

# リモートセンシング技術を用いた海洋ごみ モニタリングの手法調和ガイドライン



環境省

Version 2.1, 2026年2月

# リモートセンシング技術を用いた海洋ごみモニタリング の手法調和ガイドライン

リモートセンシング技術を活用したモニタリング手法等に関する国際専門家  
会合 委員：

ISOBE Atsuhiko<sup>1</sup>, ALIANI Stefano<sup>2</sup>, ANDRIOLO Umberto<sup>3,4</sup>, DIERSSEN Heidi<sup>5</sup>, GAMA  
MONTEIRO João<sup>6,7</sup>, GONÇALVES Gil<sup>3,4</sup>, HIDAKA Mitsuko<sup>8,9</sup>, KAKO Shin'ichiro<sup>8</sup>, KATAOKA  
Tomoya<sup>10</sup>, MARTINEZ-VICENTE Victor<sup>11</sup>, MATSUOKA Daisuke<sup>8,9</sup>, MISHRA Pravakar<sup>12</sup>,  
STREETT Davida<sup>13</sup>, TAKAHASHI Yukihiro<sup>14</sup>, TOPOUZELIS Konstantinos<sup>15</sup>, VAN EMMERIK  
Tim H.M<sup>16</sup>

<sup>1</sup>Kyushu University, Japan

<sup>2</sup>National Research Council of Italy, Italy

<sup>3</sup>University of Coimbra, Portugal

<sup>4</sup>Institute for Systems Engineering and Computers at Coimbra, University of Coimbra, Portugal

<sup>5</sup>University of Connecticut, USA

<sup>6</sup>University of Madeira, Portugal

<sup>7</sup>Marine and Environmental Research Centre, Portugal

<sup>8</sup>Kagoshima University, Japan

<sup>9</sup>Japan Agency for Marine-Earth Science and Technology, Japan

<sup>10</sup>Ehime University, Japan

<sup>11</sup>Plymouth Marine Laboratory, United Kingdom

<sup>12</sup>National Centre for Coastal Research, India

<sup>13</sup>National Oceanic and Atmospheric Administration, USA

<sup>14</sup>Hokkaido University, Japan

<sup>15</sup>University of the Aegean, Greece

<sup>16</sup>Wageningen University, Netherlands

本ガイドラインの推奨引用表記：

磯辺他（2026）リモートセンシング技術を用いた海洋ごみモニタリングの手法調和ガイド  
ライン ver.2.1. 環境省, 213 pp（附属書、別添含む）。

掲載 URL：海洋プラスチックごみのモニタリング手法調和とデータ整備

（[https://www.env.go.jp/water/post\\_76.html](https://www.env.go.jp/water/post_76.html)）

なお、ver.1.0の附属書、別添では、“ドローン（UAV）”を活用した海岸漂着ごみのモニ  
タリング手法について紹介し、ver.2.0では“固定カメラ”を活用した海岸漂着ごみ及び河  
川ごみについてのモニタリング手法を追加している（後述の「ガイドラインの改訂履歴」  
の表を参照）。

問い合わせ先：

環境省 水・大気環境局 海洋環境課 海洋プラスチック汚染対策室  
〒100-8975 東京都千代田区霞ヶ関 1-2-2

## 謝辞：

附属書「リモートセンシング技術におけるモニタリング/調査の計画・準備・実施等、並びに調査データの解析及び公開」セクション I 1.1 ドローンを用いた海岸漂着ごみ調査手法の作成に当たり調査にご協力いただいた、ドローンによる海岸漂着ごみ調査経験のある専門家・企業

ALIANI Stefano<sup>1</sup>, ALMEIDA Sílvia<sup>2</sup>, ANDRIOLO Umberto<sup>3,4</sup>, CHIRAYATH Ved<sup>5</sup>, GAMA MONTEIRO João<sup>2,6</sup>, GONÇALVES Gil<sup>3,4</sup>, KAKO Shinichiro<sup>7</sup>, KOZUKA Akira<sup>8</sup>, MATA Aser<sup>9</sup>, MERLINO Silvia<sup>1</sup>, MISHRA Pravakar<sup>10</sup>, PATERNI Marco<sup>1</sup>, TOPOUZELIS Konstantinos<sup>11</sup>, VAN EMMERIK Tim<sup>12</sup>, WAKAIZUMI Takuma<sup>13</sup>, ÁLVAREZ Soledad<sup>2</sup>,

<sup>1</sup>National Research Council of Italy, Italy

<sup>2</sup>Marine and Environmental Research Centre, Portugal

<sup>3</sup>University of Coimbra, Portugal

<sup>4</sup>Institute for Systems Engineering and Computers at Coimbra, University of Coimbra, Portugal

<sup>5</sup>University of Miami, USA

<sup>6</sup>University of Madeira, Portugal

<sup>7</sup>Kagoshima University, Japan

<sup>8</sup>Northwest Pacific Region Environmental Cooperation Center, Japan

<sup>9</sup>Plymouth marine Laboratory, United Kingdom

<sup>10</sup>National Centre for Coastal Research, India

<sup>11</sup>University of the Aegean, Greece

<sup>12</sup>Wageningen University, Netherlands

<sup>13</sup>Asia air survey co., LTD, Japan

## ガイドラインの改訂履歴

Version	公開日	改訂箇所	主な改訂内容
1.0	2024年7月	-	初版発行
2.0	2025年5月	本編	<ul style="list-style-type: none"> <li>- 本ガイドラインにおけるリモートセンシングのプラットフォームの定義を明確化 (1.3)</li> <li>- 本ガイドラインで扱う範囲を修正 (1.5表3)</li> <li>- 衛星に搭載可能なセンサーの表を追加 (1.5表4)</li> <li>- モニタリング手法の技術的成熟度の評価値について、ガイドライン本文から、別の URL での参考資料としての掲載 (環境省 HP) に変更 (3.1)</li> <li>- コラム「衛星による海洋ごみモニタリングの現状と将来の展望」を追加 (3.2)</li> <li>- 画像解析について AI の機械学習のためのデータセットの共有、アプリケーション等を活用した継続的な学習データの収集についての内容を追加 (3.2)</li> </ul>
		附属書	<ul style="list-style-type: none"> <li>- ドローンを活用した海岸漂着ごみ調査手法について「海岸ごみの考察にあたり有用なデータ」の項目を追加 (1.1)</li> <li>- 「固定カメラを活用した海岸漂着ごみ調査手法」を追加 (1.2)</li> <li>- 「固定カメラを活用した河川流下ごみ調査手法」を追加 (1.3)</li> <li>- 画像解析について内容を拡充 (2.1)</li> </ul>
		附属書別添	<ul style="list-style-type: none"> <li>- 附属書別添 2「固定カメラを活用した海岸漂着ごみ調査の実証試験結果」を追加</li> <li>- 附属書別添 3「固定カメラを活用した河川流下ごみ調査の実証試験結果」を追加</li> </ul>
2.1	2026年2月	本編	<ul style="list-style-type: none"> <li>- 政策課題に対処するためのモニタリング手法の例について、実際の調査事例を掲載 (2.3)</li> </ul>
		附属書	<ul style="list-style-type: none"> <li>- 画像及び動画から海洋ごみを自動検出・分類するサービスの例を掲載 (2.1)</li> <li>- コラム「Beach LISA 海岸漂着ごみ画像解析」を追加 (2.1)</li> </ul>

※改訂内容の詳細は、新旧対照表を参照

# 目次

## ガイドライン ver.2.0

CHAPTER I 導入部 .....	1
1.1 背景 .....	1
1.2 ガイドラインの構成 .....	1
1.3 用語とその定義 .....	2
1.4 ガイドラインの目的 .....	9
1.5 ガイドラインの範囲 .....	9
CHAPTER II モニタリングの目的と調査手法の選定 .....	14
2.1 モニタリングの目的と目標 .....	14
2.2 モニタリング手法の選定方法 .....	14
2.3 政策課題に対処するためのモニタリング手法の例 .....	16
CHAPTER III モニタリング手法 .....	22
3.1 現在のモニタリング手法の技術的成熟度 .....	22
3.2 現在のモニタリング手法の課題と展望 .....	23
コラム 衛星による海洋ごみモニタリングの現状と将来の展望 .....	25
3.3 ガイドラインの改訂 .....	29

## 附属書 各リモートセンシング技術におけるモニタリング/調査の計画・準備・実施等、並びに調査データの解析及び公開

### セクションI 各リモートセンシング技術におけるモニタリング/調査の計画・準備・実施等

- 1.1 ドローンを活用した海岸漂着ごみ調査手法
  - 1.1.1 調査の計画・準備
  - 1.1.2 調査の実施
- 1.2 固定カメラを活用した海岸漂着ごみ調査手法
  - 1.2.1 調査の計画・準備
  - 1.2.2 調査の実施
- 1.3 固定カメラを活用した河川流下ごみ調査手法
  - 1.3.1 調査の計画・準備
  - 1.3.2 調査の実施

### セクションII 調査データの解析及び公開

- 2.1 データ解析
  - 2.1.1 画像からの海岸漂着ごみの検出
  - 2.1.2 海岸漂着ごみの定量化
- 2.2 データの公開
  - 2.2.1 公開するデータの単位
  - 2.2.2 公開するデータの内容

附属書別添1：ドローンを活用した海岸漂着ごみ調査の実証試験結果

附属書別添2：固定カメラを活用した海岸漂着ごみ調査の実証試験結果

附属書別添3：固定カメラを活用した河川流下ごみ調査の実証試験結果

## CHAPTER I 導入部

### 1.1 背景

プラスチックを含む海洋ごみ対策への国際的な関心が高まっており、プラスチック汚染を終わらせるための法的拘束力のある国際文書（条約）の締結に向けた議論が、政府間交渉委員会（the Intergovernmental Negotiating Committee, INC）で進められている。このような状況下、対策立案・評価の基礎となる科学的知見を発展させる手段として海洋ごみのモニタリングの必要性が強調されており、広域での継続的かつ効率的なモニタリングを可能とする手法の確立が不可欠である。

そこで、海洋ごみモニタリングの網羅性と効率性を更に向上させるため、リモートセンシング技術を用いた海洋ごみモニタリング・分析手法に関する国際的なガイドラインを新たに策定した。このような技術は近年研究が進み、関連する知見と経験が蓄積されつつある（表1参照）。

