

平成 29 年 3 月 31 日付け 28 生産第 2152 号農林水産省生産局長通知
一部改正 平成 30 年 3 月 27 日付け 29 生産第 2241 号農林水産省生産局長通知
一部改正 令和 2 年 3 月 27 日付け 元生産第 1897 号農林水産省生産局長通知
一部改正 令和 3 年 3 月 26 日付け 2 生産第 2418 号農林水産省生産局長通知
一部改正 令和 4 年 3 月 28 日付け 3 農産第 3452 号農林水産省農産局長通知
一部改正 令和 5 年 3 月 27 日付け 4 農産第 4842 号農林水産省農産局長通知
一部改正 令和 6 年 3 月 27 日付け 5 農産第 4991 号農林水産省農産局長通知
一部改正 令和 8 年 3 月 27 日付け 7 農産第 5469 号農林水産省農産局長通知

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 8 年 3 月

農林水産省

農業機械の自動走行に関する安全性確保ガイドライン

(目次)

まえがき

- 1 基本的な考え方
- 2 ガイドラインの構成
- 3 適用範囲
- 4 用語の定義

第1部 目視監視によりほ場等で使用するロボット農機の共通事項

- 1 安全性確保の原則
 - (1) 安全性の目標
 - (2) リスクアセスメントと保護方策の立案、検証の反復
 - (3) 多重安全の考え方
- 2 リスクアセスメントと保護方策等
 - (1) リスクアセスメント
 - (2) 保護方策
 - (3) 製品化の取りやめ等
 - (4) 使用上の情報等の提供
 - (5) 記録
- 3 使用上の条件等
 - (1) 使用者の条件
 - (2) 使用上の条件
- 4 安全性確保のための関係者の取組
 - (1) 製造者等
 - (2) 販売者等
 - (3) 導入主体
 - (4) 使用者等
- 5 事故等発生時の対応
- 6 国等の施策
 - (1) リスクアセスメントに係る情報収集（事故発生情報の収集を含む）
 - (2) リスクマネジメントに係る理解の促進
 - (3) 関係者の役割遂行のための取組

第2部 遠隔監視によりほ場等で使用するロボット農機の共通事項

- 1 安全性確保の原則
- 2 リスクアセスメントと保護方策等
 - (1) リスクアセスメント
 - (2) 保護方策
 - (3) 使用上の情報等の提供
 - (4) 記録
- 3 使用上の条件等
- 4 安全性確保のための関係者の取組
 - (1) 導入主体
 - (2) 使用者等
- 5 事故等発生時の対応

第3部 農業機械の種類別追加事項

- 1 トラクター（衛星測位情報を利用して自動走行するもの）
- 2 茶園管理機械（茶樹等の検出により自動走行するもの）
- 3 田植機（衛星測位情報を利用して自動走行するもの）
- 4 草刈機（衛星測位情報を利用して自動走行するもの）
- 5 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）
- 6 コンバイン（衛星測位情報を利用して自動走行するもの）

（別表1）

- ・衛星測位情報を利用して自動走行するトラクターにおける危険源及び危険状態に関する整理表（目視監視によりほ場等で使用）

（別表2）

- ・茶樹等の検出により自動走行する茶園管理機械における危険源及び危険状態に関する整理表（目視監視によりほ場等で使用）

（別表3）

- ・衛星測位情報を利用して自動走行する田植機における危険源及び危険状態に関する整理表（目視監視によりほ場等で使用）

（別表4）

- ・衛星測位情報を利用して自動走行する草刈機における危険源及び危険状態に関する整理表（目視監視によりほ場等で使用）

（別表5）

- ・衛星測位情報を利用して自動走行する小型汎用台車における危険源及び危険状態に関する整理表（目視監視によりほ場等で使用）

（別表6）

- ・衛星測位情報を利用して自動走行するコンバインにおける危険源及び危険

状態に関する整理表（目視監視によりほ場等で使用）

（別表 7）

- ・衛星測位情報を利用して自動走行するトラクターにおける危険源及び危険状態に関する整理表（遠隔監視によりほ場等で使用）

（別表 8）

- ・茶樹等の検出により自動走行する茶園管理機械における危険源及び危険状態に関する整理表（遠隔監視によりほ場等で使用）

（別表 9）

- ・衛星測位情報を利用して自動走行するコンバインにおける危険源及び危険状態に関する整理表（遠隔監視によりほ場等で使用）

第 4 部 ロボット農機の公道走行に関する制度について

1 自動車に該当するロボット農機の公道走行

(1) 自動運転に係る道路運送車両の保安基準

(2) 道路交通法の特定自動運行に係る許可制度等

(3) 遠隔型自動運転システム等を搭載した自動車の基準緩和認定制度

2 遠隔操作型小型車に該当するロボット農機の公道走行

（参照）

ロボット農機の公道走行に関する制度について

まえがき

1 基本的な考え方

本ガイドラインは、ロボット農機の安全性を確保することを目的として、関係法令の遵守に加え、リスクアセスメントの実施など安全性確保の原則、使用上の条件及び関係者の役割等についての指針を示すものである。

本ガイドライン策定（平成29年3月）に当たっては、農林水産省において「スマート農業の実現に向けた研究会」等を開催して、「次世代ロボット安全性確保ガイドライン（経済産業省）」等との整合性に配慮しつつ、農業分野におけるロボット技術が、ほ場等の開放系で使用されることが前提となること、農業者等の使用者の属性が多様であると想定されること等、他産業のロボットの使用状況と異なることを考慮するとともに、リスクを人に対する危害と想定して検討した。

本ガイドライン策定後も新たなロボット農機の実用化を見据え、必要な修正を行ってきた。ロボット農機は使用目的、使用場面及び機体構造が多様であるが故に必要な安全性確保策も様々であり、また、農業におけるロボット技術の導入は途上の段階であることから、農業におけるロボット技術の使用状況、安全技術の進展状況、新たなロボット農機の開発状況等を踏まえて、今後も必要に応じて修正することとする。

なお、3に規定するロボット農機と機械構造や使用方法が類似するものにおいても、安全性確保の参考とされたい。

また、ロボット農機の公道走行に関しては、令和7年2月に道路運送車両の保安基準が改正され、自動運行装置を備えることができる自動車として、大型特殊自動車及び小型特殊自動車が追加された。これにより、トラクター等の自動車に該当する農業機械においても、保安基準を満たす自動運行装置を備えたものは、道路交通法に基づく都道府県公安委員会の許可を得ることによって公道走行できることとなっており、本ガイドラインにおいては当該制度の概要についても記載したので、公道走行可能なロボット農機の開発・実用化にあたっての参考にされたい。

2 ガイドラインの構成

本ガイドラインは4部で構成する。

第1部は、3に規定するロボット農機のうち、目視監視によりほ場等で使用するものを対象に、安全性確保の原則、リスクアセスメントと保護方策の実施方法、使用上の条件、安全性確保のための関係者の取組等について機種に関わらず共通する事項を示す。

第2部は、3に規定するロボット農機のうち、遠隔監視によりほ場等で使用するものを対象に、第1部と同様に機種に関わらず共通する事項を示す。

第3部は、第1部又は第2部の共通事項に加え、ロボット農機の機種ごとにリスクアセスメントで考慮すべき危険事象やロボット農機固有の使用上の

注意等、遵守すべき追加事項を機種ごとに示す。

第4部は、ロボット農機の公道走行に関する制度の概要や関連する通知等を示す。

3 適用範囲

本ガイドラインは、使用者がロボット農機に搭乗せずに無人で自動走行させる方法（4に規定する目視監視及び遠隔監視による使用に限る。）によって、屋外ほ場等の高い開放性を有する場所での農作業に用いる以下のロボット農機について適用し、当該ロボット農機の設計、製造、輸入、販売、設置、管理、使用及び修理の各段階を対象とする。ただし、研究開発段階のものは適用範囲に含まない。

(1) 目視監視によりほ場等で使用するロボット農機

- ・トラクター（衛星測位情報を利用して自動走行するもの）
- ・茶園管理機械（茶樹等の検出により自動走行するもの）
- ・田植機（衛星測位情報を利用して自動走行するもの）
- ・草刈機（衛星測位情報を利用して自動走行するもの）
- ・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）
- ・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) 遠隔監視によりほ場等で使用するロボット農機

- ・トラクター（衛星測位情報を利用して自動走行するもの）
- ・茶園管理機械（茶樹等の検出により自動走行するもの）
- ・コンバイン（衛星測位情報を利用して自動走行するもの）

4 用語の定義

本ガイドラインで用いる用語の定義は、以下のとおりとする。

- ・ほ場等：ほ場及び法面等の農作業領域（公道を除く）をいう。
- ・ロボット農機：センサー、知能・制御系及び駆動系を組み合わせたシステム（ロボット技術）を組み込んで製造され、農作業に用いることを目的に自動走行する車両系の農業機械であって、ほ場等で使用されるものをいう。
- ・自動走行：使用者が設定した条件に基づいて、特定のほ場等内をロボット農機が自動的に走行し、作業を行うことをいう。
- ・監視：ロボット農機の稼働状態やその周辺状況を目視（ミラーによる目視を含む）やモニターの情報、センシング情報等により確認し、必要な場合に危害を回避する操作を行うことをいう。
- ・目視監視：ほ場等内やほ場等周辺の目視可能な場所で行う監視のことをいう。目視可能な場所で作業する他の農業機械に搭乗して行う監視及び一時的に目視による監視が困難な条件下でのモニター等を使用した監視を含む。

