いて、助成事業「研究助成 2017」について、大学助教等 15 名（新規助成 11 名、継続助成 4 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、受贈者代表として日下 佳祐 氏（長岡技術科学大学 産学官連携研究員）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、特別講演 (1) 『プラチナ社会へのイノベーション』小宮山 宏 氏（株式会社三菱総合研究所 理事長）、(2) 『パワーエレクトロニクスと電動機駆動の動向』赤木 泰文 氏（東京工業大学工学院 特任教授 名誉教授）が行われました。

表彰式、贈呈式などの式次第を終了後、祝賀会を開催し、盛会のうちに終了いたしました。

《本件問い合わせ先》

公益財団法人永守財団 事務局

Tel. 075-935-6190

E-mail n.awards@nidec.com

「第3回永守賞大賞」「第3回永守賞」受賞者・「研究助成2017」助成対象のご紹介

■ 第3回永守賞大賞受賞者

氏名	所属	役職	研究題目
岩路 善尚	株式会社日立製作所 研究開発グループ 制御イノベーションセンタ モータシステム研究部	主管 研究員	応用範囲を拡大できる永久磁石モータの 回転子位置センサレス制御技術

■ 第3回永守賞受賞者

(敬称略、アルファベット順、所属・役職は2017年9月3日現在)

氏名	所属	役職	研究題目
阿部 貴志	長崎大学大学院 工学研究科 電気・情報科学部門 電気電子工学分野	教授	広い速度・トルク領域で高効率化を目指した パワーエレクトロニクス技術を駆使した可変 界磁同期モータの開発
服部 知美	静岡理科大学 理工学部 電気電子工学科	准教授	地球環境問題を配慮した高効率・低振動 モータの研究開発
岩崎 誠	名古屋工業大学大学院 工学研究科 電気・機械工学専攻	教授	次世代のメカトロニクスを拓く高速高精度 制御技術に関する研究開発
小森 雅晴	京都大学大学院 工学研究科 機械理工学専攻	教授	幾何曲面が接触する回転伝達機構の普遍的 特性解明・超精密計測技術・精密伝達変速 技術の研究開発
Minh C. Ta	Centre for Technology Innovation and Department of Industrial Automation, School of Electrical Engineering, Hanoi University of Science and Technology (ハノイ工科大学)	Associate Professor	Implementation of innovative control techniques to improve performance and to save energy of motor drives
竹本 真紹	北海道大学大学院 情報科学研究科 システム情報科学専攻	准教授	環境負荷低減を実現するためのモータの 高性能化・高機能化に関する研究
Kanokvate Tungpimolrut	National Electronics and Computer Technology Center (タイ国立電子コンピューター技術研究センター)	Deputy Executive Director	Motor, Drive system development and related appropriated applications for Thai society and industry

■ 研究助成2017 助成対象者

【新規助成 (11名)】

(敬称略、50音順、所属・役職は2017年9月3日現在)

氏名	所属	役職	研究題目
上野 尚平	大分大学 理工学部 創生工学科	研究 支援者	高速モータ効率向上のための高周波下の ベクトル磁気特性測定技術の高精度化



長 真啓	茨城大学 工学部 機械工学科	助教	世界初・世界最小の次世代型小児用人工心臓実現を目指したダブルステータ型 5 軸制御磁気浮上モータの超小型化
日下 佳祐	長岡技術科学大学	産学官連携 研究員	数式モデルに基づいたスイッチトリラクタンスモータのトルクリプル低減
鈴木 憲吏	東京都市大学 工学部 電気電子工学科	准教授	スイッチトリラクタンスモータにおける全速度領域のサーボ制御アルゴリズムの開発
寺尾 悠	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	電動航空旅客機に搭載する高出力密度超電導モータの電磁設計と周辺システム
萩原 誠	東京工業大学工学院 電気電子系	准教授	蓄電池を車載した電気鉄道用モータドライブシステムの小型化・軽量化・高性能化に関する研究
土方 亘	東京工業大学工学院 機械系	准教授	筋収縮を用いた体内埋込み型摺動レス発電機の研究
前田 佳弘	名古屋工業大学大学院 工学研究科 電気・機械工学専攻	准教授	超高速・精密サーボシステムの適応型制御に資する短インターバル過渡応答信号を用いた高精度 FRA 法
村島 基之	名古屋大学大学院 工学研究科 マイクロ・ナノ機械理工学専攻	助教	表面の変形性を有する機能性表面アクチュエータシステムの開発
元井 直樹	神戸大学大学院 海事科学研究科 海事科学専攻	准教授	モータ駆動型水中マニピュレータにおける力覚伝達のための高精度運動制御
横井 裕一	長崎大学大学院 工学研究科 電気・情報科学部門	助教	集中巻構成可変漏れ磁束モータの開発

【継続助成（4名）】

(敬称略、50音順、所属・役職は2017年7月1日現在)

氏名	所属	役職	研究題目
井上 征則	大阪府立大学大学院 工学研究科 電気情報システム工学分野	准教授	永久磁石同期モータの出力密度向上のための制御法の構築と有効性検証
北山 文矢	茨城大学 工学部 機械工学科	助教	広周波数帯駆動のための 2 軸独立駆動型リニア振動アクチュエータの開発
境野 翔	埼玉大学 工学部 電気電子システム工学科	助教	二慣性共振特性を考慮した油圧モータの力制御
松谷 祐希	熊本高等専門学校 機械知能システム工学科	助教	リンク上に可変剛性機構を有する腱駆動ロボットのセンサレス位置・剛性制御

