

ロボット農機に関する安全性確保ガイドライン（案）の概要

項目	概要
1 基本的な考え方	○ 本ガイドライン案の基本的な考え方（リスクアセスメントの実施、関係者の役割等）を示す
2 適用範囲	○ ロボット農機の設計、製造、使用等各段階を対象とする ○ ロボット農機に使用者が搭乗せずに無人で自律走行する方法（有人－無人協調システム、ほ場内からの監視等）を対象とする
3 定義	○ リスクアセスメントに関する用語をISO12100等に準拠して定義 ○ ロボット農機に関わる各者（製造者等、販売者、導入主体、使用者、第三者など）等を定義
4 安全性確保の原則	○ 安全性の目標、リスクアセスメントと保護方策の立案・検討の反復、多重安全の考え方を記載
5 使用上の条件等	○ 使用上の条件等として定めるべき事項として、使用者の条件、使用する環境に関する条件（公道では自律走行させない、使用者以外はほ場内に立ち入らない等）を記載
6 リスクアセスメントと保護方策等	○ 製造者等が行うリスクアセスメント、リスク低減措置を検討・実施する手順や、遵守すべき事項を整理 ○ 使用場面は、居住地域からの遠隔地など、第三者の侵入の可能性が著しく低い環境下での使用を基本とする
7 安全性確保のための関係者の取組	○ 安全性確保のために、製造者等、販売者、導入主体、使用者等が実施すべき事項を記載 製造者等：販売者と協力してロボット農機の導入主体や使用者に対して安全使用のための訓練（実技や学科、異常発生時の措置等）を実施 導入主体：ロボット農機を導入するほ場における危険性の把握と保護方策の実施、従業員等への情報提供、ロボット農機の管理・点検、保険加入
8 事故等発生時の対応	○ 事故や安全に関わる故障、事故を引き起こし得る状況（インシデント）等の情報収集と対応を記載
9 国等の施策	○ 国が実施すべき事項として、リスクアセスメントに係る情報収集、リスクコミュニケーションの実施、関係者の役割遂行のための取組等を記載
別表	○ 製造業者等がリスクアセスメントを実施する際に必ず検討すべき危険源と危険状態（ほ場内やほ場外の第三者への被害、機械同士の衝突、非定常作業時の被害）等を整理