- ・ 遠隔監視：目視監視ではなく、モニターの情報等を使用して行う監視やロボット農機のシステムがセンシング情報等を使用して行う監視のことをいう。
- ・ 遠隔監視装置：使用者が無線通信によって、映像、機体情報及び音声等の監視に必要な情報を認識でき、かつロボット農機を操作できる装置のことをいう。
- ・ 危険源：身体的傷害又は健康障害を引き起こす潜在的根源をいう（具体的には各ロボット農機の特長（突起物がある、重量が相当程度重い等）が挙げられる。）。
- ・ 危険状態：人が少なくとも一つの危険源にさらされる状況をいう。
- ・ リスク：危害のひどさ及び危害の発生確率の組合せをいう。
- ・ リスク見積り：起こり得る危害のひどさ及び危害の発生確率を推定することをいう。
- ・ リスク分析：ロボット農機が使用等される状況、危険源及び危険状態の同定並びにリスク見積りの組合せをいう。
- ・ リスク評価：リスクの低減の必要性の有無を判断することをいう。
- ・ リスクアセスメント：リスク分析及びリスク評価を含む全てのプロセスをいう。
- ・ 製造者等：ロボット農機の設計、製造又は輸入（以下「製造等」という。）を行う者をいう。
- ・ 販売者等：ロボット農機の販売、リース、レンタル（以下「販売等」という。）や修理を行う者をいう。
- ・ 導入主体：ロボット農機を導入し、管理等（修理を含む。）を行うほか、使用者に指示してロボット農機を使用させる者をいう。
- ・ 使用者：ロボット農機を使用する者をいう。第2部においては、導入主体からの委託によって遠隔監視のみを請け負う者を含む。
 ※ 農業経営者自らがロボット農機を使用する場合など、「導入主体」と「使用者」が同一の場合がある。
- ・ 補助作業員：使用者以外の作業員で、ロボット農機の監視補助やロボット農機への資材補給等、使用者の作業補助を行う者をいう。
- ・ 第三者：ほ場等内及びほ場等周辺での作業を行う者以外の者をいう。
- ・ 保護方策：リスクの低減のための手段をいう。
- ・ 本質的安全設計方策：ロボット農機の設計又は運転特性を変更することにより、ガード又は保護装置を使用しないで行う保護方策をいう。
- ・ 安全防護：ガード又は保護装置の使用による保護方策をいう。
- ・ 付加保護方策：非常停止ボタン等、人の操作によって緊急事態を回避する保護方策（本質的安全設計方策、安全防護及び使用上の情報以外のものに限る。）をいう。
- ・ 使用上の情報：安全で、かつ正しいロボット農機の使用を確実にするために、製造等を行う者が、標識、警告表示の貼付、信号装置又は警報装置

- の設置、取扱説明書の交付等により提供する指示事項等の情報をいう。
- ・ 意図する管理等、販売等又は使用：管理上、販売上又は使用上の情報により示される製造者等が予定している目的及び方法によるロボット農機の管理等、販売等又は使用をいう。
 - ・ 合理的に予見可能な誤使用等：製造者等が意図しない目的又は方法によるロボット農機の管理等、販売等又は使用であって、容易に予見可能な人間の共通的な行動特性により行われるものをいう。

第1部 目視監視によりほ場等で使用するロボット農機の共通事項

1 安全性確保の原則

(1) 安全性の目標

ロボット農機の使用等に係る死亡事故等の重大事故を生じさせてはならず、その他の事故の頻度も可能な限り低減すること。

(2) リスクアセスメントと保護方策の立案、検証の反復

ロボット農機の安全性の確保に当たっては、ロボット農機の特性、製造者等・販売者等・導入主体・使用者、管理等・販売等・使用の状況、類似する事故の事例等を踏まえたロボット農機のリスクアセスメントと、その結果に基づく保護方策の立案及びリスク低減効果の検証を反復し、リスクを許容可能な程度に低減すること。

(3) 多重安全の考え方

ロボット農機の安全性の確保に当たっては、一つの保護方策が十分機能しなかった場合でも事故防止が図られるようにする多重安全の考え方に基づき、多重的で余裕のある保護方策を講ずること。

2 リスクアセスメントと保護方策等

(1) リスクアセスメント

製造者等によるロボット農機のリスクアセスメントは次に定める順序で行うこと。

ア リスク分析の実施

リスク分析は、次に定める順序により、使用者の視点を導入しつつ、使用者の特性に応じて行うこと。また、販売者等、導入主体又は使用者と連携して行うこと。

(ア) ロボット農機が使用等される状況を特定すること。状況の特定に当たっては、使用者の熟練度、ほ場等条件、気象その他ロボット農機の使用等において想定される条件を考慮すること。なお、ロボット農機が使用等される状況には次のものを含めること。

- a ロボット農機の意図する管理等、販売等又は使用が行われる状況
- b ロボット農機の故障、異常等が発生している状況
- c ロボット農機の合理的に予見可能な誤使用等が行われる状況
- d ロボット農機の使用者が接近又は接触している状況
- e 使用者以外の合理的に予見可能な者が接近又は接触している状況

(イ) ロボット農機に付随する危険源及び危険状態を同定すること。

(ウ) 同定されたロボット農機の危険源及び危険状態のリスクを見積もること。

イ リスク評価の実施

リスク分析の結果に基づきリスクを評価し、リスクの低減の必要性について判断すること。

(2) 保護方策

- ア 製造者等によるロボット農機のリスクを低減するための保護方策は、次に定める順序により行うこと。
- (ア) 本質的安全設計方策を行うこと。
 - (イ) 本質的安全設計方策により許容可能な程度に低減できないリスクについては、必要な安全防護及び付加保護方策を行うこと。
 - (ウ) 本質的安全設計方策並びに安全防護及び付加保護方策により許容可能な程度に低減し、残留するリスクについては、管理上、販売上又は使用上の情報の中で、販売者等、導入主体又は使用者に提供すること。
- イ 製造者等は、合理的に実行可能な限り保護方策を講じ、許容可能な程度までリスクを低減すること。
- ウ 製造者等は、保護方策（付加保護方策）を講じた後、リスク評価を再度行い、その結果、リスクが許容可能な程度に低減されてないと判断したロボット農機の危険源及び危険状態については、必要な保護方策を講じ、許容可能な範囲までリスクを低減すること。
- エ 製造者等は、保護方策を行うときは、新たな危険源若しくは危険状態又はリスクの増加を生じないように留意すること。
- オ 製造者等は、保護方策を講ずるに当たっては、次の措置を講ずること。また、講ずる保護方策の内容等については、管理上、販売上又は使用上の情報として、販売者等、導入主体又は使用者に提供すること。
- (ア) 第三者の接近や接触を検知してロボット農機を自動で停止させる装置を装備すること等により、許容可能な程度までリスクを低減すること。ただし、居住地域から遠隔地にあるなど第三者の立ち入りがほとんどないほ場等、第三者のほ場等内への立ち入りを防止する柵やロープ等の設置によりその侵入を防ぐ措置が講じられているほ場等、湛水状態のほ場等など、第三者が侵入する可能性が著しく低い環境下に限定してロボット農機を使用する場合には、この限りでない。
 - (イ) ロボット農機が計画上の走行経路から逸脱した場合、安全に自動で停止させることができる措置を講ずること。
 - (ウ) ほ場等に第三者が侵入しないよう、導入主体又は使用者による警告看板の設置等が適切に行われるよう、必要な措置を講ずること。
 - (エ) 補助作業者がロボット農機に接近した場合に、ロボット農機の状態を認識できる措置を講ずること。
 - (オ) ロボット農機の使用中の第三者の接近、ほ場等外への飛び出し等の危険状態が発生した場合に、使用者による通常の操作による停止操作のほか、緊急的手段によって安全に停止させることができる措置を講ずること。

(カ)夜間の使用については、監視が確実にできる環境を確保するため、照明の使用等の措置を講ずること。

(キ)ロボット農機の不正稼働やロボット農機に蓄積された情報の漏洩等のサイバー攻撃を防ぐことができるよう、システムの更新を含むサイバーセキュリティ対策を講ずること。

カ 製造者等は、一時的に目視による監視が困難な条件下でも使用可能なロボット農機を製造する場合、目視による監視と同程度の安全性が確保できるよう、オに規定する措置に加え、次の措置を講ずること。

(ア)ロボット農機の状態を把握できる措置を講ずること。

(イ)ロボット農機の周囲の状況を把握できる措置を講ずること。

(ウ)無線通信によるモニター等への映像等のデータ伝送を使用した監視を行う場合、データの伝送遅延が生じる危険性を踏まえた安全対策を講ずること。

(3) 製品化の取りやめ等

製造者等は、保護方策によってもなお、リスクが許容可能な程度に低減しない場合は、使用上の条件等を見直し、又は製品化を取りやめること。

(4) 使用上の情報等の提供

ア 製造者等は、販売者等、導入主体又は使用者に対し、ロボット農機を安全に管理等、販売等又は使用するために必要な事項を管理上、販売上又は使用上の情報として、適切な方法により提供すること。

イ 本質的安全設計方策、安全防護、付加保護方策により低減が可能なリスクの低減については、管理上、販売上又は使用上の情報の提供で代替してはならない。

(5) 記録

製造者等は、製造等を行うロボット農機のリスクアセスメントの結果、実施した保護方策の内容及びその他のリスクの低減のために行った措置を記録し、適切に保存すること。

3 使用上の条件等

ロボット農機の使用に関する適応や禁忌など、使用上の条件等として製造者等が定めるべき事項は、以下のとおりとする。

(1) 使用者の条件

ロボット農機の使用に当たり、製造者等又は販売者等が実施する訓練等を受け、製造者等、販売者等又は導入主体から提供される使用上の情報等を十分理解した者であること。

(2) 使用上の条件

ア 使用者は、製造者等に定められた目的にのみロボット農機を使用する

こと。

- イ 使用者は、製造者等に定められた場所でのみロボット農機を自動走行させること。
- ウ 導入主体及び使用者は、ほ場等内に第三者が侵入しないよう、警告看板の設置等により注意喚起を行うこと。
- エ 使用者は、ほ場等内に第三者が侵入する可能性が高い場所や時間帯での使用は避けるとともに、ほ場等内に第三者が侵入しないように、また、第三者が侵入した場合に直ちに危害を回避する措置をとることができるように監視できる環境で使用すること。
- オ 使用者は、自動走行を開始するにあたって、ほ場等への第三者の侵入がないことを確認すること。
- カ 使用者以外の者は、ロボット農機が自動走行しているほ場等内に立ち入らないこと。ただし、製造者等が行うリスクアセスメントに基づき、補助作業員又は同一のほ場等内において作業する他の農業機械を配置する必要がある場合はこの限りではない。
- キ 使用者は、ほ場等内に第三者が侵入し危険が及ぶ可能性があるとは判断した場合又はロボット農機がほ場等から逸脱する可能性があるとは判断した場合には、直ちに当該ロボット農機を安全に停止させること。
- ク 運転開始の合図や停止方法などロボット農機の運用に係るルールについて、使用者、補助作業員で事前に打ち合わせを行い、内容を周知すること。
- ケ 使用者は、激しい降雨等の視界不良時や障害物の存在等により使用者がロボット農機を監視することが難しい環境では自動走行させないこと。
- コ 使用者は、大雨や融雪によりほ場等の崩落が生じるなど、ロボット農機を安全に走行させることができない環境下では自動走行させないこと。
- サ 使用者は、第三者の接近、ロボット農機のほ場等外への飛び出し等の危険状態が発生した場合には、通常の方法によるほか、緊急的手段を用いて直ちに当該ロボット農機を安全に停止させること。
- シ 使用者又は補助作業員が、ロボット農機に接近する必要がある場合には、ロボット農機を停止させること。また、接近する際には停止していることを確認すること。
- ス 使用者は、体調不良等の影響で適切に監視することが困難になると判断した場合には、ロボット農機を自動走行させないこと。
- セ 使用者又は補助作業員は、使用者による停止操作やロボット農機の機能によって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。

