

安全性確保ガイドラインの検討状況について

1. これまでの経緯

- (1) 農林水産業用のロボットの安全性確保ガイドラインについては、これまでの検討において技術開発が先行している自律走行型のトラクターの有人－無人協調システムを優先的に検討を進めることとしていたところ。
- (2) 7月6日に安全性確保策ワーキンググループを開催。ガイドラインの検討方針および検討素案について議論し、論点を整理。

【主な論点】

- ① ガイドラインの範囲
- ・ 対象とする技術の範囲
(有人－無人協調システムに限定するか、有人監視下の無人運転を対象とする必要があるか)
 - ・ 技術の定義
(技術の内容をどのように定義するか)
- ② 使用上の条件
- ・ ロボット農機を使用する環境条件
(直接目視で監視できる環境を条件とする必要があるか)
 - ・ 使用者の要件
(使用者の訓練等を要件とする必要があるか)
- ③ リスクアセスメント、保護方策
- ・ 考慮すべきリスク
(リスクアセスメントにおいて考慮すべきリスクを列挙する必要があるか)
 - ・ 必要な保護方策
(必要な保護方策の水準をどうするか、例などを示す必要があるか)

2 今後の対応方針

平成27年度末までに、安全性確保に関する基本的な考え方を内容とするガイドラインを策定することを念頭に、安全保護に関して必要な事項についてワーキンググループ以外の関係者、専門家の意見を聴取しつつ、引き続き、「スマート農業の実現に向けた研究会」及び安全性確保策ワーキンググループで検討を行う。