表1 リモートセンシング技術を用いた海洋ごみのモニタリング技術に関する  
主な研究の数（Kako et al. 2026）

測定場所	データ取得方法（リモートセンシング技術）							画像解析			
	プラットフォーム							手動 (目視)	自動		
	固定カメラ	ドローン (UAV) <sup>*1</sup>	気球	航空機	衛星	船舶	その他		矩形による 物体検出	セマン ティックセ グメンテー ション	その他
	センサー										
RGB	RGB	RGB	マルチスペ クトル/ハ イパースペ クトル, LIDAR	マルチスペ クトル/ハ イパースペ クトル	RGB, LIDAR						
海岸(砂丘) <sup>*2</sup>	3	22 (7)	2	2				13 (2)	6 (1)	6 (2)	10 (2)
海面		7	1	5	10		1	8	1		14
河口表層											
河岸/湖岸	1	1						1	1		1
河川表層	2	6					1	4	2	1	4
陸域											
その他 <sup>*3</sup>							3	3			2

備考：

上記の数字は、Kako et al. (2026)で参考文献として取り上げている論文の数である。

\*1 空中ドローン (UAV, Uncrewed Aerial Vehicle) のことを指す。

\*2 本ガイドラインにおける「海岸」とは、砂や小石で覆われた部分だけでなく、砂丘や、マングローブなどの植生も含む。括弧内の数値は、測定地域における砂丘を対象とした文献の数である。

\*3 研究事例が十分に確認できていない測定場所（河川及び海洋の水柱/水底等）を示す。

### 1.2 ガイドラインの構成

本ガイドラインは、本編、附属書、別添の3つの部分からなる。本編には複数のリモートセンシング技術にまたがる海洋ごみ測定手法に関する事項を記載している。附属書には各リモートセンシング技術に関する詳細な手法、別添には、附属書の手法の実用性を確認するために行った実証実験の結果を示している。

### 1.3 用語とその定義

本ガイドラインにおける用語を、以下のように定義する。

#### (i) リモートセンシング技術

リモートセンシング技術は、直接物理的な接触なしに対象物に関する情報を収集し、処理するために使用される技術である（ASPRS <https://www.asprs.org/organization/what-is-asprs.html> 参照 2024-6-30）。プラットフォームは、遠隔計測作業を行うためにセンサーを運搬または搭載できる乗り物（Jafarbiglu and Pourreza 2022）またはその他の静止物として定義する。本ガイドラインでは、以下のプラットフォームを用いたリモートセンシング技術を対象とする。対象は今後変更する可能性がある。

- 固定カメラ：海岸線に足場を組んで設置したり、橋梁に固定したりする等、環境中にカメラを設置し、その場所で時系列に画像データを取得するもの。航空機や船舶等の乗り物に固定したカメラは含まない。
- ドローン：本ガイドラインでは空中ドローン（Uncrewed Aerial Vehicle, UAV）のことを指す。
- 航空機
- 衛星
- 船舶

参考までに表 2-1～表 2-5 に各プラットフォームの調査（モニタリング）事例を示す。

#### (ii) 画像処理・解析

リモートセンシング技術で得られたデータを画像処理し、画像解析によりごみの種類や量を自動検出する。本ガイドラインにおける関連用語の定義は以下のとおりである。

- 画像処理  
リモートセンシング技術により撮影された画像を、ごみを検出できる形に加工すること。色調補正、ノイズ除去、オルソ補正、他の画像との合成処理（オルソモザイクなど）が含まれる。
- オルソ画像  
リモートセンシング技術で撮影された空撮画像を、撮影位置、レンズの歪み、撮影方向などを補正し、地上座標と一致させた画像のこと。補正されていない航空画像とは異なり、地表までの距離を正確に表現することができる。
- オルソモザイク  
重なり合った複数のオルソ画像を、色を調整したうえで、統合して一枚のオルソ画像を作成すること。
- 画像解析  
画像処理された画像から、ごみの種類や量、個数などの情報を抽出すること。近年、機械学習やディープラーニングを用いたプラスチックごみ定量化のための画像処理技術が登場している。これらの手法においては、大規模なデータセットを利用して画像の色や形などの複雑な特徴を検出できるモデルが開発され、より柔軟なごみの検出が可能となっている（Kako et al. 2026）。このような画像解析手法には、「矩形による物体検出」や「セマンティックセグメンテーション」などがある（図 1 に概要を記載

した)。また「画像解析」という言葉には、画像から手作業でごみを検出することも含まれる。

### (iii) 調査とモニタリング

本ガイドラインでは、「調査」とはピンポイントでのある特定の時点における環境状態を把握するための測定と定義している。一方、「モニタリング」とは、環境またはその挙動の特性を繰り返し測定し、そこから空間的または時間的な傾向を検出することと定義している（GESAMP 2019）。

### (iv) ごみ

本ガイドラインのモニタリング対象は、環境中のごみ（海洋ごみを含む）とする。

- 環境中のごみ  
本ガイドラインのモニタリング対象は環境中のごみである管理が不適切な廃棄物（例えば、管理されていないごみ捨て場でのごみの野焼きや投棄）、環境中で分解してマイクロプラスチックになる可能性のあるマクロのプラスチックごみ、その他の人間や生物・非生物環境に悪影響を及ぼす可能性のある物体の流出や蓄積が含まれる。
- 海洋ごみ  
環境中のごみのうち、外洋、沿岸、内陸の水域に直接または間接的に廃棄、処分、放棄された難分解性の製造、加工された固形物のことをいう（UNEP 1995）。

表 2-1 調査事例：固定カメラ

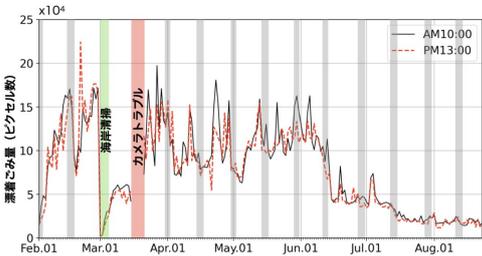
事例	鹿児島大学”街・海・宇宙からみるプラスチックごみ監視システム研究講座”ウェブサイト <a href="https://pmd.oce.kagoshima-u.ac.jp/">https://pmd.oce.kagoshima-u.ac.jp/</a> (参照 2025-1-31)
調査の目的と概要	海岸ごみの時系列の画像を固定カメラで撮影し、その画像をセマンティックセグメンテーションによって処理している。時系列のごみ情報が得られるため、ごみの経年変化の把握や清掃活動の実施時期の判断に活用できる。
場所と調査時期 (期間、頻度)	日本国内の海岸 2022年1月26日～ 画像は毎日午前6時～午後7時の時間帯で、1時間ごとに撮影される。
範囲	約 100 m <sup>2</sup>
カメラ	HykeCame LT4G (RBGカメラ)
GSD (Ground sample distance, 地上解像度)	> 1 mm
得られるごみの情報	ごみの個数、被覆面積、種類
画像	<div style="display: flex; justify-content: space-around;"> <div style="text-align: center;"> <p>(a)</p>  </div> <div style="text-align: center;"> <p>(b)</p>  </div> </div> <p>(a) 固定カメラで撮影された画像 (b) (a)のセマンティックセグメンテーション解析画像</p> <div style="display: flex; justify-content: space-between;"> <div style="width: 60%;">  <p style="text-align: center;">海岸漂着ごみ量の時系列</p> </div> <div style="width: 35%;">  <p style="text-align: center;">固定カメラ</p> </div> </div>

表 2-2 調査事例：ドローン

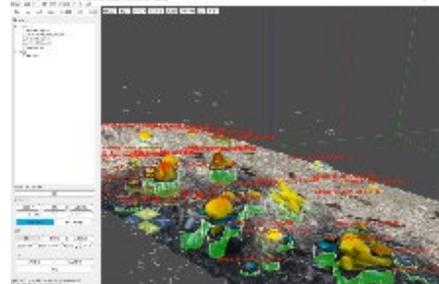
事例	ドローンを用いた海岸漂着ごみ調査の実証試験（実施者：鹿児島大学加古教授、日本エヌ・ユー・エス株式会社、株式会社ふたば） （詳細は別添 1 を参照）
調査の目的と概要	本ガイドラインの実用性を確認するため、実証試験を行った（詳細は別添 1 参照）。 流木を含む海岸漂着ごみをドローンで撮影し、その画像データを合成処理した。加古教授らが開発した AI を用いて海岸漂着ごみを自動検出し、個数、面積、体積を推定した。
場所と調査時期（期間、頻度）	日本国内の海岸 A：愛媛県伊予市森海岸：2023 年 7 月 24 日午前 8 時（干潮） B：愛媛県宇和島市平井海岸：2023 年 7 月 27 日午前 9 時（干潮）
範囲	画像撮影範囲：A：5,180 m <sup>2</sup> B：706 m <sup>2</sup> 調査範囲：A：50 x 17.1 m B：20 x 4.3 m（汀線水平方向 x 汀線垂直方向）
カメラ	DJI Zenmuse P1（RBG カメラ）
GSD	5 mm/pix
得られるごみの情報	ごみの個数、被覆面積、体積
画像	   <p>ドローン                      ドローンの飛行                      ドローン撮影画像</p>   <p>海岸漂着ごみの検出結果                      体積推定のイメージ</p>

表 2-3 調査事例：航空機

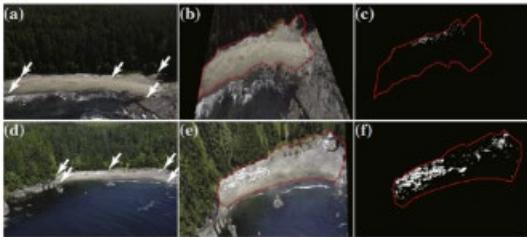
事例	Kataoka et al. (2018)
調査の目的と概要	航空機から斜め方向に撮影した画像について位置情報補正のための画像処理を行い、その後、背景となる砂浜との色の違いから、海岸漂着ごみのピクセルを抽出した。海岸漂着ごみごみの多さは、ごみで覆われた面積と海岸の面積の比率（カバー率）で評価できる。推定された海岸漂着ごみの被覆率のデータは、広い範囲にわたって、海洋ごみの対策を優先的に進める場所を決定するのに有効な情報となる。
場所と調査時期（期間、頻度）	カナダの海岸 - バンクーバー島西海岸：2014年10月7日、12月3日 - セントラルコースト、ハイダグワイ：2015年1月30日、3月2日
範囲	海岸線 1,500 km 以上
カメラ	Nikon D750（RGB カメラ）
GSD	0.1 x 0.1 m
得られるごみの情報	ごみの被覆面積
画像	<div style="display: flex; justify-content: space-between;"> <div style="width: 45%;">  <p>航空機での撮影画像            Acknowledgement:            Lightspeed Digital for            Government of            Japan/North Pacific            Marine Science            Organization (PICES            2015)</p> </div> <div style="width: 45%;">  <p>画像処理            Cheewat Beach: (a), (b), (c)            Clo-oose Beach: (d), (e), (f)            (a), (d)：元の航空画像（白い矢は本調査で射影変換のために設定した5つの標準点）            (b), (e)：それぞれ(a)と(d)の射影変換の処理をした画像            (c), (f)：画像解析で検出した海洋ごみを白いピクセルで表したもの            (Kataoka et al. 2018 Fig. 2.)</p> </div> </div>