4 安全性確保のための関係者の取組

(1) 製造者等

ア 製造者等は、2 のリスクアセスメント、本質的安全設計方策、安全防護及び付加保護方策等により、許容可能な程度にリスクを低減し、販売者等、導入主体又は使用者に、管理上、販売上又は使用上の情報を提供すること。

イ 製造者等は、販売者等と連携の上、製造者等自ら又は販売者等を通じて、次に定めるところにより、ロボット農機の導入主体、使用者に対し、ロボット農機の安全な使用等に係る必要な訓練を実施し、十分理解を得ること。

(ア) 訓練の内容

訓練は、学科及び実技によって行うものとし、当該使用者が実施する作業に適した内容とすること。

(イ) 訓練の担当者

訓練を実施する者は、ロボット農機に関する知識及び作業についての経験を有する者とし、必要に応じて製造者等又は販売者等に所属する技術者等専門知識を有する者を活用すること。

(ウ) 異常時の措置についての教育

実技の訓練には、ロボット農機に異常が発生した場合にとるべき措置を含めること。

(エ) 記録

訓練を行ったときは、受講者及び訓練内容について記録し、適切に保存すること。

(2) 販売者等

ア 販売者等は、導入主体に対してロボット農機の販売等を行うときは、製造者等から提供された管理上、販売上及び使用上の情報等を十分確認すること。

イ 販売者等は、製造者等と連携し、製造者等から得た販売上の情報に基づき、ロボット農機の適切な販売等を行うこと。

ウ 販売者等は、導入主体又は使用者に対し、製造者等から提供された管理上及び使用上の情報について、標識、警告表示等の貼付、取扱説明書の交付等の適切な方法により提供すること。

エ 販売者等は、製造者等が講じた保護方策の効果を減ずるようなロボット農機及びプログラム等の改造を行わないこと。

オ 販売者等は、定期的に点検が必要なセンサー等が存在する場合、導入主体に対して、定期的に点検を受けるよう働きかけ、点検に際しては、当該センサー等が正常に作動することを検査し、必要に応じて調整や修理等を行うこと。

(3) 導入主体

- ア 導入主体は、ロボット農機の導入に際しては、製造者等や販売者等の協力の下、製造者等や販売者等から提供された当該ロボット農機の管理上及び使用上の情報、リスクの存在、保護方策を十分に理解し、ロボット農機の使用を想定しているほ場等やその周辺における環境等を確認した上で適切に判断すること。
- イ 導入主体は、ロボット農機を使用者に使用させるときは、製造者等や販売者等の協力の下、適切な方法により当該ロボット農機の使用等に係る危険性の把握を行うこと。また、管理上又は使用上の情報及び把握した危険性等に基づき、製造者等や販売者等の協力の下、適切な方法により必要な保護方策を行うこと。
- ウ 導入主体は、使用者に対し、製造者等又は販売者等が実施する訓練を受講させること。また、使用者、補助作業員、その他当該導入主体の従業員等に対し、ロボット農機を安全に使用するために必要な使用上の情報やリスクの存在、保護方策の内容を、適切な方法により提供すること。
- エ 導入主体は、製造者等から得た管理上の情報に基づき、ロボット農機を適切に管理すること。
- オ 導入主体は、製造者等が講じた保護方策の効果を減ずるようなロボット農機及びプログラム等の改造を行わないこと。
- カ 導入主体は、ロボット農機が安全に使用されていることを随時確認すること。
- キ 導入主体は、常に、ロボット農機が安全に使用できる状態にあることを点検等を通じて確認すること。
- ク 導入主体は、事故が発生した場合に備え、使用者等を対象として労災保険（労働者災害補償保険）及び物的・人的損害への補償に対応する各種の任意保険へ加入するなど、適切な賠償能力を確保すること。
- ケ 導入主体又は使用者は、「農道における車両の通行に関する措置」（平成31年2月19日付け農村振興局整備部地域整備課長通知）に基づき通行の禁止又は制限を行った農道においてロボット農機を使用する場合、農道管理者へ申請するとともに、農道利用者の安全を確保するために必要な措置を講ずること。

(4) 使用者等

- ア 使用者は、製造者等又は販売者等が実施する訓練を受講すること。また、ロボット農機の使用に当たり、製造者等、販売者等又は導入主体から提供される使用上の情報、リスクの存在、保護方策を十分確認すること。
- イ 使用者は、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。
- ウ 使用者は、製造者等が講じた保護方策の効果を減ずるようなロボット

農機及びプログラム等の改造を行わないこと。

エ 使用者は、農作業安全の徹底を図るため、「農作業安全のための指針」（平成 14 年 3 月 29 日付け 13 生産第 10312 号生産局長通知）、「個別農業機械別留意事項（農作業安全のための指針参考資料）」（平成 14 年 3 月 29 日付け 13 生産第 10313 号生産局生産資材課長通知）を遵守すること。

オ 使用者以外の、補助作業員、その他導入主体の従業員等は、導入主体から提供される使用上の情報、リスクの存在、保護方策の内容を十分確認し、遵守すること。

5 事故等発生時の対応

(1) 導入主体及び使用者は、ロボット農機の使用に係る人的事故等が発生した場合には、速やかに応急手当やその他の必要な措置をとるとともに、消防機関又は警察への必要な通報を行い、被害を最小限に抑えること。

(2) 導入主体及び使用者は、ロボット農機の使用に係る人的・物的事故や安全に関わる故障、又は事故になり得る若しくは事故を引き起こし得る状況（以下「インシデント」という。）等が発生した場合には、被害拡大防止の観点から、速やかに製造者等又は販売者等に連絡すること。

(3) 導入主体及び使用者は、「農道における車両の通行に関する措置」（平成 31 年 2 月 19 日付け農村振興局整備部地域整備課長通知）に基づき通行の禁止又は制限を行った農道において人的・物的事故等が発生した場合には、速やかに農道管理者等に連絡すること。

(4) (2) の連絡を受けた製造者等又は販売者等は、事故、故障、インシデント等の状況及び対応内容を記録し、相互の情報を共有するとともに、製造者等を通じて、農林水産省に速やかに提供すること。

(5) 製造者等は、(2) の連絡があった場合、2 に基づいてリスクアセスメントを改めて実施し、必要に応じて保護方策の見直し等を行うこと。

(6) 製造者等は、(5) のほか、事故、故障、インシデント等が発生した場合の対応（ロボット農機の使用制限等の短期的対応、改善方策の検討等の中長期的対応）について、あらかじめ方針を決定しておくこと。

6 国等の施策

(1) リスクアセスメントに係る情報収集（事故発生情報の収集を含む）

国は、リスクアセスメントの高度化に資するため、製造者等が実施したリスクアセスメントに関する情報提供について協力を求めるほか、ロボット農

機の使用に際して発生した事故、故障、インシデントに関する情報を収集する。ロボット農機のリスクアセスメントの手法の高度化を図るため、関係者に情報提供する。

(2) リスクマネジメントに係る理解の促進

国は、ロボット農機の有用性や有するリスク、安全対策に関して、製造者等と導入主体や使用者等とのリスクコミュニケーションが進むよう、これら関係者におけるリスクマネジメントに係る理解の促進に取り組む。

(3) 関係者の役割遂行のための取組

国は、ロボット農機の適切な利用を促進するため、ロボット農機の関係者が遵守すべき役割を十分に遂行するために必要な情報提供、指導、助言に努める。

第2部 遠隔監視によりほ場等で使用するロボット農機の共通事項

第1部の規定については、別に記載する場合を除き、遠隔監視により使用するロボット農機においても適用する。

1 安全性確保の原則

遠隔監視においても第1部で示した(1)安全性の目標、(2)リスクアセスメントと保護方策の立案、検証の反復及び(3)多重安全の考え方を原則とする。

2 リスクアセスメントと保護方策等

(1) リスクアセスメント

リスク分析及びリスク評価の実施に当たっては、第1部2(1)に従うこと。なお、遠隔監視では、使用者がロボット農機の近傍にいないことや、遠隔監視装置を用いた監視方法であることなどを考慮したリスク分析を行うこと。

(2) 保護方策

ア 第1部2(2)については、遠隔監視による使用においても同様に実施すること。ただし、第1部2(2)オ(ア)及びカについては除く。

イ 製造者等は、保護方策を講ずるに当たっては、次の措置を講ずること。また、講ずる保護方策の内容等については、管理上、販売上又は使用上の情報として、販売者等、導入主体又は使用者に提供すること。

(ア) モニターの情報等を使用して使用者が監視を行う場合、接近や接触の可能性のあるほ場等内やほ場等周辺の第三者を検知し、使用者に対して未然に注意喚起するよう、必要な措置を講ずること。

(イ) 第三者や補助作業員の接近や接触を検知して、ロボット農機を安全に自動で停止できる装置により、許容可能な程度までリスクを低減すること。

(ウ) 異常や事故等が発生した場合に、使用者がロボット農機の周辺状況を把握して適切な措置が行えるよう、無線通信の冗長性を確保する等、通信が遮断する可能性を踏まえた安全対策を講ずること。

(エ) ロボット農機がほ場等外へ暴走しないよう、必要な措置を講ずること。

(オ) 使用者が必要な場面で、ロボット農機の周囲の映像により適切に監視を行えるよう、遠隔監視装置に必要な措置を講ずること。

(カ) 使用者が、(オ)に加えて、自己位置、作業速度、警報等の機体情報、作業進捗状況等の作業計画情報、音声等を確認して、適切に監視や事故時等の対応ができるよう、遠隔監視装置に必要な措置を講ずること。

