

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8年3月 最終改正（遠隔監視によりほ場等で使用するロボット農機（コンバイン）を追加等）

概要

- ロボット技術を組み込んで自動走行・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関係者の役割等を定めた指針。
- 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況等を踏まえて必要に応じて修正する位置付け。
- ロボット農機の公道走行に関する制度の概要を記載。

対象ロボット農機

- 目視監視によりほ場等で使用するロボット農機
 - ・ 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（茶樹等の検出により自動走行する茶園管理機械）
 - ・ 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）
 - ・ ロボットコンバイン（衛星測位情報を利用して自動走行するコンバイン）
- 遠隔監視によりほ場等で使用するロボット農機
 - ・ 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（茶樹等の検出により自動走行する茶園管理機械）
 - ・ ロボットコンバイン（衛星測位情報を利用して自動走行するコンバイン）

対象ロボット農機



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
- 自動走行が停止した場合、自動走行を再開する前には、停止に至った原因の解消及び周囲の安全を確認すること
- 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※

※各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

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

想定される危険場面の例（ロボットトラクター）



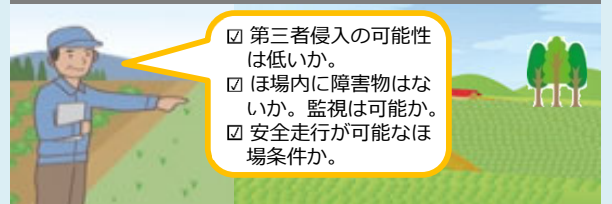
ほ場内に侵入した第三者との接触

ほ場からの逸脱による
第三者との接触

【導入主体（例：農業法人）】

- ✓ 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
- ✓ 速やかに駆け付けられることができる者の配備等、事前に緊急時の体制を整備しておくこと（遠隔監視による使用）

ほ場と周辺環境の確認



【使用者（例：農業法人の従業員）】

- ✓ ロボット農機の安全使用の訓練を受講し、ロボット農機を適切に使用すること
- ✓ 使用者は、製造者等が提供する使用上の情報等に基づき、ロボット農機を適切に使用すること

安全使用の訓練の受講



(参考) 安全性確保ガイドラインの適用範囲

従来の農機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）
- 使用者が、走行・作業など全ての操作を実施



使用者が全ての操作を実施



リモコン操縦草刈機

使用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
- 使用者は農機に搭乗し、自動化されていない操作を実施



自動操舵機能付き田植機



後付自動操舵システム

目視監視による自動走行

- 農機は、使用者が搭乗しない状態で、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）を実施
- 使用者は、目視可能な場所から農機と周辺の監視（一時的なモニター等による監視を含む）、危険の判断、異常発生時への対応を実施
- 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

- 農機は、使用者が搭乗しない状態で、自動走行・作業、危険の判断、異常発生時の自動停止等を実施
- 異常等が発生した際には、使用者はモニター等による遠隔監視によって農機の周辺状況を把握し、適切に措置



遠隔監視による自動走行

ほ場間移動における自動走行（研究開発中）

- 農機は、使用者が搭乗しない状態で、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）



ほ場間移動における自動走行

本ガイドラインの適用範囲

実用化を見据え、安全性確保策を検討中※

※通信環境、道路の通行制限等の使用条件を含めて検討中