表 2-4 調査事例：衛星

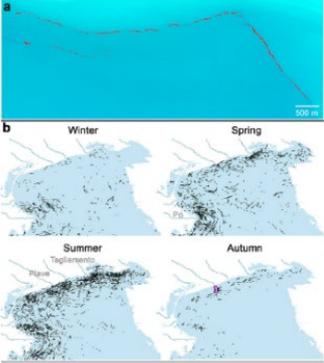
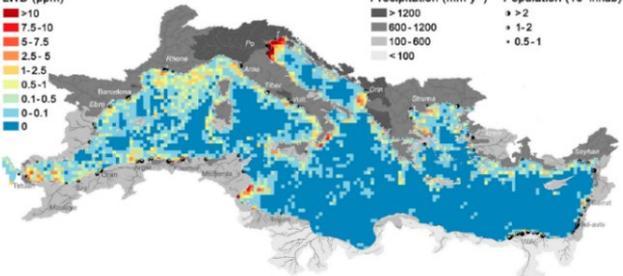
事例	Cózar et al. (2024)
調査の目的と概要	<ul style="list-style-type: none"> <li>海洋ごみを監視するための最適な人工衛星とセンサーはどのようなものを設計し、既存の衛星を使ってそれらの概念実証を目的にした研究。</li> <li>衛星 (Sentinel-2) を用いて「Litter Windrow (LWs)」と呼ばれる線状の浮遊ごみ集積帯を、プラスチックごみの代理指標として検出している。地中海全域において約 29 万枚の画像 (75 か月分) を解析した。</li> <li>これまで、船舶による調査では数百個しか検出されていなかった LWs が、衛星による解析では約 14,000 個が検出された。</li> <li>さらに、LWs は時間的、空間的にマップ化され、環境要因 (降水量、風等) や人為的要因 (人口、陸域の管理不十分なプラスチック廃棄物の推定値) とも整合することが確認されている。</li> </ul>
場所と調査時期 (期間、頻度)	<ul style="list-style-type: none"> <li>調査場所：地中海全域の海岸 (画像約 290,000 枚)</li> <li>期間：2015 年 7 月～2021 年 9 月 (75 ヶ月)</li> <li>再訪周期：2～3 日 (2 機の衛星の運用)</li> </ul>
範囲	地中海沿岸全域
カメラ	マルチスペクトルカメラ
GSD	10 m、画素内の海面プラスチック被覆率が最低 20%あれば検出可能
得られるごみの情報	プラスチックを含む浮遊ごみの集積地点の分布
画像	<div style="display: flex; justify-content: space-between;"> <div style="width: 45%;">  <p>Sentinel-2により 北アドリア海で検出されたLWs a: Sentinel-2の画像、b:季節ごとに検出されたLWs (Cózar et al. 2020 Fig. 2)</p> </div> <div style="width: 45%;">  <p>地中海における時間平均のLWD (litter-window density) の地図 (Cózar et al. 2024 Fig. 5)</p> </div> </div>

表 2-5 調査事例：船舶

事例	Papachristopoulou et al. (2020)
調査の目的と概要	合計 62 の海岸について、船舶の上からの写真撮影を行い、その画像を継ぎ目のないパノラマ画像に統合した。うち4つの海岸では手動での海岸漂着ごみ回収による調査を行い、船舶による調査のデータの較正と検証を行った。
場所と調査時期（期間、頻度）	ギリシャの海岸 船舶による撮影の作業時間：20 時間（手動での回収調査も含めた研究全体の期間は 2017 年 8 月～2018 年 8 月）
範囲	海岸延長 約 8.5 マイル（約 15.7 km）
カメラ	Nikon D80（RGB カメラ）
GSD	-
得られるごみの情報	ごみの種類、個数
画像	 <p>Fig. 2. Example of photomosaic digitizing process in QGIS environment. Black points represent the BL items registered in the A-B area. White squares indicate zoomed example areas, while 1-9 numbers show samples of different identified item categories. 1: Plastic water bottle, 2: Plastic cap/lid drink, 3: Plastic cup, 4: Rope, 5: Cigarette filter, 6: Straw, 7: Float for fishing net, 8: Plastic cup and 9: Cup lid.</p> <p>画像処理した写真 (Papachristopoulou et al. 2020 Fig. 2.)</p>

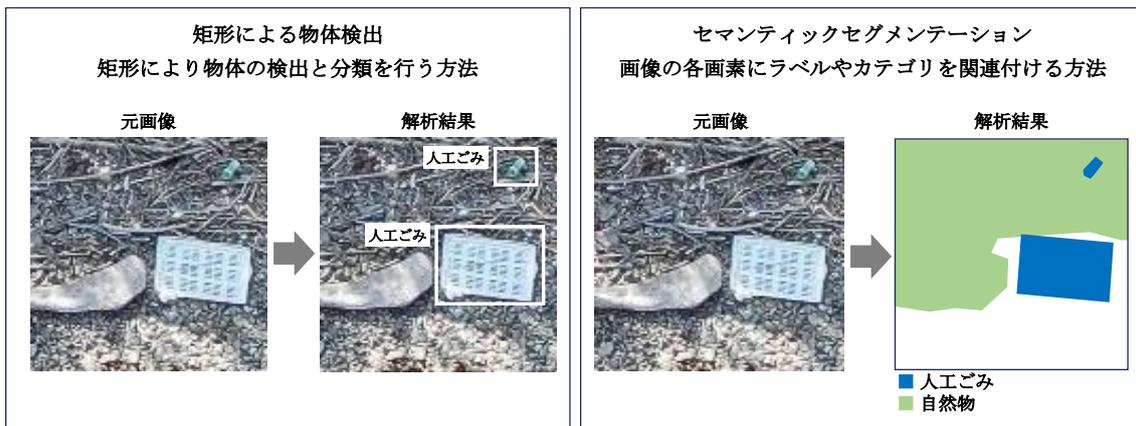


図 1 画像解析の説明

## 1.4 ガイドラインの目的

本ガイドラインの目的は、広範囲にわたって継続的かつ効率的なモニタリングを可能にするリモートセンシング技術を用いた調和されたモニタリング手法を開発し、その包括的な利用を推進するとともに、国際的な海洋ごみの実態把握に貢献することである。

## 1.5 ガイドラインの範囲

### 1.5.1 モニタリングの場所、データ取得、画像解析方法

ガイドラインで取り扱う範囲は図2、表3のとおりである。本ガイドラインは、利用可能な最良の科学的知見に基づいて、今後範囲の拡大及び更新をする予定である。本ガイドラインは、主に学術機関・研究機関、民間産業・NGO、政策立案者、市民科学者が活用することを目的としている。

本ガイドラインで取り扱う海域は、The International Ocean Colour Coordinating Group (IOCCG) など他団体の海洋ごみモニタリングに関する既存の取組との重複を避けるため、主に沿岸域を対象としている。

また、特に衛星においては様々なセンサーが利用可能であり、衛星に搭載可能なセンサーの一覧を表4に整理する。

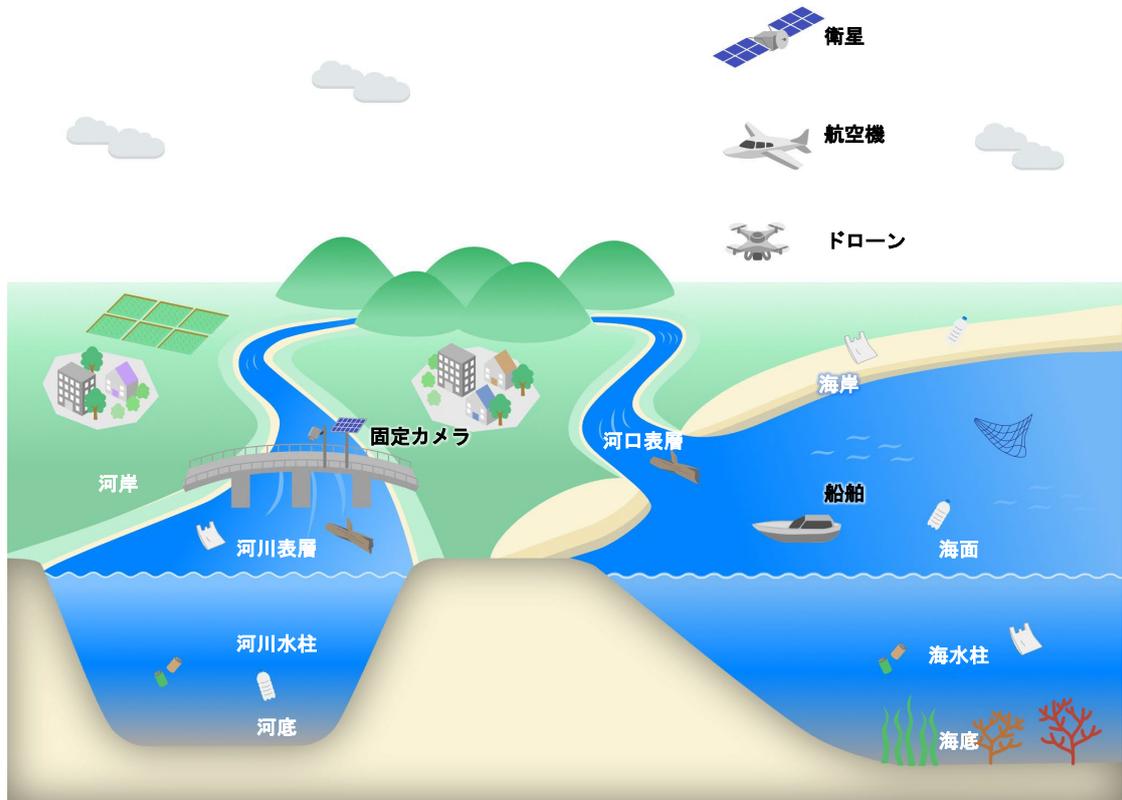


図2 モニタリングの場所とリモートセンシング技術

表3 本ガイドラインで扱うモニタリング手法、データ取得方法、画像解析手法の範囲

測定場所	データ取得方法						画像解析			
	リモートセンシング技術						手動 (目視)	自動		
	プラットフォーム							矩形による 物体検出	セマンティク クセグメン テーション	その他
	固定カメラ	ドローン (UAV)*1	航空機	衛星	船舶	その他				
センサー										
	RGB	RGB	マルチスペク トル/ハイパー スペクトル, LIDAR	マルチスペク トル/ハイパー スペクトル	RGB, LIDAR					
海岸 (砂丘)	■	■			■		■	■	■	
海面		●	●	●			■	■	■	
海水柱		●	●	●			■	■	■	
河口表層					■		■	■	■	
河岸/湖岸					■		■	■	■	
河川表層	■				■		■	■	■	
陸域					■		■	■	■	
その他*2							■	■	■	