(キ) 無線通信による映像音声データや操作信号等の伝送において、通信途絶、伝送の遅延等により監視が困難な状態に陥った場合に、ロボッ

- ト農機を安全に自動で停止させる措置を講ずること。
- (ク)夜間の使用については、昼間と同程度の安全性が確保されるよう、必要な措置を講ずること。
- ウ 製造者等は、遠隔監視を行う場所から自動走行を開始又は再開できるロボット農機を製造する場合、ア、イに規定する保護方策に加え、次の保護方策を講ずること。
- (ア)ロボット農機が自動走行を開始又は再開する際に、モニターやセンサー情報等により周囲の安全を確認するための措置を講ずること。
- (イ)ロボット農機が自動走行を開始又は再開する際に、走行開始を周囲に報知する措置を講ずること。
- (ウ)無線通信による映像音声データや操作信号等の伝送に対して、遅延等への対策を講ずること。
- エ 製造者等は、1名の使用者が遠隔監視により複数台を同時に使用できるロボット農機を製造する場合、ア及びイに規定する保護方策に加え、次の保護方策を講ずること。
- (ア)複数台の監視が適切に行えるよう、遠隔監視装置に必要な措置を講ずること。
- (イ)異常や事故等が原因で、自動走行するロボット農機のうち1台が、停止機能の作動又は使用者の緊急的手段による停止措置により自動走行を停止する場合は、監視している全てのロボット農機の自動走行を一斉に停止させる措置を講ずること。ただし、ロボット農機のシステムによって監視が継続される場合や他の者に監視を移譲するなど、異常や事故等が発生していないロボット農機の監視を適切に継続できる措置が講じられている場合においては、この限りではない。
- オ 製造者等は、システムによって監視を行うロボット農機を製造する場合、ア及びイに規定する保護方策に加え、次の保護方策を講ずること。
- (ア)使用上の条件において、使用者が監視を行う上で果たすべき役割をシステムで補完できる措置を講ずること。
- (イ)「機能安全による機械等に係る安全確保に関する技術上の指針」(平成28年厚生労働省告示第353号)等を参考に、ロボット農機の危険事象を特定し、特定した各危険事象に対する安全関連システムの故障確率を決定し、決定した各故障確率が要求される水準を満たすために必要な措置を講ずること。なお、当該指針でISO 13849、IEC 62061を参照している箇所にあつては、農林業の規格であるISO 25119等を参考にすること。

(3) 使用上の情報等の提供

- ア 製造者等は、販売者等、導入主体又は使用者に対し、ロボット農機を安全に使用するために、自動走行システムが正常に作動するほ場等条件、地理条件、環境条件等の各使用条件を適切な方法により提供すること。

イ 製造者等は、販売者等、導入主体又は使用者に対し、ロボット農機を安全に使用するために、ロボット農機が備える保護方策に応じて、遠隔監視において使用者が果たすべき役割及び監視可能なロボット農機の上限台数を適切な方法により提供すること。

(4) 記録

製造者等は、異常や事故等の発生状況を把握するために、異常や事故等が発生した場合の映像、音声、機械情報、通信ログ等の必要な情報を記録する措置を講ずること。

3 使用上の条件等

第1部3の内容に加えて、以下の使用上の条件に留意すること。ただし、使用上の条件において、第1部3(2)カは除く。また、使用者の役割がシステムで補完された事項は除く。

(1) 使用者は、製造者等から提供された自動走行が正常に作動する各使用条件の範囲内で、ロボット農機を自動走行させること。

(2) 使用者は、自動走行を開始又は再開するにあたって、ロボット農機の周囲に第三者及び補助作業員の立入りが無いことを確認すること。

(3) 1名の使用者が複数台のロボット農機を遠隔監視によって使用する場合、次のことに留意すること。

ア 使用者は、製造者等が定める監視可能なロボット農機の上限台数、これまでの監視実績等を踏まえ、導入主体と相談の上、監視するロボット農機の台数を決めること。

イ ロボット農機の自動走行中に、監視を他の遠隔監視を行う者に移譲する可能性がある場合、事前に必要な情報共有や打合せを行うこと。

ウ 導入主体は、使用者の監視による心身の負担に留意し、安全に監視が行える条件でロボット農機を運用すること。

4 安全性確保のための関係者の取組

第1部4の内容に加えて、以下の取組を行うこと。

(1) 導入主体

ア 導入主体は、ロボット農機の監視を他の者に委託する場合、当該者が安全な監視等に係る訓練を受講していることを確認すること。

イ 導入主体は、ロボット農機の監視を他の者に委託する場合、受託者の責任の範囲を明確にしておくこと。

ウ 導入主体は、事故が発生する場合に備え、ロボット農機の稼働場所に速やかに駆け付けることができる者の配備や連絡体制の構築等、事前に緊急時の体制を整備しておくこと。

(2) 使用者等

使用者のうち委託により遠隔監視を行う者は、製造者等が定める安全な監視等に係る訓練を受講すること。

5 事故等発生時の対応

第1部5の内容に加えて以下の対応を行うこと。ただし、第1部5(1)については除く。

(1) 導入主体及び使用者は、ロボット農機の使用に係る人的事故等が発生した場合には、事前に整備した体制に基づき、事故が発生した位置情報及び周囲の状況等を関係者と共有して、速やかに応急手当やその他の必要な措置をとるとともに、消防機関又は警察への必要な通報を行い、被害を最小限に抑えること。

(2) 導入主体及び使用者は、事故等の映像、音声、機械情報、通信ログ等の保存を行い、必要に応じて関係者に提供を行うこと。

第3部 農業機械の種類別追加事項

1 トラクター（衛星測位情報を利用して自動走行するもの）

(1) リスクアセスメント

製造者等は、第1部2(1)イ及び第2部2(1)に示すリスクアセスメントにおける危険源及び危険状態の同定にあたっては、第1部に規定するトラクターの場合は別表1、第2部に規定するトラクターの場合は別表7に示す内容を全て含めること。

(2) 使用上の条件

ア 使用者は、製造者等により自動走行が可能とされている作業機を使用して、自動走行を行うこと。

イ 使用者及び補助作業者は、燃料、資材補給等を行う目的でほ場等内に立ち入る必要がある場合、トラクター及び作業機との接触並びに作業機からの転落による事故を防止するため、自動走行を停止させた状態で立ち入ること。

2 茶園管理機械（茶樹等の検出により自動走行するもの）

(1) リスクアセスメント

製造者等は、第1部2(1)イ及び第2部2(1)に示すリスクアセスメントにおける危険源及び危険状態の同定にあたっては、第1部に規定する茶園管理機械の場合は別表2、第2部に規定する茶園管理機械の場合は別表8に示す内容を全て含めること。

(2) 使用上の条件

使用者及び補助作業者は、収穫物の排出及び運搬等の目的でほ場等内に立ち入る必要がある場合、茶園管理機械との接触による事故を防止するため、自動走行を停止させた状態で立ち入ること。

3 田植機（衛星測位情報を利用して自動走行するもの）

(1) リスクアセスメント

製造者等は、第1部2(1)イに示すリスクアセスメントにおける危険源及び危険状態の同定にあたっては、別表3に示す内容を全て含めること。

(2) 使用上の条件

ア 使用者及び補助作業者は、苗の補植等の目的でほ場等内に立ち入る必要がある場合、田植機との接触による事故を防止するため、作業前の自動走行経路には立ち入らないこと。

イ 使用者及び補助作業者は、田植機に苗補給を行う場合、田植機との接触や田植機からの転落による事故を防止するため、田植機を停止させた状態で行うこと。

4 草刈機（衛星測位情報を利用して自動走行するもの）

(1) リスクアセスメント

製造者等は、第1部2(1)イに示すリスクアセスメントにおける危険源及び危険状態の同定にあたっては、別表4に示す内容を全て含めること。

(2) 使用上の条件

ア 使用者及び補助作業者は、草刈機の監視に際しては、飛散物との衝突による事故を防止するため、刈取物の排出口付近には近づかないこと。

イ 使用者及び補助作業者は、草刈機を傾斜地で使用する場合、機体の転落による事故を防止するため、斜面の下方にも注意を払うこと。

ウ 使用者及び補助作業者は、草刈機がほ場等の外周付近を走行する際には、飛散物が草刈機のほ場等の外に飛ぶ危険性を踏まえ、ほ場等の外にも注意を払うこと。

5 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）

(1) リスクアセスメント

製造者等は、第1部2(1)イに示すリスクアセスメントにおける危険源及び危険状態の同定にあたっては、別表5に示す内容を全て含めること。

(2) 使用上の条件

ア 使用者及び補助作業者は、小型汎用台車に荷の積載を行う場合、機体の転落による事故を防止するため、機体を停止させた状態で行うこと。

イ 使用者及び補助作業者は、小型汎用台車を傾斜地で使用する場合、機体の転落による事故を防止するため、斜面の下方にも注意を払うこと。

6 コンバイン（衛星測位情報を利用して自動走行するもの）

(1) リスクアセスメント

製造者等は、第1部2(1)イ及び第2部2(1)に示すリスクアセスメントにおける危険源及び危険状態の同定にあたっては、第1部に規定するコンバインの場合は別表6、第2部に規定するコンバインの場合は別表9に示す内容を全て含めること。

(2) 使用上の条件

使用者及び補助作業者は、収穫物の排出作業や手刈り等の目的でほ場等内に立ち入る必要がある場合、コンバインとの接触による事故を防止するため、自動走行を停止させた状態で立ち入ること。

