

ロボット農機に関する安全性確保ガイドライン（案）の検証について

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（以下、G Lと表記）について、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て、G L案を平成28年3月18日に公表。
- (2) 「日本再興戦略2016」（平成28年6月2日閣議決定）において、本年度中にG Lを策定することが明記。

「日本再興戦略2016」抜粋

- ・ 夜間走行、複数走行、自動走行等により、現行の技術体系の下での土地利用型農業の規模限界を打破する高精度GPS等の地理空間情報（G空間情報）を活用したトラクターの自動走行システムを実用化する。このため、有人監視下でのほ場内での無人システムについて、2018年までに製品が市販されることとなるよう、産学の共同研究を支援するとともに、本年度中に安全性確保ガイドラインを策定する。さらに、ほ場間での移動を含む遠隔監視による無人自動走行システムを2020年までに実現するため、共同研究の一層の推進を図るとともに、関連する制度整備を進める。

- (3) G L案の有効性・妥当性を検証するため、平成28年度予算「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」において、生産現場での安全性調査、分析・評価を実施中。

【「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」概要】

実施主体：ロボット農機技術安全性確保策検討コンソーシアム

取組内容：①事業検討委員会の設置

②安全性確保策の検討に向けた調査・分析・評価

- ・ G L案に基づくリスクアセスメント、リスク低減措置
- ・ ロボット農機の利用者に対する訓練
- ・ 第三者接近を感知して自動停止する装置の有効性 等

③G L案の改定の必要性の検証及び報告

2. 今後の予定

「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」における生産現場での安全性調査、分析・評価の結果等を踏まえて、研究会等での検討を行った後、本年度末までにガイドラインを更新して策定する。