■ ガイドラインVersion 2.0のAnnexに記載  
 ■ 検討中

備考：

● プラスチックのごみに限定すると、他の機関により検討されている（例：IOCCG Task Force on Remote Sensing of Marine Litter）。

\*1 本ガイドラインでは空中ドローン（UAV, Uncrewed Aerial Vehicle）のことを指す。

\*2 研究事例が十分に確認できていない測定場所（河川及び海洋の水柱/水底等）を示す。

表 4 衛星に搭載可能な海洋ごみの検出に使用できるセンサーの例

センサーの種類			測定場所				検出対象		海洋ごみの検出に使用され得るセンサーの例			
受動/ 能動	センサー	撮像素子	検知波長範囲	波長分解能	ドライ (海岸、 河岸、陸 域)	ウェット (海面、海 中、河川表 層)	物体 (特異値 <sup>*1</sup> 、 プラスチックの 検出、プラス チックの分類)	代替指標 (潮流、 風等) <sup>*2</sup>	センサー名 (括 弧内は利用可能 な衛星)	空間分 解能 (GSD in m)	軌道	再訪問 周期
受動	パングロマトイック センサー	CCD, CMOS	200-1000nm	50-100nm	Yes	No	特異値	No	Planet, SuperDOVE	3-5		
	マルチスペクトル センサー (狭帯域)				R&D	R&D	特異値	R&D	MSI (Sentinel-2)	最大10		5日
					No	R&D	特異値	R&D	OLCI (Sentinel-3)	最大300		1日
					R&D	R&D	R&D	R&D	PRISMA	30		7-14日
	ハイパースペクト ルセンサー		420-1000nm	6.5nm	R&D	R&D	特異値、プラスチッ クの検出、プラス チックの分類	No	EnMap	30		4-21日
			900-2450nm	10nm								
		CMOS	400-970nm	10nm	R&D	R&D						
MCT	900-2500nm	12.5nm										
	マイクロ波放射計									太陽同期準 回帰軌道 その他 (赤 道周辺)		
能動	LIDAR				No	No	No	No	CALIOP (CALIPSO)			
	合成開口レーダー (SAR:synthetic aperture radar)		L: 15-30cm C: 3.75-7.5cm X: 2.4-3.75cm		R&D	R&D	R&D	R&D	TanDEM-X SAR (TanDEM-X)			

備考:

- Yes: 実用段階、No: 現時点では適用困難、R&D: 研究開発段階
- 2024年時点で、3~5年後までに海洋ごみ検出への活用が期待されるセンサーを一覧に記載。
- 表の検知波長範囲や波長分解能は、大まかに目安となる値を記載。
- 参考: Goddijn-Murphy et al. (2024), Tanii et al. (2022)

\*1 特異値: 背景 (または期待値) と異なる信号で、海洋プラスチックごみの存在を示す指標となり得るものをいう (Goddijn-Murphy et al. 2024)。

\*2 代替指標: 海洋プラスチックごみの存在と相関する1つまたは複数の間接変数のことをいう (Goddijn-Murphy et al. 2024)。

\*3 HISUIは国際宇宙ステーション (ISS) に設置されており、太陽同期軌道ではないため、再訪時刻は一定ではない。

## 1.5.2 ガイドラインの利用者

現時点で本ガイドラインにおける各技術の記載内容を主に参考にする想定される機関を以下の表（表 5-1, 表 5-2）に整理した。これらの表は、各機関が実施しているリモートセンシング技術を用いたごみに関する調査・研究の実績をもとに作成した。

表 5-1 ガイドラインの主な利用者として想定される機関

機関	リモートセンシング技術					画像解析	
	固定カメラ	ドローン	航空機	衛星	船舶	手動*1	自動*2
学術機関及び研究機関	■	■	■	■	■	■	■
民間産業及びNGO	■	■	■	■	□	■	■
政策立案者（地方公共団体を含む）	■	■	■	■	□	■	■
市民科学者	□	■	□	■	□	■	■

■主に記載内容を参考にする想定される主体

■記載内容を一定程度参考にする想定される主体

備考：

利用者の技術・予算や使用目的によってはより広い主体による活用が想定される場合もある。

\*1 手動：画像からの手動による海洋ごみの抽出・判別であれば広いユーザーにより実施可能である。ただし、単位面積あたり当たりの海洋ごみの量を定量的に把握するには測量技術が求められ、学術機関や専門の企業の協力が一般的に必要であると考えられる。

\*2 自動：ユーザーインターフェース（UI）が整備され、閾値や画像の簡単な調整で利用可能なアプリケーションがある場合は、広いユーザーによる活用が可能である。しかしながら、UIが整備されていない、または、既存のアプリケーションが対応しておらずプログラミングや機械学習モデルの学習等を行う場合は専門知識が求められ、学術機関や専門の企業の協力が一般的に必要であると考えられる。

表 5-2 表 5-1 における機関を主なガイドラインの対象と想定する理由

リモートセンシング技術	費用 (画像解析にかかる費用は含まない)	専門技術	遵守要件 (許認可手続きの困難さや、実施時の注意事項)	アクセシビリティ (事例の多寡や、プラットフォームやサービスの入手が容易かどうか)
固定カメラ	直営で導入・運用する場合の費用は比較的安価である。 <sup>*1</sup>	カメラの設置時の設定やメンテナンスに技術が必要である。	カメラの設置に許認可が必要な場合がある。	市販品を活用できる。
ドローン	直営で導入・運用する場合の費用は比較的高価である。 <sup>*2</sup>	専用のアプリケーション等を用いることで簡単に自律飛行を行うことができるため、広いユーザーにより活用可能であると考えられる。一方、RTK (Real-time kinematic) <sup>*5</sup> 搭載機器でない場合は、測量技術を用いた位置情報補正の処理が必要である。	飛行に許認可が必要である場合が多い。	市販品を活用できる。
航空機	調査1回当たりの委託費用が高価である。 <sup>*3</sup>	操縦に特殊な技術や免許を要する(航空機の操縦は一般的に委託する)。	操縦に許認可が必要である(航空機の操縦は一般的に委託する)。	海洋ごみに関する事例は限られているものの、航空測量など、航空機に固定されたカメラで直下を撮影する技術は広く活用されている。
衛星	最小単位で数百ドル(数万円)や無料で活用できるデータソースが存在する(測定範囲や解像度等により異なる)。	ごみの挙動や分布の把握に関しては、専門的な知識や技術がないユーザーにより活用可能であると考えられる。一方で、ごみの分類に関しては、測定可能性について主に学術機関や企業によって研究が進められている。	データを利用する観点からは許認可等は不要である。	インターネットにより容易にアクセス可能なソースも存在する。
船舶	船舶をチャーター(傭船)する場合は、船舶の種類により異なるが比較的安価である。 <sup>*4</sup>	船を動かしながら船上で撮影する方法や、撮影条件の設定に技術が必要である(船舶の操縦は委託する場合が多いと考えられる)。	場所や船舶の大きさにより許認可が必要な場合がある(船舶の操縦は委託する場合が多いと考えられる)。	研究事例が現時点で非常に限られており手法が普及していないため、主に学術機関による活用が考えられる。ただし、例えば、マングローブ林等の上空からの撮影が困難であり、また陸域での手動調査も困難と考えられる環境では有効であると考えられる。

備考:

これらの基準はあくまで目安であり、方法、国や地域、調査場所の環境等によって異なる場合がある。  
なお、プラットフォームの操縦・操作については、ユーザーの技術や予算によって委託する場合がある。

- \*1 日本における一般的な事例では、導入費用は30-40万円程度、運用費用は5-10万円/年程度である。
- \*2 日本における一般的な事例では、導入費用は200万円程度、運用費用は20-30万円/年程度である。
- \*3 日本における一般的な事例では、1回の飛行当たりの委託費用は200-300万円程度である。
- \*4 日本における一般的な事例では、1回当たりの船舶のチャーター費用は1-5万円程度、カメラの購入費用は20-30万円程度である。
- \*5 RTKはGPS測定(より一般的にはGNSS(全球測位衛星技術)測定)に基づく位置測定手法であり、センチメートルのレベルの精度でリアルタイムに位置情報を測定可能である(引用: IAG(International Association of Geodesy)ウェブサイト)。

## チャプターII モニタリングの目的と調査手法の選定

### 2.1 モニタリングの目的と目標

モニタリングの主目的は、政策関連の課題に活用することである。政策関連の課題には、政策立案（例：発生源の特定、総量把握）や施策（例：使い捨てプラスチック製品の市場流通禁止、拡大生産者責任等）、普及啓発（例：環境教育）、海岸清掃活動、及びこれら対策の効果検証を含む。環境中のごみのモニタリングの具体的な目標は、以下のよう  
に考えられる。

- 環境中のごみの量の把握
- 環境中のごみの種類の把握
- 環境中のごみの挙動（輸送、集積）の把握
- 環境中のごみの集積場所の特定

### 2.2 モニタリング手法の選定方法

図 3-1, 図 3-2 は、それぞれの調査目的に応じて適切なプラットフォームを選択する考え方を示している。一般的に、調査範囲と得られる画像の解像度は相反の関係にある。そのため、調査目的に応じた適切なリモートセンシング技術を選択する必要がある。リモートセンシング技術は検出能力に限界があるため、ごみの発生源の特定や詳細な組成調査には手動での調査が推奨される。ただし、調査手法のデザインや調査結果の組み合わせによっては、リモートセンシング技術により得られたデータをより広い目的に活用できる可能性がある。