衛星測位情報を利用して自動走行するトラクターにおける危険源及び危険状態に関する整理表（目視監視によりほ場等で使用）

場面 (危険源と潜在的効果)	顕在化の原因	危険状態及び危険事象の詳細
<p>①ほ場等内に侵入した第三者又は立ち入った補助作業 者への被害</p> <p>〔自動走行するトラクターによる押し つぶされ、巻き込まれ 等〕</p>	<ul style="list-style-type: none"> ・ 使用者の設定ミス（ほ場等・経路情報 の入力ミス） ・ 使用者の監視不足（作業への過度な 集中、よそ見等） ・ 使用者が監視不能、危機回避操作不 能（体調不良） ・ 緊急時の危機回避操作の失敗（使用 者の技量不足、遠隔操作装置等の見失 い） ・ 人・障害物検出機能の不具合 ・ 操作パネル、通信機器の不調 ・ 遠隔監視装置・操作装置の不調 ・ 電磁的妨害 ・ 動作モード切り替えの不具合 ・ 動力遮断時 ・ 急傾斜ほ場等での使用 	<p>〔ほ場等内に侵入した第三者又は立ち入った補助作業者と、自動走 行するトラクターとの接触〕</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ 使用者の設定ミスにより自動走行するトラクターが想定した経 路を外れ接触 ・ 使用者の監視不足により、第三者又は補助作業者の発見が遅れ、 接触 ・ 使用者の体調不良により、監視や回避措置（停止措置）が行われ ず、接触 ・ 使用者が第三者又は補助作業者を発見したものの、回避措置（停 止措置）の失敗又は遅れにより接触 ・ 接近検知センサー等の人・障害物検出機能の不具合により、自 動走行するトラクターが停止せず、接触 ・ 使用者が回避措置（停止措置）を取ったものの、操作パネルや 通信機器の不調により、自動走行するトラクターが停止せず、接 触 ・ 使用者が第三者又は補助作業者を発見できず、又は発見したも のの遠隔操作による回避措置（停止措置）の失敗若しくは、遅れ により接触 ・ 電磁的妨害により使用者との通信が遮断され暴走、接触 ・ トラクターの手動走行時に意図せず自動走行モードに切り替わ ることにより、手動操作が不可能となり暴走、接触 ・ 自動走行するトラクターが安全に停止していない状態で自動走 行モードが解除されてしまい、安全機能が作動しなくなったこと により、暴走、接触 ・ 急傾斜ほ場等で使用中に動力が遮断し、自動走行するトラクタ ーが傾斜方向に動き、接触 ・ 自動走行するトラクターの滑り等で想定した経路を逸脱し、接 触
<p>②ほ場等外への暴走による使 用者、補助作業者又は第三者 への被害</p>	<ul style="list-style-type: none"> ・ 使用者の設定ミス（ほ場等・経路情 	<p>〔ほ場等外に暴走したトラクターと使用者、補助作業者又は第三者 との接触〕</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ 使用者の設定ミスにより自動走行するトラクターが想定した経

<p>〔自動走行するトラクターによる押しつぶされ、巻き込まれ 自動走行するトラクターによる工作物の破損等〕</p>	<p>報の入力ミス)</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ 使用者の監視不足（作業への過度な集中、よそ見等） ・ 使用者が監視不能、危機回避操作不能（体調不良） ・ 緊急時の危機回避操作の失敗（使用者の技量不足、遠隔操作装置等の見失い） ・ 人・障害物検出機能の不具合 ・ 操作パネル、通信機器の不調 ・ 遠隔監視装置・操作装置の不調 ・ 衛星情報等の捕捉不足 ・ 基地局の不具合 ・ 電磁的妨害 ・ 動作モード切り替えの不具合 ・ 動力遮断時 ・ 急傾斜ほ場等での使用 	<p>路を外れて暴走、接触</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ 使用者の監視不足により、自動走行するトラクターの状態を認識できず、暴走、接触 ・ 使用者の体調不良により、監視や回避措置（停止措置）が行われず暴走、接触 ・ 使用者が自動走行するトラクターの状態を認識したものの、回避措置（停止措置）の失敗又は遅れにより暴走、接触 ・ 接近検知センサー等の人・障害物検出機能の不具合により、自動走行するトラクターが停止せず、暴走、接触 ・ 使用者が回避措置（停止措置）を取ったものの、操作パネルや通信機器の不調により、自動走行するトラクターが停止せず、暴走、接触 ・ 使用者が人・車両を発見できず、又は発見したものの遠隔操作による回避措置（停止措置）の失敗若しくは、遅れにより接触 ・ 自動走行するトラクターの衛星情報等の受信機の不具合その他の原因により位置把握に失敗し、暴走、接触 ・ 基地局の故障、停止、誤設置等により正しい補正情報が得られなくなったことにより位置把握に失敗し、ほ場等から逸脱し、暴走、接触 ・ 電磁的妨害により使用者との通信が遮断され暴走、接触 ・ トラクターの手動走行時に意図せず自動走行モードに切り替わることにより、手動操作が不可能となり、暴走、接触 ・ 自動走行するトラクターが安全に停止していない状態で自動走行モードが解除されてしまい、安全機能が作動しなくなったことにより、暴走、接触 ・ 急傾斜ほ場等で使用中に動力が遮断し、自動走行するトラクターが傾斜方向に動き、暴走、接触 ・ 自動走行するトラクターの滑り等で想定した経路を逸脱し、暴走、接触
<p>③機械同士の衝突による使用者又は補助作業員への被害</p> <p>〔自動走行するトラクターによる押しつぶされ、巻き込まれ 搭乗する農機からの転落 搭乗する農機の転倒〕</p>	<ul style="list-style-type: none"> ・ 使用者の設定ミス（ほ場等・経路情報の入力ミス） ・ 使用者の監視不足（作業への過度な集中、よそ見等） ・ 使用者が監視不能、危機回避操作 	<p>〔ほ場等内において自動走行するトラクターと、使用者又は補助作業員が搭乗する農業機械との衝突〕</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ 使用者の設定ミスにより自動走行するトラクターが想定した経路を外れ、接触 ・ 使用者による自動走行するトラクターの監視不足による接触 ・ 使用者の体調不良により、監視や回避措置（停止措置）が行わ

<p>〔衝突による打撲 等〕</p>	<p>不能（体調不良）</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ 緊急時の危機回避操作の失敗（使用者の技量不足、遠隔操作装置等の見失い） ・ 人・障害物検出機能の不具合 ・ 操作パネル、通信機器の不調 ・ 遠隔監視装置・操作装置の不調 ・ 衛星情報等の捕捉不足 ・ 基地局の不具合 ・ 電磁的妨害 ・ 動作モード切り替えの不具合 ・ 動力遮断時 ・ 急傾斜ほ場等での使用 	<p>れず、接触</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ 使用者又は補助作業者は自動走行するトラクターとの位置関係を認識したものの、当該トラクターの回避措置（停止措置）又は使用者が搭乗する農業機械による回避行動の失敗若しくは、遅れにより接触 ・ 接近検知センサー等の人・障害物検出機能の不具合により、自動走行するトラクターが停止せず、接触 ・ 使用者が回避措置（停止措置）を取ったものの、操作パネルや通信機器の不調により、自動走行するトラクターが停止せず、接触 ・ 使用者が車両を発見できず、又は発見したものの遠隔操作による回避措置（停止措置）の失敗若しくは、遅れにより接触 ・ 自動走行するトラクターの衛星情報等の受信機の不具合その他の原因により、位置把握に失敗し、接触 ・ 基地局の故障、停止、誤設置等により正しい補正情報が得られなくなったことにより、位置把握に失敗し、接触 ・ 電磁的妨害により使用者との通信が遮断され暴走、接触 ・ トラクターの手動走行時に意図せず自動走行モードに切り替わることにより、手動操作が不可能となり、暴走、接触 ・ 自動走行するトラクターが安全に停止していない状態で自動走行モードが解除されてしまい、安全機能が作動しなくなったことにより、暴走、接触 ・ 急傾斜ほ場等で使用中に動力が遮断し、自動走行するトラクターが傾斜方向に動き、接触 ・ 自動走行するトラクターの滑り等で想定した経路を逸脱し、接触
<p>④非定常作業時の使用者又は補助作業員への被害</p> <p>〔自動走行するトラクターによる押しつぶされ、巻き込まれ 回転部への巻き込まれ 鋭利部との接触による切断・断裂 衝突による打撲 等〕</p>	<ul style="list-style-type: none"> ・ 停止措置が不十分 ・ 操作パネルの誤操作 ・ 操作パネル、通信機器の不調 ・ 遠隔監視装置・操作装置の不調 ・ 電磁的妨害 	<p>〔非定常作業時における自動走行するトラクターの意図せぬ動きによる使用者又は補助作業員との接触〕</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ 使用者が取った停止措置が失敗又は不十分だったことにより、トラクターが動き、接触 ・ 使用者が操作パネルを誤操作し、停止措置を解除したことにより、トラクターが動き、接触 ・ 使用者が停止措置をとったものの、操作パネルや通信機器の不調により、停止措置が失敗又は不十分となり、接触 ・ 使用者が人・車両を発見できず、又は発見したものの遠隔操作による回避措置（停止措置）の失敗若しくは、遅れにより接触 ・ 電磁的妨害により使用者との通信が遮断され、自動走行するトラクターが動き、接触

	<ul style="list-style-type: none"> ・ 部品等の破損 ・ スリップ等を生じ易いほ場等条件 ・ 始動時の確認不足 	<ul style="list-style-type: none"> ・ 部品等が破損し、通常操作が行えなくなったトラクターの確認作業時、トラクターが意図せず動き、接触 ・ スリップ等により自動走行するトラクターが意図せぬ方向に動き、接触 ・ トラクターの始動時、トラクターへの資材補給時に、使用者（補助作業員）が確認を怠り、発進させて接触・衝突
<p>⑤用途外使用等による使用者、補助作業員又は第三者への被害</p> <p>（自動走行するトラクターによる押しつぶされ、巻き込まれ 自動走行するトラクターによる工作物の破損 搭乗する農機からの転落 搭乗する農機の転倒 回転部への巻き込まれ 鋭利部との接触による切断・断裂 衝突による打撲 等）</p>	<ul style="list-style-type: none"> ・ 使用者以外の使用 ・ 用途外使用 ・ 改造 	<p>〔用途外使用時における自動走行するトラクターと使用者、補助作業員又は第三者との接触〕</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ トラクターの貸与、譲渡、中古販売、盗難等により、使用者訓練を受けないまま自動走行を行うことによる事故の発生 ・ ほ場等外を自動走行させる、自動走行モードで運搬作業を行う、トラクターのトレーラ等への積み下ろしを自動走行モードで行う、想定外の作業機を装着するなど、用途外の使用による事故の発生 ・ 改造等により、トラクターの安全機能が無効化されることによる事故の発生

