

<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>

- 遠隔監視での無人システムの実現 [令和2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 [令和2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

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

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、安全性確保ガイドラインなどルールづくりを推進

安全性確保ガイドライン

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（令和2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

作業中のほ場 → 隣接するほ場