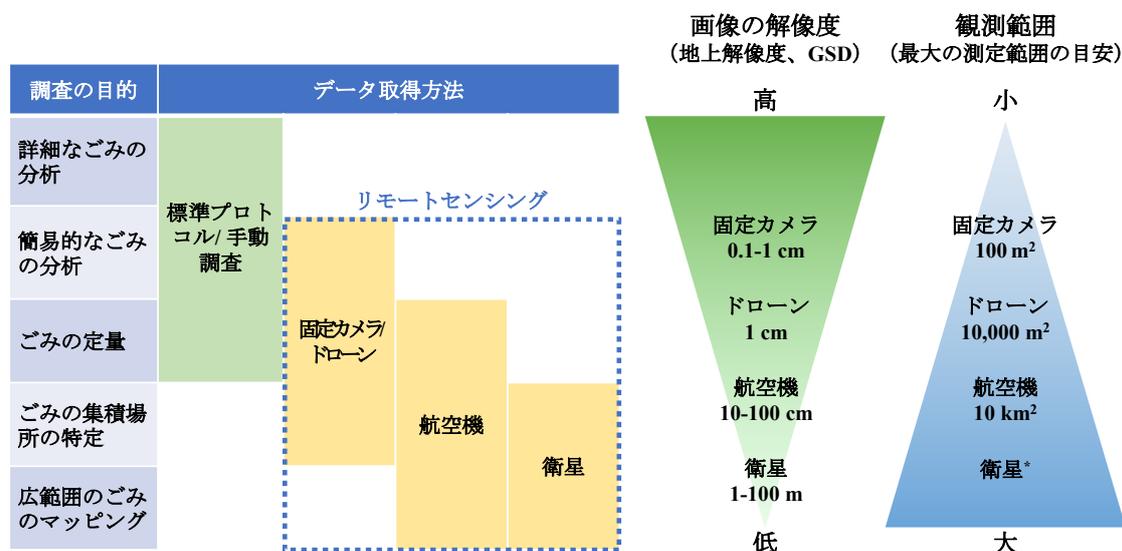


図 3-1 各プラットフォームにおける調査目的と調査範囲、画像解像度の目安

備考：

本図での解像度とエリアの範囲は、各プラットフォームを用いる調査・研究において典型的な値をオーダー単位で記載している。

\*衛星は、特定の河川や海岸といった狭い範囲から、全球単位といった広い範囲まで活用され得ると考えられる。

固定カメラ  
 ペットボトル(河川) GSD : 1 mm  
 苗木ポット(海岸) GSD : 1 mm

ドローン  
 ペットボトル(道路) 高度 : 40m GSD : 5 mm  
 ペットボトルの蓋(道路) 高度 : 40m GSD : 5 mm

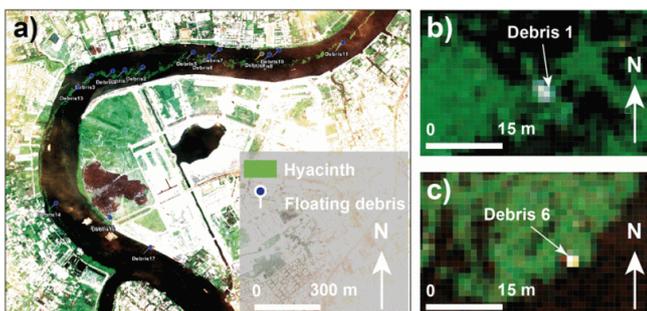


航空機  
 タイヤ(海岸) 高度 : 610 m GSD : 2 cm  
 プラスチック(海岸) 高度 : 610 m GSD : 2 cm



出典 : Moy et al. 2021 Figure 2から一部抽出

衛星  
 プラスチック(河川) GSD : 1.24 m



サイゴン川における浮遊ごみの検出

a) 確認された浮遊物の概要。b) c) 2つの浮遊物の拡大図。

衛星画像はトゥルーカラー合成で表示されている。

出典 : Schreyers et.al. 2022 Fig .1 (2020年3月4日のworldview-3

画像©2020 maxar)

図 3-2 各プラットフォームの一般的な画像例

図 3-1 に記載の目的に加えて、固定カメラや衛星は高頻度で測定が可能のため、環境中のごみの挙動(輸送、集積のシステム)の把握に適していると考えられる。各プラットフォームの適切な測定間隔は、Kako et al. (2026)を参照されたい。

また、マルチスペクトルセンサーやハイパースペクトルセンサーを使用したごみの判別は現在研究段階だが、将来的には波長の特性からプラスチックごみ等の分類が、プラットフォームの解像度によらずできるようになる可能性がある。

## 2.3 政策課題に対処するためのモニタリング手法の例

表 6-1 に、GESAMP (2019) が提示した代表的な政策課題と、それに対処するために活用できるリモートセンシングによるモニタリング手法の例を示す。また、地方自治体やその他の関連機関により実際に行われているリモートセンシングによる調査の事例を表 6-2 に示す。

表 6-1 海洋ごみに関する政策課題とリモートセンシング技術による対処例

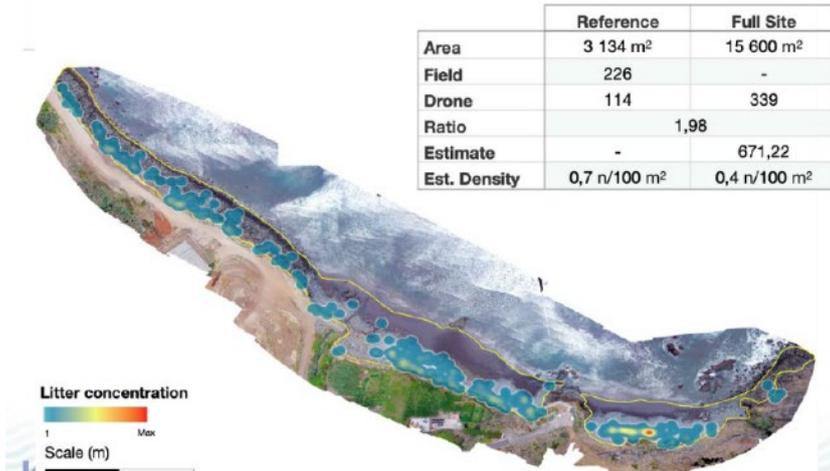
カテゴリー	何を知りたいか*	なぜ知りたいか	政策課題に対処するための方法	政策課題にどのように対処するか	事例 (番号は表 6-2 に対応)
1	国が管轄する海域における海洋ごみの量	ごみの削減対策の進捗管理や影響の把握	-	-	
2a	海洋ごみの種類と発生源	海洋プラスチック汚染に対する効果的かつ効率的な発生抑制対策を検討するため。	ドローン @海岸	ごみの種類と量を特定し、発生源を推定して対策を検討する。	
2b			固定カメラ @海岸	ごみの増減傾向を把握し、発生源を推定して対策を検討する。	
3			発生抑制対策の効果	固定カメラ @河川	陸域からのごみの河川への流出量の増減の傾向を把握する。
4a	ごみの集積の特定	プラスチック汚染の現状把握、対策の優先順位付け、効率的な対策を推進 (清掃活動の効率化を含む) するため。	ドローン @海岸	都道府県単位で主要な海岸における海洋プラスチックの分布を把握し、清掃活動の優先順位を明確にする。	事例 1, 2, 3
4b			航空機 @海岸	都道府県単位で全海岸線の海洋プラスチックの分布を把握し、清掃活動の優先順位を明確にする。	事例 2
4c			固定カメラ @海岸	特定の海岸におけるごみの増減の傾向を詳細に把握し、限られた清掃回数の中で、回収の効率化を図る。	事例 3, 4, 5

\* 表の最左列の政策課題の項目は GESAMP (2019)を参照した。

表 6-2 政策課題への対処を目的としたリモートセンシング調査事例

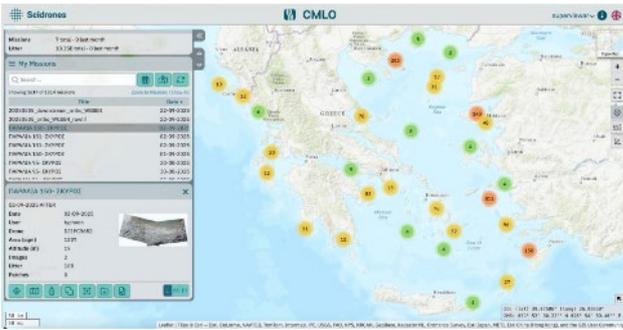
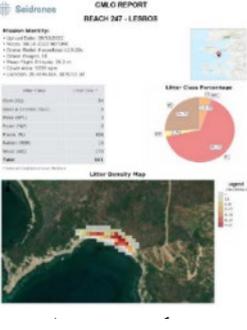
事例 1 : マデイラにおける OSPAR の海岸調査を補完するドローンによる調査	
表 6-1 におけるカテゴリー	4a
調査手法	ドローン
調査場所	マデイラの海岸 (ポルトガル)
実施主体	University of Madeira/ ARDITI / MARE-Madeira etc.
期間・頻度	2022 年～
政策課題へのアプローチ	<ul style="list-style-type: none"> <li>ドローンによる調査を実施することで、標準的な 100 m<sup>2</sup> の調査区画を超えた範囲で、ごみの集積箇所を検出、空間分布を評価、ごみの種類を特定した。</li> <li>手作業による海岸ごみ回収作業に先立ち、ドローン調査を実施した。ドローンと手作業調査データを比較することで、モニタリング精度を推定し、集積箇所を特定した。</li> <li>この結果は、地域当局に海洋ごみ管理改善のエビデンスを提供すると同時に、大西洋地域における海洋ごみモニタリングの調和に向けた地域協力と能力構築の取組に貢献するものである。</li> </ul>

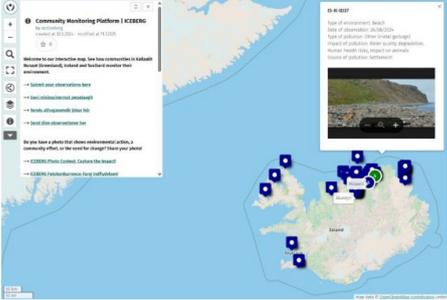
  



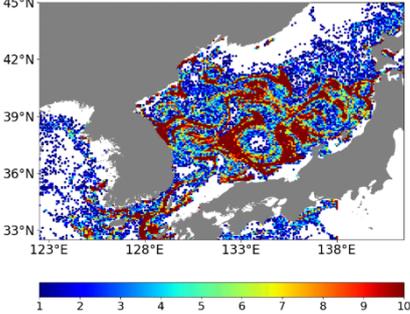
	Reference	Full Site
Area	3 134 m <sup>2</sup>	15 600 m <sup>2</sup>
Field	226	-
Drone	114	339
Ratio		1,98
Estimate	-	671,22
Est. Density	0,7 n/100 m <sup>2</sup>	0,4 n/100 m <sup>2</sup>