茶樹等の検出により自動走行する茶園管理機械における危険源及び危険状態に関する整理表（目視監視によりほ場等で使用）

場面 (危険源と潜在的効果)	顕在化の原因	危険状態及び危険事象の詳細
<p>①ほ場等内に侵入した第三者又は立ち入った補助作業者への被害</p> <p>〔自動走行する茶園管理機械による押しつぶされ、巻き込まれ 自動走行する茶園管理機械によるほ場等内構造物の破損等〕</p>	<ul style="list-style-type: none"> ・ 使用者の設定ミス（ほ場等・経路情報の入力ミス） ・ 使用者の監視不足（作業への過度な集中、よそ見等） ・ 使用者が監視不能、危機回避操作不能（体調不良） ・ 緊急時の危機回避操作の失敗（使用者の技量不足、遠隔操作装置等の見失い） ・ 人・障害物検出機能の不具合 ・ 操作パネル、通信機器の不調 ・ 作物列検出機能の不具合 ・ 電磁的妨害 ・ 動作モード切り替えの不具合 ・ 動力遮断時 ・ 急傾斜ほ場等での使用 	<p>〔ほ場等内に侵入した第三者又は立ち入った補助作業者と、自動走行する茶園管理機械との接触〕</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ 使用者の設定ミスにより自動走行する茶園管理機械が想定外の方向に旋回し、接触 ・ 使用者の監視不足により、第三者又は補助作業者の発見が遅れ、接触 ・ 使用者の体調不良により、監視や回避措置（停止措置）が行われず、接触 ・ 使用者が第三者又は補助作業者を発見したものの、回避措置（停止措置）の失敗又は遅れにより、接触 ・ 接近検知センサー等の人・障害物検出機能の不具合により、自動走行する茶園管理機械が停止せず、接触 ・ 使用者が回避措置（停止措置）を取ったものの、操作パネルや通信機器の不調により、自動走行する茶園管理機械が停止せず、接触 ・ 自動走行する茶園管理機械の作物列検出装置等の不具合その他の原因により、作物列を逸脱し、暴走、接触 ・ 電磁的妨害により使用者との通信が遮断され暴走、接触 ・ 茶園管理機械の手動走行時に意図せず自動走行モードに切り替わることにより、手動操作が不可能となり暴走、接触 ・ 自動走行する茶園管理機械が安全に停止していない状態で自動走行モードが解除されてしまい、安全機能が作動しなくなったことにより、暴走、接触 ・ 急傾斜ほ場等で使用中に動力が遮断し、自動走行する茶園管理機械が傾斜方向に動き接触 ・ 自動走行する茶園管理機械の滑り等で想定した経路を逸脱し、接触
<p>②ほ場等外への暴走による使用者、補助作業者又は第三者への被害</p>	<ul style="list-style-type: none"> ・ 使用者の設定ミス（ほ場等・経路情報の入力ミス） 	<p>〔ほ場外に暴走した茶園管理機械と使用者、補助作業者又は第三者との接触〕</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ 使用者の設定ミスにより自動走行する茶園管理機械が想定した経路を外れて暴走、接触

<p>自動走行する茶園管理機械による押しつぶされ、巻き込まれ 自動走行する茶園管理機械による工作物の破損 等</p>	<ul style="list-style-type: none"> ・ 使用者の監視不足（作業への過度な集中、よそ見等） ・ 使用者が監視不能、危機回避操作不能（体調不良） ・ 緊急時の危機回避操作の失敗（使用者の技量不足、遠隔操作装置等の見失い） ・ 人・障害物検出機能の不具合 ・ 操作パネル、通信機器の不調 ・ 作物列検出機能の不具合 ・ 電磁的妨害 ・ 動作モード切り替えの不具合 ・ 動力遮断時 ・ 急傾斜ほ場等での使用 	<ul style="list-style-type: none"> ・ 使用者の監視不足により、自動走行する茶園管理機械の状態を認識できず、暴走、接触 ・ 使用者の体調不良により、監視や回避措置（停止措置）が行われず暴走、接触 ・ 使用者が自動走行する茶園管理機械の状態を認識したものの、回避措置（停止措置）の失敗又は遅れにより暴走、接触 ・ 接近検知センサー等の人・障害物検出機能の不具合により、自動走行する茶園管理機械が停止せず、暴走、接触 ・ 使用者が回避措置（停止措置）を取ったものの、操作パネルや通信機器の不調により、自動走行する茶園管理機械が停止せず、暴走、接触 ・ 自動走行する茶園管理機械の作物列検出装置等の不具合その他の原因により、作物列を外れ、ほ場等から逸脱し、暴走、接触 ・ 電磁的妨害により使用者との通信が遮断され暴走、接触 ・ 茶園管理機械の手動走行時に意図せず自動走行モードに切り替わることにより、手動操作が不可能となり、暴走、接触 ・ 自動走行する茶園管理機械が安全に停止していない状態で自動走行モードが解除されてしまい、安全機能が作動しなくなったことにより、暴走、接触 ・ 急傾斜ほ場等で使用中に動力が遮断し、自動走行する茶園管理機械が傾斜方向に動き、暴走、接触 ・ 自動走行する茶園管理機械の滑り等で想定した経路を逸脱し、暴走、接触
<p>③非定常作業時の使用者又は補助作業員への被害</p> <p>自動走行する茶園管理機械による押しつぶされ、巻き込まれ 回転部への巻き込まれ 鋭利部との接触による切断・断裂 衝突による打撲 等</p>	<ul style="list-style-type: none"> ・ 停止措置が不十分 ・ 操作パネルの誤操作 ・ 操作パネル、通信機器の不調 ・ 電磁的妨害 ・ 部品等の破損 ・ スリップ等を生じやすいほ場等条件 	<p>〔非定常作業時における自動走行する茶園管理機械の意図せぬ動きによる使用者又は補助作業員との接触〕</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ 使用者が取った停止措置が失敗又は不十分だったことにより、自動走行する茶園管理機械が動き、接触 ・ 使用者が操作パネルを誤操作し、停止措置を解除したことにより、自動走行する茶園管理機械が動き、接触 ・ 使用者が停止措置をとったものの、操作パネルや通信機器の不調により、停止措置が失敗又は不十分となり、接触 ・ 電磁的妨害により使用者との通信が遮断され、自動走行する茶園管理機械が動き、接触 ・ 部品等が破損し、通常操作が行えなくなった茶園管理機械の確認作業時、茶園管理機械が意図せず動き、接触 ・ スリップ等により自動走行する茶園管理機械が意図せぬ方向に動き、接触

	<ul style="list-style-type: none"> ・ 収穫物回収時の確認不足 	<ul style="list-style-type: none"> ・ 茶園管理機械から収穫物運搬車への回収時に、使用者又は補助作業員（運搬車運転者）が確認を怠り、走行させて接触
<p>④用途外使用等による使用者、補助作業員又は第三者への被害</p> <p>〔自動走行する茶園管理機械による押しつぶされ、巻き込まれ、工作物の破損 鋭利部との接触による切断・断裂 衝突による打撲 等〕</p>	<ul style="list-style-type: none"> ・ 使用者以外の使用 ・ 用途外使用 ・ 改造 	<p>〔用途外使用時における自動走行する茶園管理機械と使用者又は補助作業員、第三者との接触〕</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ 茶園管理機械の貸与、譲渡、中古販売、盗難等により、使用者訓練を受けずに自動走行を行うことによる事故の発生 ・ ほ場等外を自動走行させる、自動走行モードで運搬作業を行う、茶園管理機械のトレーラ等への積み下ろしを自動走行モードで行う、想定外の作業機を装着するなど、用途外の使用による事故の発生 ・ 改造等により、茶園管理機械の安全機能が無効化されることによる事故の発生

衛星測位情報を利用して自動走行する田植機における危険源及び危険状態に関する整理表（目視監視によりほ場等で使用）

場面 (危険源と潜在的効果)	顕在化の原因	危険状態及び危険事象の詳細
<p>①ほ場等内に立ち入った補助作業員への被害</p> <p>〔自動走行する田植機による押しつぶされ、巻き込まれ 等〕</p>	<ul style="list-style-type: none"> ・ 使用者の設定ミス（ほ場等・経路情報の入力ミス） ・ 使用者と補助作業員との連携ミス ・ 使用者の監視不足（作業への過度な集中、よそ見等） ・ 使用者が監視不能、危機回避操作不能（体調不良） ・ 緊急時の危機回避操作の失敗（使用者の技量不足、遠隔操作装置等の見失い） ・ 人・障害物検出機能の不具合 ・ リモコン等、通信機器の不調 ・ 電磁的妨害 ・ 動作モード切り替えの不具合 	<p>〔ほ場等内に立ち入った補助作業員と、自動走行する田植機との接触〕</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ 使用者の設定ミスにより自動走行する田植機が想定した経路を外れ、接触 ・ 使用者と補助作業員との間で作業に対する情報共有が不十分であったために、補助作業員が自動走行する田植機の経路内に侵入し、接触 ・ 使用者の監視不足により、補助作業員の発見が遅れ、接触 ・ 使用者の体調不良により、監視や回避措置（停止措置）が行われず、接触 ・ 使用者が補助作業員を発見したものの、回避措置（停止措置）の失敗又は遅れにより接触 ・ 接近検知センサー等の人・障害物検出機能の不具合により、自動走行する田植機が停止せず、接触 ・ 使用者が回避措置（停止措置）を取ったものの、リモコン等や通信機器の不調により、自動走行する田植機が停止せず、接触 ・ 電磁的妨害により使用者との通信が遮断され暴走、接触 ・ 田植機の手動走行時に意図せず自動走行モードに切り替わることにより、手動操作が不可能となり暴走、接触 ・ 自動走行する田植機が安全に停止していない状態で自動走行モードが解除されてしまい、安全機能が作動しなくなったことにより、暴走、接触
<p>②ほ場等外への暴走による使用者、補助作業員又は第三者への被害</p> <p>〔自動走行する田植機による押しつぶされ、巻き込まれ 自動走行する田植機による工作物の破損 等〕</p>	<ul style="list-style-type: none"> ・ 使用者の設定ミス（ほ場等・経路情報の入力ミス） ・ 使用者の監視不足（作業への過度な集中、よそ見等） ・ 使用者が監視不能、危機回避操作不能（体調不良） 	<p>〔ほ場等外に暴走した田植機と使用者、補助作業員又は第三者との接触〕</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ 使用者の設定ミスにより自動走行する田植機が想定した経路を外れて暴走、接触 ・ 使用者の監視不足により、自動走行する田植機の状態を認識できず、暴走、接触 ・ 使用者の体調不良により、監視や回避措置（停止措置）が行われず暴走、接触

