

### 3. 対象とする先端技術と想定する自動化レベル

(1) 本手引きにおいて対象とする先端技術は、近年自動化技術の開発が著しいトラクター、田植機、コンバインのほかに、営農の効率化に資する自走式草刈機、自動給水栓といった先端技術を対象とするとともに、現在開発中の新技術についても参考情報として盛り込むものとする。

(2) 農業機械の自動化レベルは、市販化済みのものから研究開発中のものまであり、遠隔監視による自動走行については、研究開発が進められている段階であることから、本手引きでは、「使用者が搭乗した状態での自動操舵（以下「自動操舵（使用者搭乗）レベル」という。）」、「使用者が搭乗しない状態で目視可能な場所からの監視による自動走行（以下「目視監視下での自動走行レベル」という。）」を基本として整理し、「遠隔監視による自動走行」及び「ほ場間移動における自動走行（以下「遠隔監視下での自動走行レベル」という。）」については、研究開発、実証、実装とその進捗等に応じて、本手引きの改定を検討することとする。

(3) なお、「農業機械の自動走行に関する安全性確保ガイドライン（平成29年3月策定。令和4年3月一部改正）」においても目視監視下での自動走行レベルを適用範囲としており、使用者は第三者の接近や、ロボット農機のほ場外への飛び出し等の可能性が生じた場合にロボット農機を直ちに停止させることとされている。

[資料3-1 ガイドラインの対象ロボット農機・使用上の条件]

[資料3-2 安全性確保ガイドラインの適用範囲]

#### ○資料3-1 ガイドラインの対象ロボット農機・使用上の条件

##### 対象ロボット農機

- 使用者が目視可能な場所から監視しながら無人で自動走行させる方法によって、屋外農作業に用いる以下のロボット農機
- ロボットトラクター（衛星測位情報を利用して自動走行するトラクター）
- 茶園管理ロボット（自動走行する茶園管理用農業機械）
- ロボット田植機（衛星測位情報を利用して自動走行する田植機）
- ロボット草刈機（衛星測位情報を利用して自動走行する草刈機）
- ロボット小型汎用台車（衛星測位情報を利用して自動走行する小型汎用台車<sup>※</sup>）  
※荷の運搬や、機体に搭載した作業機による農作業（例：農業敷布等）を行う、小型の車両

##### 使用上の条件

- 製造者等に定められた目的、場所においてのみロボット農機を自動走行させること
- 自動走行している作業領域内に第三者が侵入しないよう、注意喚起を行うとともに、監視できる環境で使用すること
- 激しい降雨による視界不良時等、監視が難しい環境では自動走行させないこと等<sup>※</sup>

※ロボット農機特有の使用上の条件はロボット農機の種類毎に規定

##### 対象ロボット農機



出典：「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概要」（令和4年3月）（農林水産省）

○資料3-2 安全性確保ガイドラインの適用範囲

(参考) 安全性確保ガイドラインの適用範囲



出典:「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概要」(令和4年3月)(農林水産省)