ごみの密度を表したマップ

事例 2 : ウェブプラットフォームを用いた、ドローン及び航空機による AI に基づく海岸漂着ごみモニタリング	
表 6-1 におけるカテゴリ	4a, 4b
調査手法	ドローン、航空機
調査場所	15 か国、海岸線 540 km
実施主体	University of the Aegean and SciDrones Ltd
期間・頻度	2022 年～
政策課題へのアプローチ	<ul style="list-style-type: none"> <li>既存のモニタリングでは広範囲の海岸漂着ごみの時空間的変化を把握することは難しい。そこで、ドローンや航空機で撮影した画像と機械学習を組み合わせ、低コストで広域のマッピングを自動化するツールとして、プラットフォーム”CMLO” (Coastal Marine Litter Observatory)が開発された。</li> <li>CMLO では、AI がドローンや航空機の画像を処理・解析し、7 種類 (プラスチック、ゴム、布・繊維、木材、金属、ガラス・陶磁器) の海洋ごみに分類する。分類された結果は地理空間プラットフォームに統合され、マッピングを通じてごみの集積パターンを視覚的に把握できる。</li> <li>CMLO によりごみの集積地点を迅速に特定できるため、地方自治体が清掃作業の優先順位を設定することが可能になる。</li> <li>清掃前後の海岸をドローンで撮影し、その結果と回収データを比較することで、清掃効果の定量的評価と政策成果の長期モニタリングが可能である。</li> <li>自動化、標準化されたデータ収集は、持続可能な開発目標 (SDG) 14*に向けた国際報告を促進し、エビデンスに基づく意思決定と国際的な海洋保全への準拠を支援するものである。</li> </ul>
	<div style="display: flex; justify-content: space-around;"> <div style="text-align: center;">  <p>CMLO のプラットフォーム</p> </div> <div style="text-align: center;">  <p>報告書の例</p> </div> </div>
	<p>*持続的な開発目標(SDG, Sustainable development Goals) 14 : 海の豊かさを守ろう (海洋、海、海洋資源を持続可能な開発のために保全し持続可能な形で利用する)</p>

事例3：ウェブプラットフォームを用いたドローン、固定カメラ、スマートフォンによるAIに基づく北極圏の海岸漂着ごみモニタリング	
表 6-1 におけるカテゴリ	4a, 4c
調査手法	ドローン、固定カメラ、スマートフォン
調査場所	以下3地域の海岸： <ul style="list-style-type: none"> <li>・ スヴァールバル諸島ホルンズン（ノルウェー）</li> <li>・ アークレイリ、フーサヴィーク、ロフォーテン（アイスランド）</li> <li>・ ナルサーク、カコトック（グリーンランド）</li> </ul>
実施主体	ICEBERG プロジェクト（EU/Horizon Europe による資金提供）
期間・頻度	2024年～
政策課題へのアプローチ	<ul style="list-style-type: none"> <li>・ 北極圏は広大かつアクセスが困難であるため、従来の調査ではごみの発生状況や変動を継続的かつ広域的に把握することが困難であった。</li> <li>・ こうした課題を踏まえ、ICEBERG project（環境汚染が北極圏の生態系と地域社会に与える影響の調査を目的としたプロジェクト）では、広域を効率的に観測できるドローンや、遠隔地でも継続的に観測可能な固定カメラを活用したモニタリングが導入された</li> <li>・ また、それらの調査結果を統合し、海洋ごみモニタリングを支援するために、プラットフォーム”ICEBERG Community Monitoring Platform”が開発された。本プラットフォームは、独自のウェブマップの作成・共有が可能なオープンソースのツール”uMap”により構築されている。</li> <li>・ ドローンや固定カメラ、スマートフォンで撮影された画像はAIにより分析され、海洋ごみの種類や量、時間的変動が推定される。</li> <li>・ これらの画像解析結果をuMapにアップロードすることで、収集データがプラットフォームの地図上で可視化される。これにより、モニタリング結果が地域に還元される。ごみの傾向や集積場所の特定、清掃活動の最適化につながるほか、最終的には住民の環境意識の向上にも寄与する。</li> <li>・ 本プロジェクトでは、地域コミュニティやNGOを含む市民科学者が参加しており、カメラの設置、点検やドローンの運用、画像のプラットフォームへのアップロード等の各工程に携わっている。</li> </ul>
	<div style="display: flex; justify-content: space-around;"> <div style="text-align: center;">  <p>uMap のプラットフォーム</p> </div> <div style="text-align: center;">  <p>海岸漂着ごみの自動識別 (例：流木)</p> </div> </div>

事例4：気象要因とごみの増減傾向の関係の固定カメラによる把握	
表 6-1 におけるカテゴリー	4c
調査手法	固定カメラ
調査場所	六渡寺海岸（富山県射水市）
実施主体	加古教授研究室（鹿児島大学）
期間・頻度	2023年5月～ 毎日1時間に1回撮影
政策課題へのアプローチ	<ul style="list-style-type: none"> <li>・ 固定カメラを設置し海岸をモニタリングすることで、ごみの集積状況の時間変動を確認できる。</li> <li>・ 固定カメラの画像をウェブサイトにリアルタイムで公開することで、海岸に行かなくてもごみの状況を把握できる。</li> <li>・ また、カメラに設置した風向・風速計から得られるデータや、六渡寺海岸を挟むように流れる小矢部川と庄川の出水量等との関連を調査することで、漂着ごみ量の変動要因を推定できる。</li> <li>・ こうした情報は、自治体等が実施する清掃活動の計画立案や、その効率化に資する可能性がある。</li> <li>・ （別添資料2 固定カメラを活用した海岸漂着ごみ調査の実証試験結果でも同様の傾向を把握している）</li> </ul>
	  <p>固定カメラの設置の様子 (別添資料2、図2)</p>

事例 5 : 海ごみ予測のモデル検証と地域への情報提供「海洋ごみ天気予報」	
表 6-1 における カテゴリ	4c
調査手法	固定カメラ
調査場所	三津海岸（島根県出雲市）
実施主体	山陰中央テレビジョン放送株式会社、九州大学 磯辺研究室、鹿児島大学 加古研究室、島根大学 辻本研究室
期間・頻度	2023 年 9 月～ 毎日 1 時間に 1 回撮影
政策課題への アプローチ	<ul style="list-style-type: none"> <li>海洋ごみの漂着予測モデルが構築された。その予測結果と固定カメラの測定結果を比較することで、予測モデルの検証や精度向上につなげている。</li> <li>事例として予測結果を「海洋ごみ天気予報」として月 1 回 TSK さんいん中央テレビで放送し、地元高校生の環境教育等への活用に繋げている。また、地方自治体や NPO や市民団体等が行うごみ回収作業を、より効率的なものにする可能性がある。</li> </ul> <div style="display: flex; justify-content: space-around; align-items: flex-start;"> <div style="text-align: center;"> <p>2025/09/12</p>  <p>海洋ごみ漂着シミュレーション</p> </div> <div style="text-align: center;">  <p>「海ごみ天気予報」のテレビ放送</p> </div> </div> <p>※本プロジェクトは、日本財団「海と日本プロジェクト」の助成を受けて実施されている。</p>

## CHAPTER III モニタリング手法

### 3.1 現在のモニタリング手法の技術的成熟度

本ガイドラインでは多くの主体に対し、最新の知見から、より高解像度の時空間情報の把握を可能とするモニタリング手法について情報提供し、環境中のごみの更なる実態把握に資することを目的としている。そのため、既存のリモートセンシング技術によるモニタリング手法の技術的な成熟度、実用性が高いものから段階的に、本ガイドラインの附属書でその具体的な手法を解説する。

成熟度の評価に当たっては、近年海洋ごみ関連の研究でも導入が検討され始めているTRL (Technological Readiness Level, 技術成熟度)\*という手法を活用する (Bellou et al. 2021)。TRLは9つのレベルに分類され、TRL 1が最も低く、TRL 9が最も高い。本ガイドラインでは、図4の定義に従って、Kako et al. (2026)で参照されている既存の海洋ごみ調査や研究に基づき、各技術のTRLを評価した。

その結果、比較的高いTRLで評価され、実用性も高いものとして、ドローンによる海岸モニタリング、固定カメラによる海岸及び河川表層モニタリングが挙げられた。そのため、これらの具体的な手法を附属書に記載した。

2025年4月時点の各プラットフォームの具体的なTRLの数字を環境省のウェブサイトに示す ([https://www.env.go.jp/water/post\\_76.html](https://www.env.go.jp/water/post_76.html))。画像解析技術については、現時点で一般的に使用されている用途(タスク)を表7に整理した。なお、本分野は近年研究が加速しており、各技術の成熟度も今後変化していく可能性があることに留意が必要である。

\*TRLは、NASA (National Aeronautics and Space Administration) が開発した、特定の技術の成熟度を評価するために用いられる指標の一種であり、様々な技術分野に一般的に応用されている。

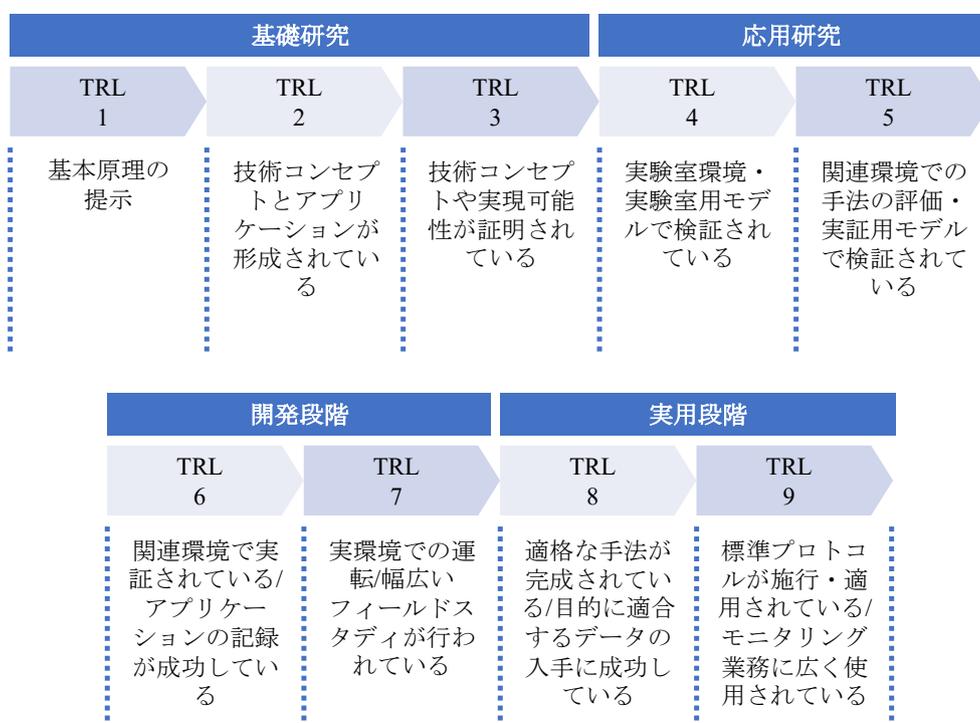


図4 ごみのモニタリングに使用されるリモートセンシング技術に関する技術成熟度(TRL)の説明 (Aliani et al. 2023)