	<ul style="list-style-type: none"> ・ 緊急時の危機回避操作の失敗（使用者の技量不足、遠隔操作装置等の見失い） ・ 人・障害物検出機能の不具合 ・ リモコン等、通信機器の不調 ・ 衛星情報等の捕捉不足 ・ 基地局の不具合 ・ 電磁的妨害 ・ 動作モード切り替えの不具合 	<ul style="list-style-type: none"> ・ 使用者が自動走行する田植機の状態を認識したものの、回避措置（停止措置）の失敗又は遅れにより暴走、接触 ・ 接近検知センサー等の人・障害物検出機能の不具合により、自動走行する田植機が停止せず、暴走、接触 ・ 使用者が回避措置（停止措置）を取ったものの、リモコン等や通信機器の不調により、自動走行する田植機が停止せず、暴走、接触 ・ 自動走行する田植機の衛星情報等の受信機の不具合その他の原因により位置把握に失敗し、暴走、接触 ・ 基地局の故障、停止、誤設置等により正しい補正情報が得られなくなったことにより位置把握に失敗し、ほ場等から逸脱し、暴走、接触 ・ 電磁的妨害により使用者との通信が遮断され、暴走、接触 ・ 田植機の手動走行時に意図せず自動走行モードに切り替わることにより、手動操作が不可能となり、暴走、接触 ・ 自動走行する田植機が安全に停止していない状態で自動走行モードが解除されてしまい、安全機能が作動しなくなったことにより、暴走、接触
<p>③非定常作業時の使用者又は補助作業員への被害</p> <p>〔自動走行する田植機による押しつぶされ、巻き込まれ 回転部への巻き込まれ 鋭利部との接触による切断・断裂 衝突による打撲 自動走行する田植機からの転落 等〕</p>	<ul style="list-style-type: none"> ・ 停止措置が不十分 ・ リモコン等の誤操作 ・ リモコン等、通信機器の不調 ・ 電磁的妨害 ・ 部品等の破損 ・ スリップ等を生じ易いほ場等条件 ・ 始動時の確認不足 	<p>〔苗補給等の非定常作業時における自動走行する田植機の意図せぬ動きによる使用者又は補助作業員との接触〕</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ 使用者が取った停止措置が失敗又は不十分だったことにより、田植機が動き、接触、又は自動走行田植機から転落 ・ 使用者が畦際での苗補給を行う際、リモコン等を誤操作し、停止措置を解除したことにより、田植機が動き、接触又は田植機から転落 ・ 使用者が停止措置をとったものの、リモコン等や通信機器の不調により、停止措置が失敗又は不十分となり、接触又は田植機から転落 ・ 電磁的妨害により使用者との通信が遮断され、自動走行する田植機が動き、接触又は自動走行する田植機から転落 ・ 部品等が破損し、通常操作が行えなくなった自動走行する田植機の確認作業時、田植機が意図せず動き、接触又は田植機から転落 ・ スリップ等により自動走行する田植機が意図せぬ方向に動き、接触又は自動走行する田植機から転落 ・ 田植機の始動時、田植機への資材補給時に、使用者（補助作業員）が確認を怠り、発進させて接触又は田植機から転落

<p>④用途外使用等による使用者、補助作業員又は第三者への被害</p> <p>〔自動走行する田植機による押しつぶされ、巻き込まれ 自動走行する田植機による工作物の破損 鋭利部との接触による切断・断裂 衝突による打撲 自動走行する田植機からの転落 等〕</p>	<ul style="list-style-type: none"> ・ 使用者以外の使用 ・ 用途外使用 ・ 改造 ・ 自動走行する田植機に乗車し、自動走行中に立った状態での資材補給 	<p>〔用途外使用時における自動走行する田植機と使用者又は補助作業員、第三者との接触〕</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ 田植機の貸与、譲渡、中古販売、盗難等により、使用者訓練を受けないまま自動走行を行うことによる事故の発生 ・ ほ場等外を自動走行させる、自動走行モードで運搬作業を行う、田植機のトレーラ等への積み下ろしを自動走行モードで行う、想定外の作業機を装着するなど、用途外の使用による事故の発生 ・ 改造等により、田植機の安全機能が無効化されることによる事故の発生 ・ 自動走行中に資材補給等に集中するあまり注意不十分となり、自動走行する田植機から転落
---	--	--

衛星測位情報を利用して自動走行する草刈機における危険源及び危険状態に関する整理表（目視監視によりほ場等で使用）

場面 (危険源と潜在的効果)	顕在化の原因	危険状態及び危険事象の詳細
<p>①ほ場等内に侵入した第三者又は立ち入った補助作業者への被害</p> <p>〔自動走行する草刈機による押し倒され、巻き込まれ 草刈機からの飛散物との衝突 等〕</p>	<ul style="list-style-type: none"> ・ 使用者の設定ミス（ほ場等・経路情報の入力ミス） ・ 使用者の監視不足（作業への過度な集中、よそ見、草や起伏に隠れて見えない等） ・ 使用者が監視不能、危機回避操作不能（体調不良） ・ 緊急時の危機回避操作の失敗（使用者の技量不足、遠隔操作装置等の見失い） ・ 人・障害物検出機能の不具合 ・ 操作パネル、通信機器の不調 ・ 電磁的妨害 ・ 動作モード切り替えの不具合 ・ 動力遮断時 ・ 急傾斜や段差のある環境での使用 ・ 草刈機からの飛散物 	<p>〔ほ場等内に侵入した第三者又は立ち入った補助作業者と、自動走行する草刈機との接触又は機体飛散物との衝突〕</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ 使用者の設定ミスにより自動走行する草刈機が想定した経路を外れ接触又は飛散物と衝突 ・ 使用者の監視不足により、第三者又は補助作業者の発見が遅れ、接触又は飛散物と衝突 ・ 使用者の体調不良により、監視や回避措置（停止措置）が行われず、接触又は飛散物と衝突 ・ 使用者が第三者又は補助作業者を発見したものの、回避措置（停止措置）の失敗又は遅れにより接触又は飛散物との衝突 ・ 接触検知センサー等の人・障害物検出機能の不具合により自動走行する草刈機が停止せず、暴走、接触又は飛散物と衝突 ・ 使用者が回避措置（停止措置）を取ったものの、操作パネルや通信機器の不調により、自動走行する草刈機が停止せず、接触又は飛散物と衝突 ・ 電磁的妨害により使用者との通信が遮断され暴走、接触又は飛散物と衝突 ・ 草刈機の手動走行時に意図せず自動走行モードに切り替わることにより、手動操作が不可能となり暴走、接触又は飛散物と衝突 ・ 自動走行する草刈機が安全に停止していない状態で自動走行モードが解除されてしまい、安全機能が作動しなくなったことにより、暴走、接触 ・ 急傾斜ほ場等で使用中に動力が遮断し、自動走行する草刈機が傾斜方向に動き、接触 ・ 自動走行する草刈機の滑り等で想定した経路を逸脱し、接触又は飛散物と衝突 ・ 石礫等の飛散物との衝突
<p>②ほ場等外への暴走による使用者、補助作業者又は第三者への被害</p>	<ul style="list-style-type: none"> ・ 使用者の設定ミス（ほ場等・経路情 	<p>〔ほ場等外に暴走した草刈機と使用者、補助作業者又は第三者との接触又は機体飛散物との衝突〕</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ 使用者の設定ミスにより自動走行する草刈機が想定した経路を

<p>〔自動走行する草刈機による押し倒され、巻き込まれ 自動走行する草刈機による工作物の破損等〕</p>	<p>報の入力ミス)</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ 使用者の監視不足（作業への過度な集中、よそ見等） ・ 使用者が監視不能、危機回避操作不能（体調不良） ・ 緊急時の危機回避操作の失敗（使用者の技量不足、遠隔操作装置等の見失い） ・ 人・障害物検出機能の不具合 ・ 操作パネル、通信機器の不調 ・ 衛星情報等の捕捉不足 ・ 基地局の不具合 ・ 電磁的妨害 ・ 動作モード切り替えの不具合 ・ 動力遮断時 ・ 急傾斜や段差のある環境での使用 ・ 草刈機からの飛散物 	<ul style="list-style-type: none"> 外れて暴走、接触又は飛散物と衝突 ・ 使用者の監視不足により、自動走行する草刈機の状態を認識できず、暴走、接触又は飛散物と衝突 ・ 使用者の体調不良により、監視や回避措置（停止措置）が行われず暴走、接触又は飛散物と衝突 ・ 使用者が自動走行する草刈機の状態を認識したものの、回避措置（停止措置）の失敗又は遅れにより暴走、接触又は飛散物と衝突 ・ 接触検知センサー等の人・障害物検出機能の不具合により、自動走行する草刈機が停止せず、暴走、接触又は飛散物と衝突 ・ 使用者が回避措置（停止措置）を取ったものの、操作パネルや通信機器の不調により、自動走行する草刈機が停止せず、暴走、接触又は飛散物と衝突 ・ 自動走行する草刈機の衛星情報等の受信機の不具合その他の原因により位置把握に失敗し、暴走、接触又は飛散物と衝突 ・ 基地局の故障、停止、誤設置等により正しい補正情報が得られなくなったことにより位置把握に失敗し、暴走、接触又は飛散物と衝突 ・ 電磁的妨害により使用者との通信が遮断され暴走、接触又は飛散物と衝突 ・ 草刈機の手動走行時に意図せず自動走行モードに切り替わることにより、手動操作が不可能となり、暴走、接触又は飛散物と衝突 ・ 自動走行する草刈機が安全に停止していない状態で自動走行モードが解除されてしまい、安全機能が作動しなくなったことにより、暴走、接触 ・ 急傾斜ほ場等で使用中に動力が遮断し、自動走行する草刈機が傾斜方向に動き接触 ・ 自動走行する草刈機の滑り等で想定した経路を逸脱し、暴走、接触 ・ 石礫等の飛散物との衝突
<p>③ほ場等内の機体からの飛散物による作業領域外にいる使用者、補助作業員又は第三者への被害</p> <p>〔ほ場等内の自動走行する草刈機からの飛散物との衝突〕</p>	<ul style="list-style-type: none"> ・ 草刈機からの飛散物 	<p>〔自動走行する草刈機からの飛散物がほ場等外へ飛散し、使用者、補助作業員又は第三者と衝突〕</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ 石礫等が遠くまで飛散し、衝突

