

詳解！ 写真・イラストでわかる 農業機械の自動走行に関する 安全性確保ガイドライン



令和5年3月

ロボット農機技術安全性確保策検討コンソーシアム

代表機関：一般社団法人日本農業機械化協会
井関農機(株) (株)クボタ 三菱マヒンドラ農機(株) ヤンマーアグリ(株)
鹿児島県農業開発総合センター 松元機工(株) (株)日本計器鹿児島製作所
農研機構農業機械研究部門 秋田県立大学

〒104-0033 東京都中央区新川2-6-16 馬事畜産会館

☎ 03-3297-5640 <https://www.nitinoki.or.jp/>

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

平成29年3月 策定
令和5年3月 改正

概要

- ロボット農機の登場に合わせて、無人で自動走行・作業を行う車両系の農業機械（ロボット農機）の安全性確保を目的として、リスクアセスメントの実施など、安全性確保の基本的な考え方やメーカー、販売者、ユーザー等関係者の役割等を指針として農林水産省が定めたもの。
- 農業におけるロボット技術の導入が途上の段階であることから、新たなロボット農機の開発状等を踏まえて今後も必要に応じて修正していく。

対象ロボット農機

- 使用者が目視可能な場所から監視※1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

※1：監視する人が肉眼でロボットを見ることができること。

- ・トラクター（衛星測位情報を利用して自動走行するもの）
- ・茶園管理用自走式農業機械
- ・田植機（衛星測位情報を利用して自動走行するもの）
- ・自走式草刈機（衛星測位情報を利用して自動走行するもの）
- ・自走式小型汎用台車（衛星測位情報を利用して自動走行するもの）※2
- ・コンバイン（衛星測位情報を利用して自動走行するもの）

※2：荷の運搬や機体に搭載した作業機により農作業（例：農薬散布等）を行う小型の車両

田植機



トラクター



コンバイン



茶園管理機械



自走式小型汎用台車



自走式草刈機



使用上の条件

- メーカー等が定めた目的、場所においてのみロボット農機を自動走行させること
- 自動走行中のほ場に第三者が侵入しないよう、看板などで注意喚起を行うとともに、人の侵入を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、安全の監視が難しいときには自動走行させないこと 等※

※ロボット農機の種類毎に異なる使用条件は機種ごとに定めている。

関係者の主な役割・順守すべき事項

【製造者等（例：メーカー）】

- ✓ リスクアセスメント※3と保護方策（自動停止装置等）によってロボット農機のリスクを低減すること
- ✓ リスクが低減しない場合には、使用上の条件を見直すか、製品化を取りやめること
- ✓ 販売者等と連携し、導入主体や使用者に対して、ロボット農機の安全使用の訓練を行うこと

※3：想定される危険項目をあらかじめリストアップするとともに危険の大きさ・起こりやすさを評価すること

想定される危険場面の例（ロボットトラクター）



ほ場内に侵入した人との接触

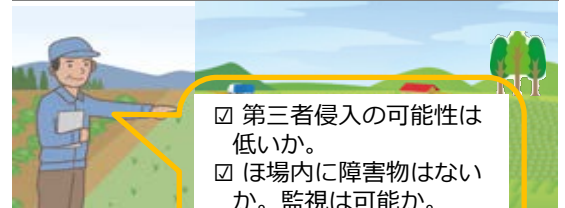


ほ場外への暴走による人との接触

【導入主体（例：農業法人・農家）】

- ✓ 使用を想定しているほ場や周辺環境を確認し、危険性を把握して対策を講じること
- ✓ ロボット農機を適切に管理し、安全に使用されていることを随時確認すること

ほ場と周辺環境の確認



- ☑ 第三者侵入の可能性は低い。
- ☑ ほ場内に障害物はないか。監視は可能か。
- ☑ 安全走行が可能なほ場条件か。

【使用する人（例：農業法人の従業員・農家）】

- ✓ ロボット農機の安全使用の訓練を受講※4し、ロボット農機を適切に使用すること
- ✓ 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はロボット農機を直ちに停止させること

※4：訓練はメーカーや販売店等が実施する

安全使用の訓練の受講



農業機械の自動走行に関する安全性確保ガイドライン (令和5年3月29日農林水産省農産局長通知)

農業機械 自動走行 ガイドライン

検索

(参考) 安全性確保ガイドラインの適用範囲

通常農機としての安全性確保策を適用

手動操作

- 従来の農機（リモコン操縦を含む）
- 使用（運転）者が、走行・作業など全ての操作を実施

使用（運転）者が搭乗した状態での自動操舵

- 農機は、走行・作業にかかる操作の一部を自動化
- 使用（運転）者は農機に乗車し、自動化されていない操作を実施



使用者が全ての操作を実施



リモコン操縦草刈機



自動操舵機能付き田植機



後付自動操舵システム

本ガイドラインの適用範囲
ロボット農機（目視監視）

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

- 農機は、使用者が乗車しない状態で、自動走行・作業（発進・停止、ハンドル操作、作業機制御を自動化）
- 使用者は、目視可能な場所から農機と周辺の監視（モニター等による一時的な遠隔監視を含む）、危険の判断、非常時の操作を実施
- 接近検知による自動停止装置等により、リスクを低減（具体的な装置等は製造者が使用環境やリスクアセスメント等に基づき選定）



ほ場内からの監視による自動走行



ほ場周囲からの監視による自動走行



隣接ほ場からの監視による自動走行

遠隔監視による自動走行（研究開発中）

- 農機は、使用者が乗車しない状態で、自動走行・作業、危険の判断、非常時の自動停止等を実施
- 使用者は、遠隔地から農機をモニター等により遠隔監視し、非常時の遠隔操作を実施

ほ場間移動における自動走行（研究開発中）

- 農機は、使用者が乗車しない状態で、自動走行によりほ場間を移動
- 使用者は、農機とほ場・ほ場間道路の周辺を監視（遠隔地からのモニター等による遠隔監視を含む）



遠隔監視による自動走行



ほ場間移動における自動走行

実用化を見据え、安全性確保策を検討中
ロボット農機（画像等による遠隔監視）