表 7 タスクと画像解析技術の対応表

	矩形による物体検出	セマンティック セグメンテーション
ごみの面積評価（体積と質量の推計）	N/A (Not applicable)	++*1
ごみの個数の集計	++	N/A
ごみの分類	++	+*2

備考：

\*1 面積（Hidaka et al. 2022）と体積（Kako et al. 2020）を推定するには、単位長さ当たりのピクセル数の情報や技術による位置情報が必要となる。質量（Kataoka et al. 2020）を推定するには実際に現地でごみを回収し、単位体積当たりの質量を求める必要がある。

\*2 人工ごみと自然物の分類は行われているが、現時点ではそれ以上の詳細な分類はできない（Kako et al. 2026）。

## 3.2 現在のモニタリング手法の課題と展望

### 3.2.1 リモートセンシング技術のプラットフォーム

リモートセンシング技術については、図 3-1 に示したとおり、画像解像度と調査可能な範囲は一般的に反比例する。リモートセンシング技術は画像解像度の問題から手動調査のように詳細なごみの分類は困難であるが、手動では現実的に不可能な短期間の連続観測や広域の一括観測が可能なが大きな利点である。さらに、複数のプラットフォームを組み合わせることで、さまざまな時空間スケールのプラスチックごみを観測できる（Kako et al. 2026）。例えば、衛星は解像度が劣るが広い範囲を観測でき、ドローンは衛星と比べて測定範囲が小さいが解像度は高いという特徴がある（2.2 参照）。Thanabalan et al. (2025)では、実際にこれらの特徴を活かして、衛星では広範囲のエリアのごみの集積を確認し、ドローンでは集中的に調査したい範囲についてごみの種類や量といった詳細な情報を取得している。リモートセンシング技術の典型的な技術的課題と、これらを踏まえた将来の展望を表 8 に示す。

表 8 リモートセンシング技術の典型的な技術的課題と将来の展望

	典型的な技術的課題	将来の展望
固定カメラ	固定カメラは画角が限られており、海岸全体を捉えることができない。また、設置上の制約があるため、海辺や河川など、観測の対象となる海域で機器の設置が可能な場所に限定される。	固定カメラでは、ごみ量の時間的変動を得るためのリアルタイム観測が可能であり、UAVでは、ごみ量の空間分布を記録するための一定間隔のスナップショットの取得が可能である。両プラットフォームを組み合わせることで、互いの欠点を補完し、砂浜全体のような広域の時空間変動に関する新たな情報を得ることができる。
ドローン	ドローンによる調査には通常、各観測にパイロットとアシスタントの少なくとも2人のオペレーターが必要となるため、数日おきなど頻繁な観測の実施は困難である。	
航空機、衛星	RGBカメラなどを使った広範囲のごみ測定の手法がまだ確立されていない。	両プラットフォームが広域の一括観測が可能であることは明らかであるため、UAVを使用して <b>Ground truth</b> (真値) のデータを収集し、航空機や衛星システムで撮影された画像で確認された、ごみが集積しやすい複数の場所で精度を評価するアプローチが提案されている。

参考: Kako et al. 2026

## コラム 衛星による海洋ごみモニタリングの現状と将来の展望

### (i) 現在の状況

衛星以外の調査方法（固定カメラ、ドローン、航空機等）と比較して、広範囲（全球単位）の海域を一度にカバーできるため、効率的なモニタリング方法として期待されている。一方で、以下の課題も存在する。

#### - 解像度：

かつては、衛星画像の地上解像度（GSD）は約 60 m だったが、近年の商業衛星の技術進歩により、解像度は 3.5 m にまで向上している（Goddijn-Murphy et al. 2024）。しかしながら、より小さなごみ、特に数 m 以下のごみを検出するのは困難である。

海洋ごみは自然物と人工ごみの両方から構成されていることが多いが、それらを区別するのは難しい。特に、この混合物の中からプラスチックを特定することや、プラスチックの素材を判別することは困難である（Zhu and Kanaya 2023）。

#### - 正確性：

海洋の波や太陽光の反射、その他の要因がごみの検出を難しくしており、誤検出の可能性もある。

#### - 費用：

人工衛星はこれまで 300 kg～数トン以上の重さがあり、開発費は数百億円以上の多大な費用が必要だった\*1。

### (ii) 将来の展望

衛星の技術的進歩は急速に進んでおり、海洋ごみの測定能力も進歩している。今後、以下のようなさらなる技術革新が期待される。

➤ 海洋ごみの大きな塊の分布について、NASA の Landsat が 16 日に 1 回の頻度で観測していた\*2。それに対し、今後 1 日 1 回など高頻度での観測が可能になると考えられる（Maximenko et al. 2019）。

➤ 既に開発された技術の例としては、観測したい方向にカメラを向けることができる「ターゲットポインティング」があり、以下の特徴がある\*1。

✧ ピンポイントでの観測ができるためデータ量を最小に抑制可能

✧ 観測範囲は従来の衛星の 20 倍

✧ 太陽光の反射による誤検出を最小限に抑えることが可能

- また、海面下におけるプラスチックごみの定量化については、差分吸収分光法を NIR-SWIR（近赤外・短波長赤外）ハイパースペクトルイメージング技術に組み合わせることで、プラスチックを素材別に検出することも可能になっており（Zhu and Kanaya 2023）、将来的に海や河川の水面だけでなく水柱のごみ種別の判定ができる可能性がある。

- 費用面においても、近年開発された超小型衛星は 50kg 程度のものもあり、開発費が 5 億円と従来の 100 分の 1 の価格を実現しており\*1、今後はさらに海洋ごみのモニタリングにおける衛星の活用も進むと期待される。

\*1 Hokkaido University. <https://sdgs.hokudai.ac.jp/approach-to-sdgs/interview/itw-3405/>（参照 2025-1-31）

\*2 NASA <https://landsat.gsfc.nasa.gov/satellites/landsat-next/>（参照 2025-1-31）

### 3.2.2 画像解析

機械学習とディープラーニングに基づく画像解析技術については、大規模なデータセットを活用して、画像の色や形などの複雑な特徴を検出できるモデルが開発され、より柔軟なごみの検出が可能となっている。画像解析の方法およびデータ公開に関する詳細は、本ガイドラインの附属書 セクションIIに記載している。

画像解析の課題として、手作業による方法ではあらゆる大きさの対象物を識別できるのに対し、画像処理による方法では、ごみの大きさが比較的小さい場合や、障害物がある場合（ごみが他の物体に隠れるなど）に解析困難であることが挙げられる（Kako et al. 2026）。

ディープラーニングに基づく画像解析技術の開発には、専門的な知識及びモデル学習に用いるデータを準備し、そのデータに海洋ごみの位置や分類などの情報を付与する作業（アノテーション作業）が必要である。現状の画像解析手法においては、収集されたデータ全てに対し手動での確認及びアノテーションを行う必要があり、学習データの作成には多大な時間と費用を要する。そのため、リモートセンシング技術のプラットフォームを問わずこれらのデータセットを共有することが不可欠である（Kako et al. 2026）。

このような海洋ごみの学習データにより構築されたAIを基に、インターネット上で利用できる自動検出システムが複数開発されており、専門家以外でも容易に扱うことができる。例えば、海岸漂着ごみの写真をウェブブラウザ上でドラッグ&ドロップすることによりごみの検出・分別が可能な BeachLISA (Beach Litter Image Segmentation Analysis, <https://beach-ai.jamstec.go.jp/>)等のサービスがある。詳細は附属書 セクションII 2.1.1 (2) 表 2.1.4 海洋ごみを自動検出・分類するサービスの例を参照されたい。

### 3.2.3 スマートフォンのアプリケーションを活用した継続的な学習データの収集

河川や海域のモニタリング技術については、本ガイドラインに示したように広域的なプラスチックごみの定量化技術の開発が行われている。一方で、人の往来や建物などの障害物が多い場所のごみについては、正確なデータの収集が困難である。また、データ解析手法の発展については、その効率性から AI を活用したごみの検出、分類や定量が期待されており、その精度向上のためには、学習データとして様々なフィールドで撮影されたごみの画像データを大量かつ継続的に入手する仕組みがあることが望ましい。

そこで、スマートフォンのアプリケーションを用いた市民科学者による活動が、データ収集に活用されている。アプリケーションの利用者は、位置情報とともに撮影されたごみの画像をサーバー上にアップロードし、他の利用者との共有が可能である。スマートフォンのアプリケーションは、特別なスキルがなくても利用でき、利用者から大量のデータを収集できることから、恒久的かつ広範囲なデータ収集に有用である。また、スマートフォンに記録された位置情報をもとに、環境中のごみのマッピングが可能である。以下に環境中のごみのデータ収集に活用されているスマートフォンアプリケーションを示す。

表 9 環境中のごみのデータ収集に活用されているアプリケーションの例

アプリケーション	アプリケーションの特徴	URL
Pirika	ソーシャルネットワーキングサービスとして機能し、利用者間のコミュニケーションが可能である。	<a href="https://corp.pirika.org/en/sns-pirika/">https://corp.pirika.org/en/sns-pirika/</a> (参照 2025-1-31)
Open Litter Map	収集したデータが一般に公開されており、誰でもデータを利用可能である。	<a href="https://openlittermap.com/">https://openlittermap.com/</a> (参照 2025-1-31)
Planet Patrol	収集したデータの検証が行われており、データの信頼性が高い。	<a href="https://planetpatrol.co/">https://planetpatrol.co/</a> (参照 2025-1-31)
Marine Litter Reporter	海洋ごみに特化してデータ収集している。	<a href="https://www.cleanatlantic.eu/">https://www.cleanatlantic.eu/</a> (参照 2025-1-31)

表 9 に示す Pirika は、2018 年から位置情報とともに環境中のごみの画像収集を行っており、2024 年までの約 6 年間で 100 万枚以上の画像がアプリケーション内にアップロードされている。収集されたデータは、ディープラーニングに基づく画像解析に活用され、環境中のごみの定量化や分布の解析（図 5 参照）、またディープラーニングモデルの学習データとしても利用されている。

