

## (5) 耕区間等移動通路

- ① 担い手への農地の集積・集約化が進展する中で、営農の効率化を図るためには、耕区の区画を拡大するとともに、農業機械の耕区間又は現地条件により、自動走行農機等が道路を通行・横断することがなく、ほ区間移動（以下「耕区間等移動」とする）を効率化することが必要である。なお、土地に制約があり、走行通路の用地が確保できない場合は、農業機械が畦畔や水路等を横断し、容易に隣接する耕区等へ移動することを可能とする耕区間等移動通路を設置することが有効である。

[資料6(5)－1 耕区間等移動通路のイメージ(水路と畦畔)]

- ② 特に、地域の立地条件、水利条件、社会経済条件、均平度などの諸条件により大区画化が難しい場合は、耕区間等移動通路を設置し、農業機械が効率的に移動することで農作業の効率化が可能となる。耕区間等移動については、用排水路を管水路形式で整備した上で、(6)に述べる「ターン農道」との兼用を考慮することが有効である。ただし、田面標高に大きな差がある場合には段差が生じるため、現場条件に留意する必要がある。

[資料6(5)－2 管水路形式の用排水路及びターン農道の整備事例(国営上士別地区(北海道))]

- ③ 自動走行における効率的な耕区間等移動を実現するためには、一定の閉鎖区域が必要となる。このため、農地整備では一般の車両等が走行する道路(公道)とは別に、農区やほ区内に、自動走行農機及び補助作業車(資材運搬、収穫物運搬等)が走行できるよう支線農道を整備することが考えられる。ただし、土地の制約により用地を確保できない場合があることに留意する必要がある。

一定区域の規模としては、農作業(夜間作業も必要に応じ考慮<sup>(※)</sup>)にかかる範囲を1ブロック程度とする等、地域の営農状況等について検討することが望ましい。

[資料6(5)－3 一定の閉鎖性区域を自動走行農機等が走行することを想定した通路整備イメージ]

[資料6(5)－4 農区内の移動の無人走行を可能とした農道配置の事例(北海道)]

(※)一部の自動走行農機では、夜間の使用を取扱説明書で禁止しているため、留意が必要。

○資料6(5)-1 耕区間等移動通路のイメージ(水路と畦畔)

畦畔で隣接する耕区間を農機で移動するために坂路を設置した。

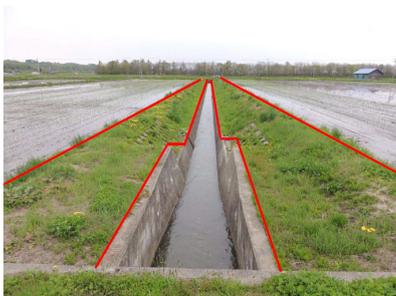


排水路の横断 (岐阜県の事例)

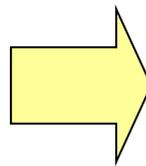
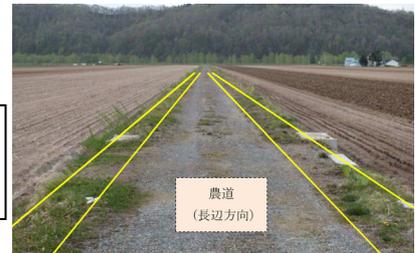


石川県提供 耕区間移動通路写真

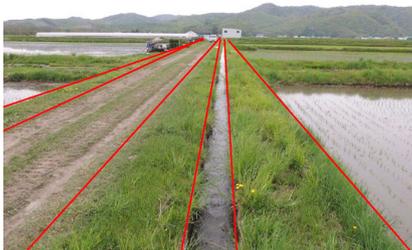
○資料6(5)-2 管水路形式の用排水路及びターン農道の整備事例(国営上士別地区(北海道))



- ・用排水路は管水路形式
- ・短辺にターン農道



ターン農道の整備により、隣接耕区等に移動しやすい環境整備の例



○資料6(5)-3 一定の閉鎖区域を自動走行農機等が走行することを想定した通路整備イメージ

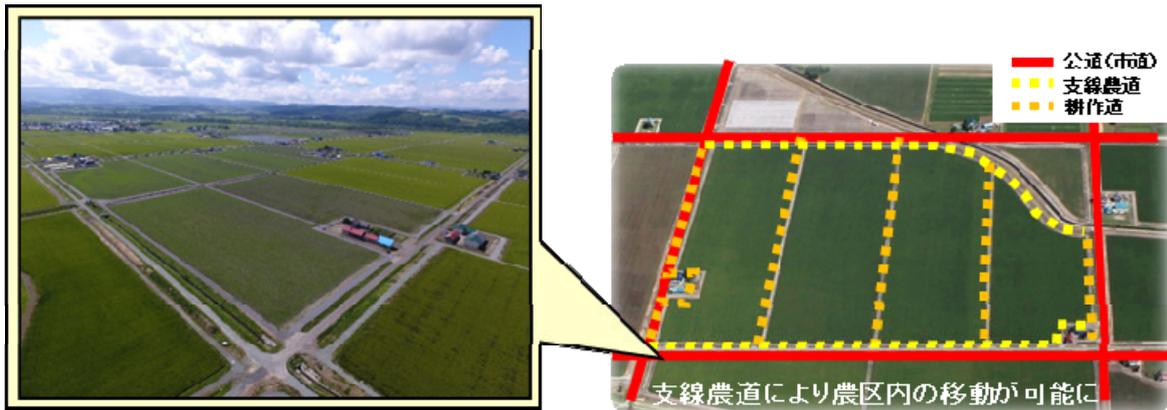
一定の閉鎖性区域を自動走行農機等が走行することを想定した通路整備イメージ

【ポイント】

- ① 自動走行農機等が走行の安全性、安定性を確保した上で、農作業(夜間作業も必要に応じ考慮<sup>(注)</sup>)時間に鑑み、一定の閉鎖区域(下図赤枠)を設定。将来的には遠隔監視下での稼働(レベル3)実現することを想定して、検討することが望ましい。
- ② その際、効率的な耕区等移動を実現するため、一般の車両等が通行する道路(公道)とは別に、耕区間の通路を整備することが望ましい。
- ③ 地域の条件により、道路(農道)を含む一定区域を設定する場合は、「農道における車両通行に関する措置」を活用することも検討。  
(※)一部の自動走行農機では、夜間の使用を取扱説明書で禁止しているため、留意が必要。



○資料6(5)-4 農区内の移動の無人走行を可能とした農道配置の事例(北海道)



- ・農区内に支線農道(幅員5m)を配置したことで、公道を走行せずにほ場間移動することが可能となり、一般車両との接触事故防止に寄与
- ・人型農機に対応した耕作道を整備することで、農作業効率の向上し、転倒及び転覆防止に寄与

無人の自動走行農機の農区内移動が可能に(スマート農業への取組)

