

チーム名

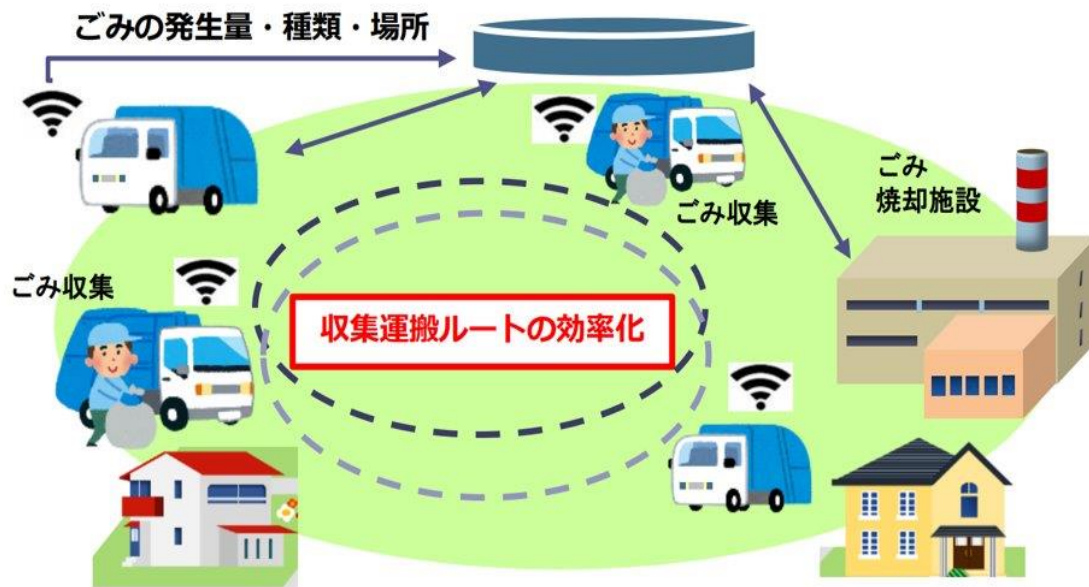
KUN

メンバー

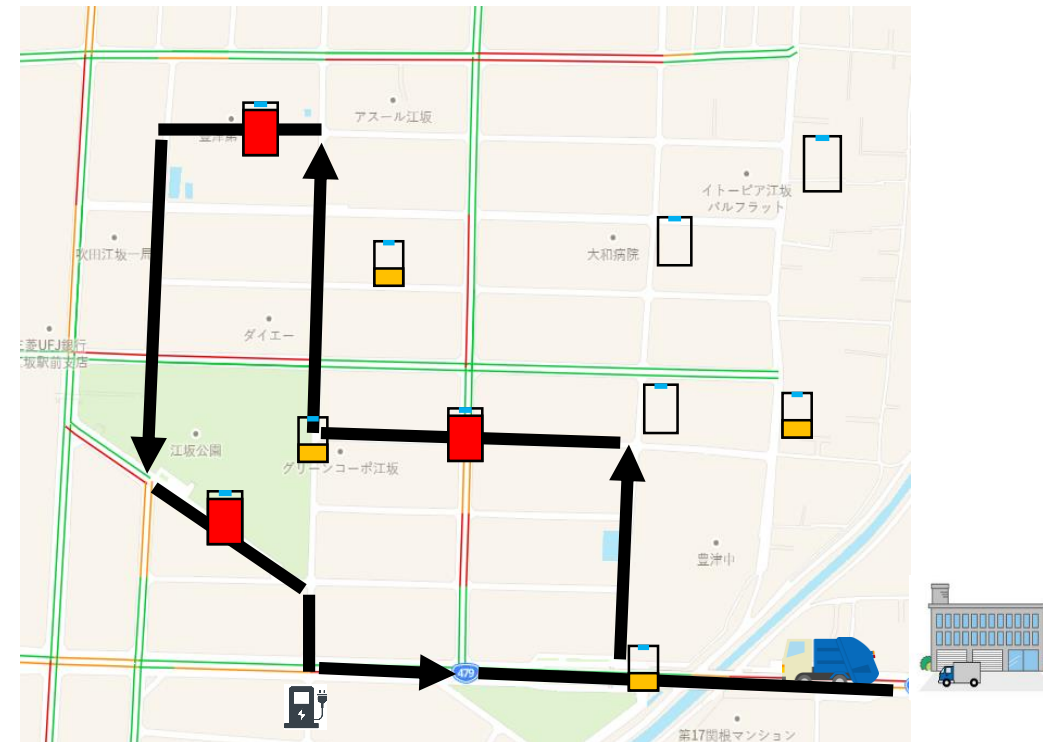
- 関西大学
- 西上翔磨
 - 河原宏紀
 - 上野友彰

(取組概要)

ごみの収集は決められた日時・ルートを通して収集しているのが現状である。またごみ収集会社の人手不足や、感染予防などといった改善策があまりみられない。本取り組みではゴミ収集を自動化することによって人手不足や感染予防、ルートの最適化などを目的としている。まず試用的な取り組みとして小規模な地域を対象としてデモンストレーションを行った。



・ルート最適化図



・シミュレーション予想図

【成果や補足説明等】

- ・アントコロニーを用いた巡回ルートの最適化, 及び巡回ルートに沿った移動ロボットの実機試験
- ・従来の固定ルートを巡回するゴミ収集に比べ, 最適化された巡回ルートを用いてゴミの収集が可能
- ・ゴミ収集だけでなく, 宅配業向けの最適化ルート検索にも応用可能