

○ 農林水産業におけるロボット技術安全性確保策検討事業 【平成31年度予算概算決定額 97（99）百万円】

<対策のポイント>

農業機械の自動走行など生産性の飛躍的な向上につながる**先端ロボットの現場導入を実現するため、安全性確保策のルールづくりを推進**します。

<政策目標>

- ほ場内での農機の自動走行システムの市販化（平成30年まで）、遠隔監視での無人システムの実現（平成32年まで）
- 農林水産業・食品産業分野で省力化などに貢献する新たなロボットを20機種以上導入（平成32年まで）

<事業の内容>

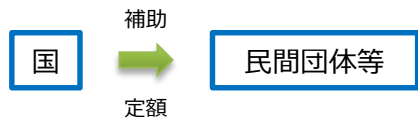
1. ロボット技術の現場実装に向けた安全性確保策のルールづくり

- 農林水産分野において、現場実装に際して安全上の課題解決が必要な自動走行農業機械や、空中散布等に利用するドローン、その他、近々に実用化が見込まれるロボット技術について、**生産現場における安全性の検証**及びこれに基づく**安全性確保策のルールづくり**を支援します。

2. ロボット農機の完全自動走行の実現に向けた検証

- 遠隔監視によるロボット農機の自動走行技術の実現に向けて、**安全性確保のために必要な装置等の技術**や、**無人状態で安全にほ場間移動をするために必要な技術等を検証**する取組を支援します。

<事業の流れ>



<事業イメージ>

1. ロボット技術の現場実装に向けた安全性確保策のルールづくり

ロボットの現場導入に際しての問題点

自動走行トラクター 有人機 無人機	除草ロボット
ドローン 	自動走行コンバイン

安全のルールがないとロボット関係企業等が参入できない、普及が進まない

安全性確保策のルールづくり

- 生産現場でロボット技術の安全性を検証し、安全性確保策ガイドラインなどルールづくりを推進

2. ロボット農機の完全自動走行の実現に向けた検証

2020年（平成32年）までに実現すべき技術

- ・ ロボット農機は無人状態で全ての操作を実施（使用者は遠隔監視）
- ・ 周囲の監視や非常時の停止操作等もロボット農機が実施
- ・ 無人自動走行で、作業中のほ場から、隣接するほ場へ移動することも想定

安全利用の技術確立のための検証

- 遠隔監視下での自動走行について、安全性確保のために必要な装置や、ほ場間移動の方法等を検証し、技術の確立を目指す