

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	令和3年度～令和5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

ごみ収集のイノベーションにつながる大変興味深い取り組みで、社会への実装化に極めて近い研究である。適切な計画の下で社会実装に向けての適切な実証試験や検討が実行されている。非接触型ごみ収集システム（反転装置）のコンセプト実証として進んでいると判断できる。屋外条件や地域特性、ゴミ特性は今後の課題と思われるが、回収に関わる人員削減への貢献を大いに期待したい。一方、モビリティを使って、コンテナをパッカー車に輸送するのは現実的なのか、パッカー車に積載するモビリティの充電はどうするのか、といった検討が求められる。自治体との連携を進め、そのニーズを積極的に取り入れてもらいたい。実用的で、社会展開性のある成果を数多く挙げておられ、実現性の高い社会システムとして期待できる分野である。一方、推進費にふさわしい学術的な新規性がどの程度あるのかについての検討が必要である。希少な学術成果として訴えることのできる工学分野であるとのことでもあり、学術研究成果を期待したい。

2. 採点結果

評価ランク：S