

研究課題番号	3G-2101
研究課題名	非接触型ごみ収集システムの開発と社会実装に向けたシナリオ構築
研究実施期間	2021 年度～2023 年度
研究機関名	早稲田大学
研究代表者名	小野田弘士

1. 委員の指摘及び提言概要

非接触型のごみ収集システムに向けた開発研究として、必要なロボット等の要素技術を小規模な実証実験を繰り返しながら開発した上で、最終年度に比較的大規模な実証実験を実施し、物資の運搬やごみ収集の非接触化・自動化の可能性を示すことができたことは高く評価する。さらに実証実験を通して法規制や制度面を含む課題を具体的に把握し、社会実装に向けたシナリオ、ロードマップとしてまとめた点も高く評価する。今後は、新たなごみ収集システム等を模索している自治体など具体的な導入場面に即した検討を行い、社会実装に繋がられることを期待する。

2. 採点結果

評価ランク：S