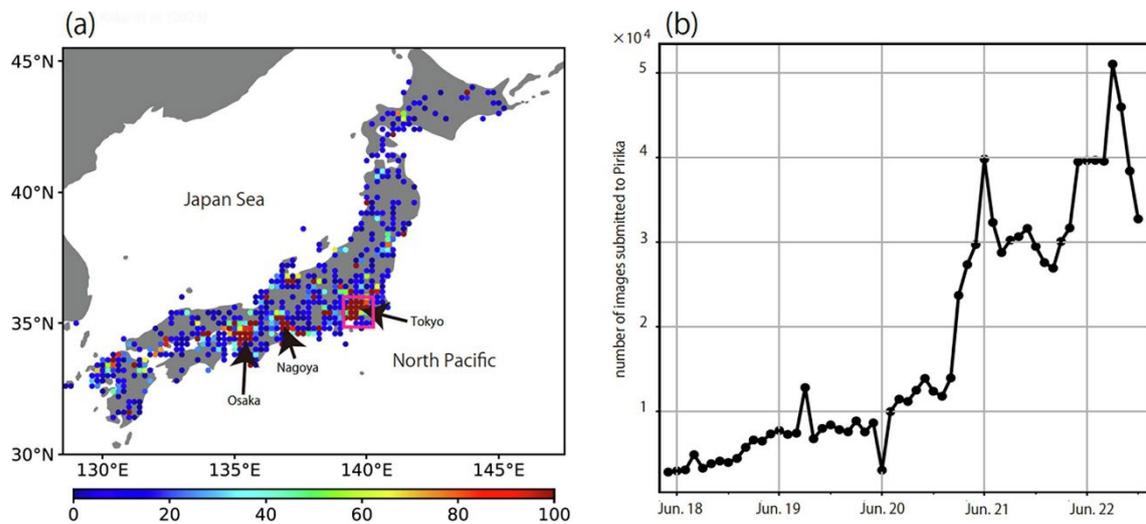


図5 スマートフォンのアプリケーションによるごみ調査成果の例

(a) 2022年9月に提出された画像の平均数を20kmグリッドごとに集計した結果を示す。(b) 2018年5月から2022年12月までのPirikaに提出された画像の数の時系列データを示す。(この図の凡例における色に関する言及の解釈については、この記事のウェブ版を参照されたい) (Kako et al. 2024)

一方で、スマートフォンのアプリケーションを利用した市民科学者によるデータ収集は、データ品質に課題がある。具体的には、アプリケーションの利用者により撮影された画像の一部は、定量化の解析や学習データとして適さないものがある (Kako et al. 2024)。図6に示すような画像は、輝度が低い、被写体のサイズが小さい、ピントが合っていない等の問題から、物体の検出が困難であった。このような問題は、アプリケーションの利用者に対して画像を撮影する際のガイダンスが不足していたことが指摘されている (Kako et al. 2024)。データの品質管理を目的として、アップロードされた全ての画像を検証している例もあるが、このような作業には多大な時間と費用を要する (Stanton et al. 2022)。そこで、必要な画像の種類や画像の撮影方法について、利用者へのガイドラインの提供を検討することが必要であると指摘されている (Kako et al. 2024)。



図6 物体検出および定量化に適さない低品質な画像の例 (Kako et al. 2024)

### 3.2.4 リモートセンシング技術による総合的なモニタリング

モニタリングによる定量化の最終的な目標の一つは、陸域のごみが河川を經由してどの程度海洋に流出しているかなど、ごみの流れを解明することである。そのためには、定量化の単位を統一する必要があるが、様々なプラットフォームから得られるデータは、GSDや得られる情報（例えば高度の有無等）が異なるため、現状では困難である（Kako et al. 2026）。

また、利用者が活用可能な技術は、利用者の専門性やリソースに応じて異なる（表 5-1, 表 5-2 参照）。それぞれの技術の特徴やメリット、デメリットを把握したうえで、目的や各利用者の状況に合った手法を選択していくことが重要である。各技術の活用範囲や容易に使用できる者の範囲は技術の発展とともに変化する可能性があることに留意する必要がある。

### 3.3 ガイドラインの改訂

本ガイドラインはリモートセンシング技術の発展に伴って、随時更新していく予定である。附属書に関しても、表 3 に示したとおり、ドローン及び固定カメラ以外の技術的な内容を適宜追加する予定である。

## 引用文献

- American Society for Photogrammetry and Remote Sensing (ASPRS), “What is ASPRS?“, <https://www.asprs.org/organization/what-is-asprs.html> (参照 2024-6-30)
- Aliani S., Lusher A., Galgani F., Herzke, D., Nikiforov, V., Primpke, S., Roscher, L., da Silva, V.H., Strand, J., Suaria, G., Vanavermaete, D., Verlé, K., De Witte, B., Van Bavel, B. (2023). Reproducible pipelines and readiness levels in plastic monitoring. *Nat Rev Earth Environ* 4(5), 290-291.
- Bellou, N., Gambardella, C., Karantzas, K. Monteiro, J.G., Canning-Clode, J., Kemna, S., Arrieta-Giron, C.A., Lemmen, C. (2021). Global assessment of innovative solutions to tackle marine litter. *Nat Sustain* 4, 516-524.
- Cózar, A., Arias, M., Suaria, G., Viejo, J., Aliani, S., Koutroulis, A., Delaney, J., Bonnery, G., Macías, D., de Vries, R., Sumerot, R., Morales-Caselles, C., Turiel, A., González-Fernández, D., Corradi, P. (2024). Proof of concept for a new sensor to monitor marine litter from space. *Nat Commun.* 15(1), 4637.
- Goddijn-Murphy, L., Martínez-Vicente, V., Dierssen, H.M., Raimondi, V., Gandini, E., Foster, R., Chirayath, V. (2024). Emerging Technologies for Remote Sensing of Floating and Submerged Plastic Litter. *Remote Sens.* 16, 1770.
- Group of Experts on the Scientific Aspects of Marine Environmental Protection (GESAMP). (2019). Guidelines for the Monitoring and Assessment of Plastic Litter in the Ocean. (P.J. Kershaw, A. Turra and F. Galgani, eds). (IMO/FAO/UNESCO IOC/UNIDO/WMO/IAEA/UN/UNEP/UNDP/ISA Joint Group of Experts on the Scientific Aspects of Marine Environmental Protection). GESAMP Rep. Stud. No. 99.
- Hidaka, M., Matsuoka, D., Sugiyama, D., Murakami, K., Kako, S. (2022). Pixel-level image classification for detecting beach litter using a deep learning approach. *Mar. Pollut. Bull.* 175, 113371.
- Hokkaido University, “Taking on the challenge of solving global issues with microsatellites”, <https://sdgs.hokudai.ac.jp/approach-to-sdgs/interview/itw-3405/> (参照 2024-10-11)
- International Association of Geodesy (IAG), Commission 4: Positioning & Applications, Sub-Commission 4.5: Next Generation RTK, Working Group 4.5.1: Network RTK (2003-2007). <https://www.wasoft.de/e/iagwg451/intro/introduction.html> (参照 2024-6-30)
- Jafarbiglu, H., Pourreza, A. (2022). A comprehensive review of remote sensing platforms, sensors, and applications in nut crops. *Computers and Electronics in Agriculture*, 197, 106844.
- Kagoshima University "Research Chair of Plastic Litter Monitoring System from the City, Sea, and Space" Website <https://pmd.oce.kagoshima-u.ac.jp/> (参照 2025-1-31)
- Kako, S., Kataoka, T., Matsuoka, D., Takahashi, Y., Hidaka, M., Aliani, S., Andriolo, U., Dierssen, H., van Emmerik, T., Gonçalves, G., Martinez-Vicente, V., Mishra, P., Monteiro, J.G., Street, D., Konstantinos, T., Isobe, A. (2026). Remote sensing and image analysis of macro-plastic litter: A review, *Marine Pollution Bulletin*, 222, Part 1, 118630.

- Kako, S., Morita, S., Taneda, T. (2020). Estimation of plastic marine debris volumes on beaches using unmanned aerial vehicles and image processing based on deep learning. *Mar. Pollut. Bull.* 155, 111127.
- Kako, S., Muroya, R., Matsuoka, D., Isobe, A. (2024). Quantification of litter in cities using a smartphone application and citizen science in conjunction with deep learning-based image processing. *Waste Management.* 186, 271-279.
- Kataoka, T., Murray, CC., Isobe, A. (2018). Quantification of marine macro-litter abundance around Vancouver Island, Canada, based on archived aerial photographs processed by projective transformation. *Marine Pollution- Bulletin* 132, 44-51.
- Kataoka, T., Nihei, Y. (2020). Quantification of floating riverine macro-debris transport using an image processing approach. *Sci Rep.* 10, 2198.
- Maximenko, N. et al. (2019). Towards the integrated marine debris observing system. *Frontiers in Marine Science*, 6, Article 447.
- Moy, K., Neilson, B., Chung, A., Meadows, A., Castrence, M., Ambagis, S., Davidson, K. (2018). Mapping coastal marine debris using aerial imagery and spatial analysis. *Mar. Pollut. Bull.* 132, 52-59.
- National Aeronautics and Space Administration (NASA), “Landsat Next: A New & Revolutionary Mission”, <https://landsat.gsfc.nasa.gov/satellites/landsat-next/> (参照 2024-10-11)
- Papachristopoulou, I., Filippides, A., Fakiris, E., Papatheodorou, G. (2020). Vessel-based photographic assessment of beach litter in remote coasts. A wide scale application in Saronikos Gulf, Greece. *Marine Pollution Bulletin.* 150, 110684.
- Stanton, T., Chico, G., Carr, E., Cook, S., Gomes, R., Heard, E., Law, A., Wilson, H., Johnson, M., (2022). Planet Patrolling: A citizen science brand audit of anthropogenic litter in the context of national legislation and international policy, *Journal of Hazardous Materials*, 436, 129118.
- Schreyers, L., van Emmerik, T., Biermann, L., van der Ploeg, M. (2022). Direct and Indirect River Plastic Detection from Space. *IGARSS 2022 - 2022 IEEE International Geoscience and Remote Sensing Symposium.*
- Tekman, M., Krumpfen, T., Bergmann, M., (2017). Marine litter on deep Arctic seafloor continues to increase and spreads to the North at the HAUSGARTEN observatory. *Deep-Sea Research Part I.* 120, 88-99.
- Thanabalan, P., Gayathri, K., Hidaka, M., Matsuoka, D., Mishra, P., Dierssen, H., Dash, S. K., Usha, T., Marigoudar, S. R. (2025). Monitoring of marine floating debris and beach litter using satellite and drones: a synergistic approach on policy & decision making. *J. Indian Soc. Remote Sens.* <https://doi.org/10.1007/s12524-025-02332-7>
- UNEP. (1995). Global Programme of Action for the Protection of the Marine Environment from land-based Activities, United Nations Environment Programme, Nairobi.
- Zhu, C., Kanaya, Y. (2023). Eliminating the interference of water for direct sensing of submerged plastics using hyperspectral near-infrared imager. *Sci Rep* 13, 15991.