

平成28年度 農林水産業におけるロボット技術安全性確保策検討事業 評価結果概要

事業番号	事業実施主体	事業内容	総合評価及び総合所見	
1	国立研究開発法人 宇宙航空研究開発機構 一般社団法人 農林水産航空協会	ローター数の異なる様々なタイプの 農薬散布用マルチローターの散布状 況の分析を通じ、マルチローター運 行基準の妥当性の確認、向上を図る とともに、散布シミュレーション結果と 実散布試験結果を基に、散布の均 一性向上のための農薬散布用マル チローターの構造とそれに応じた散 布方法の検討を行う。	総合評価	A : 計画以上の成果が見られる
				Ⓑ : 計画通りの成果が見られる
				C : 計画通りの成果がみられない
			総合所見	ローター数の異なる代表的なマルチローター3機種における農薬散布 時の農薬分散の状況を精密に解析し、実際の散布試験結果と比較す ることで暫定運行基準の妥当性を確認できている。また、マルチロー ターの特性を反映した液剤散布システムの設計改良における提言が 示されており、目標を達成できたと評価できる。
2	ロボット農機技術 安全性確保策検討 コンソーシアム	「ロボット農機に関する安全性確保 策ガイドライン(案)」(平成28年3月公 表)の有効性を検証し、充実・改訂等 の提案を行う。	総合評価	A : 計画以上の成果が見られる
				Ⓑ : 計画通りの成果が見られる
				C : 計画通りの成果がみられない
			総合所見	実用化の見込まれる自動走行トラクタ4システムを供試して、ガイドラ イン(案)の有効性等の検証に取組んだ結果、製造者や販売者、使用 者に求められる安全性確保策、及び実証試験方法に関する提言をと りまとめて農林水産省に提出しており、計画通りの成果が見られる。