

農業機械の自動走行に関する安全性確保ガイドラインの策定について

1 経緯

- (1) ロボット技術を組み込んで自動走行する農業機械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) 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。

【「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

③ G L 案の改定の必要性の検証及び報告

- (3) G L 案について、平成29年1月20日から2月18日までの間、パブリックコメントによる意見募集を実施。

2 ガイドラインの策定方針

(1) G L 名と内容の修正

事業の結果や意見募集の結果等を踏まえて、G L 案を修正。

- ① G L の対象が明確になるよう、G L 名を修正
- ② 自動走行トラクターに関して検討すべき危険源と危険状態について「用途外使用による被害」等を追加
- ③ 保護方策を講じるに当たっては、人検知による自動停止装置の装備等によってリスクを低減する（なお、居住地からの遠隔地や、柵等で侵入防止しているほ場での使用に限定する場合はこの限りではない）旨を記載
（← G L 案の段階では、「居住地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」としていたものを修正）
- ④ 利用者自らが搭乗する農業機械の事故防止のため、シートベルトの着用など、農作業安全の徹底を図ることを追加

(2) G L の策定

3月末までに生産局長通知としてG Lを策定し、関係者に周知して、本ガイドラインに基づく取組の徹底を図る。