<p>④非定常作業時の使用者又は補助作業員への被害</p> <p>〔自動走行する草刈機による押し倒され、巻き込まれ 回転部への巻き込まれ 鋭利部との接触による切断・断裂 衝突による打撲 等〕</p>	<ul style="list-style-type: none"> ・ 停止措置が不十分 ・ 操作パネルの誤操作 ・ 操作パネル、通信機器の不調 ・ 電磁的妨害 ・ 部品等の破損 ・ スリップ等を生じ易い作業条件 ・ 刈刃部分の詰まり ・ 始動時の確認不足 	<p>〔非定常作業時における自動走行する草刈機の意図せぬ動きによる使用者又は補助作業員との接触〕</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ 使用者が取った停止措置が失敗又は不十分だったことにより、草刈機が動き、接触又は飛散物と衝突 ・ 使用者が操作パネルを誤操作し、停止措置を解除したことにより、草刈機が動き、接触又は飛散物と衝突 ・ 使用者が停止措置をとったものの、操作パネルや通信機器の不調により、停止措置が失敗又は不十分となり、接触又は飛散物と衝突 ・ 電磁的妨害により使用者との通信が遮断され、自動走行する草刈機が動き、接触又は飛散物と衝突 ・ 部品等が破損し、通常操作が行えなくなった草刈機の確認作業時、草刈機が意図せず動き、接触又は飛散物と衝突 ・ スリップ等により自動走行する草刈機が意図せぬ方向に動き、接触 ・ 刈刃に詰まった草などを除去したら刈刃が動き出し、接触 ・ 草刈機の始動時に、使用者（補助作業員）が確認を怠り、発進させて接触・衝突
<p>⑤用途外使用等による使用者、補助作業員又は第三者への被害</p> <p>〔自動走行する草刈機による押し倒され、巻き込まれ 鋭利部との接触による切断・断裂 衝突による打撲 等〕</p>	<ul style="list-style-type: none"> ・ 使用者以外の使用 ・ 用途外使用 ・ 改造 	<p>〔用途外使用時における自動走行する草刈機と使用者、補助作業員又は第三者との接触〕</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ 草刈機の貸与、譲渡、中古販売、盗難等により、使用者訓練を受けないまま自動走行を行うことによる事故の発生 ・ ほ場等外を自動走行させる、草刈機の軽トラック等への積み下ろしを自動走行モードで行う、想定外の作業機を装着するなど、用途外の使用による事故の発生 ・ 改造等により、草刈機の安全機能が無効化されることによる事故の発生

衛星測位情報を利用して自動走行する小型汎用台車における危険源及び危険状態に関する整理表（目視監視によりほ場等で使用）

場面 (危険源と潜在的効果)	顕在化の原因	危険状態及び危険事象の詳細
<p>①ほ場等内に侵入した第三者又は立ち入った補助作業員への被害、及び工作物の破損</p> <p>〔自動走行する小型汎用台車による押し倒され、巻き込まれ等〕</p>	<ul style="list-style-type: none"> ・ 使用者の設定ミス（ほ場等・経路情報の入力ミス） ・ 使用者の監視不足（作業への過度な集中、よそ見、障害物や起伏で見えない、監視距離が遠い等） ・ 使用者が監視不能、危機回避操作不能（体調不良） ・ 緊急時の危機回避操作の失敗（使用者の技量不足、遠隔操作装置等の見失い） ・ 人・障害物検出機能の不具合 ・ リモコン等、通信機器の不調 ・ 衛星情報等の捕捉不足 ・ 基地局の不具合 ・ 電磁的妨害 ・ 動作モード切り替えの不具合 ・ 動力遮断時 ・ 急傾斜や段差のある環境での使用 ・ 積載物の不安定な積載 	<p>〔ほ場等内に侵入した第三者又は立ち入った補助作業員と、自動走行する小型汎用台車との接触〕</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ 使用者の設定ミスにより自動走行する小型汎用台車が想定した経路を外れて暴走、接触 ・ 使用者の監視不足により、自動走行する小型汎用台車の状態を認識できず、暴走、接触 ・ 使用者の体調不良により、監視や回避措置（停止措置）が行われず暴走、接触 ・ 使用者が自動走行する小型汎用台車の状態を認識したものの、回避措置（停止措置）に失敗又は遅れにより暴走、接触 ・ 接触検知センサー等の人・障害物検出機能の不具合により、自動走行する小型汎用台車が停止せず、暴走、接触 ・ 使用者が回避措置（停止措置）を取ったものの、リモコン等や通信機器の不調により、自動走行する小型汎用台車が停止せず、接触 ・ 自動走行する小型汎用台車の衛星情報等の受信機の不具合、その他の原因により位置把握に失敗し、接触 ・ 基地局の故障、停止、誤設置等により正しい補正情報が得られなくなったことにより位置把握に失敗し、接触 ・ 電磁的妨害により使用者との通信が遮断され暴走、接触 ・ 小型汎用台車の手動走行時に意図せず自動走行モードに切り替わることにより、手動操作が不可能となり暴走、接触 ・ 自動走行する小型汎用台車が安全に停止していない状態で自動走行モードが解除されてしまい、安全機能が作動しなくなったことにより、暴走、接触 ・ 急傾斜ほ場等で使用中に動力が遮断し、自動走行する小型汎用台車が傾斜方向に動き、接触 ・ 自動走行する小型汎用台車の滑り等で経路を逸脱し、暴走、接触 ・ 不安定な積載方法により、自動走行する小型汎用台車が転倒し、

<p>②ほ場等外への暴走による使用者、補助作業員又は三者への被害</p> <p>〔自動走行する小型汎用台車による押し倒され、巻き込まれ等〕</p>	<ul style="list-style-type: none"> ・ 使用者の設定ミス（ほ場等・経路情報の入力ミス） ・ 使用者の監視不足（作業への過度な集中、よそ見、障害物や起伏で見えない、監視距離が遠い等） ・ 使用者が監視不能、危機回避操作不能（体調不良） ・ 緊急時の危機回避操作の失敗（使用者の技量不足、遠隔操作装置等の見失い） ・ 人・障害物検出機能の不具合 ・ リモコン等、通信機器の不調 ・ 衛星情報等の捕捉不足 ・ 基地局の不具合 ・ 電磁的妨害 ・ 動作モード切り替えの不具合 ・ 動力遮断時 ・ 急傾斜や段差のある環境での使用 ・ 積載物の不安定な積載 	<p>接触</p> <p>〔ほ場等外に暴走した小型汎用台車と使用者、補助作業員又は第三者との接触〕</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ 使用者の設定ミスにより自動走行する小型汎用台車が想定した経路を外れて暴走、接触 ・ 使用者の監視不足により、自動走行する小型汎用台車の状態を認識できず、暴走、接触 ・ 使用者の体調不良により、監視や回避措置（停止措置）が行われず暴走、接触 ・ 使用者が自動走行する小型汎用台車の状態を認識したものの、回避措置（停止措置）の失敗又は遅れにより暴走、接触 ・ 接触検知センサー等の人・障害物検出機能の不具合により、自動走行する小型汎用台車が停止せず、暴走、接触 ・ 使用者が回避措置（停止措置）を取ったものの、リモコン等や通信機器の不調により、自動走行する小型汎用台車が停止せず、接触 ・ 自動走行する小型汎用台車の衛星情報等の受信機の不具合、その他の原因により位置把握に失敗し、暴走、接触 ・ 基地局の故障、停止、誤設置等により正しい補正情報が得られなくなったことにより位置把握に失敗し、暴走、接触 ・ 電磁的妨害により使用者との通信が遮断され暴走、接触 ・ 小型汎用台車の手動走行時に意図せず自動走行モードに切り替わることにより、手動操作が不可能となり暴走、接触 ・ 自動走行する小型汎用台車が安全に停止していない状態で自動走行モードが解除されてしまい、安全機能が作動しなくなったことにより、暴走、接触 ・ 急傾斜ほ場等で使用中に動力が遮断し、自動走行する小型汎用台車が傾斜方向に動き、接触 ・ 自動走行する小型汎用台車の滑り等で経路を逸脱し、暴走、接触 ・ 不安定な積載方法により、自動走行する小型汎用台車が転倒し、接触
<p>③非定常作業時の使用者又は補助作業員への被害</p>	<ul style="list-style-type: none"> ・ 停止措置が不十分 	<p>〔非定常作業時における自動走行する小型汎用台車の意図せぬ動きによる使用者又は補助作業員との接触〕</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ 使用者が取った停止措置が失敗又は不十分だったことにより、小型汎用台車が動き、接触

<p>〔自動走行する小型汎用台車による押し倒され、巻き込まれ等〕</p>	<ul style="list-style-type: none"> ・ リモコン等の誤操作 ・ リモコン等、通信機器の不調 ・ 電磁的妨害 ・ 部品等の破損 ・ スリップ等を生じ易いほ場等条件 ・ 始動時の確認不足 	<ul style="list-style-type: none"> ・ 使用者がリモコン等を誤操作し、停止措置を解除したことにより、小型汎用台車が動き、接触 ・ 使用者が停止措置を取ったものの、リモコン等や通信機器の不調により、停止措置が失敗又は不十分となり、接触 ・ 電磁的妨害により使用者との通信が遮断され、自動走行する小型汎用台車が動き、接触 ・ 部品等が破損し、通常操作が行えなくなった小型汎用台車の確認作業時、小型汎用台車が意図せず動き、接触 ・ スリップ等により自動走行する小型汎用台車が意図せぬ方向に動き、接触 ・ 小型汎用台車の始動時に、使用者（補助作業員）が確認を怠り、発進させて接触・衝突
<p>④用途外使用等による使用者、補助作業員又は第三者への被害</p> <p>〔自動走行する小型汎用台車による押し倒され、巻き込まれ等〕</p>	<ul style="list-style-type: none"> ・ 使用者以外の使用 ・ 用途外使用 ・ 改造 	<p>〔用途外使用時における自動走行する小型汎用台車と使用者、補助作業員又は第三者との接触〕</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ 使用者訓練を受けていない使用者が自動走行を行うことによる事故の発生 ・ ほ場等外を自動走行させる、小型汎用台車の軽トラック等への積み下ろしを自動走行モードで行う、想定外の作業機を装着する、範囲を超える積載物搭載など、用途外の使用による事故の発生 ・ 改造等により、小型汎用台車の安全機能が無効化されることによる事故の発生

衛星測位情報を利用して自動走行するコンバインにおける危険源及び危険状態に関する整理表（目視監視によりほ場等で使用）

場面 (危険源と潜在的効果)	顕在化の原因	危険状態及び危険事象の詳細
<p>①ほ場等内に侵入した第三者又は立ち上がった補助作業者への被害</p> <p>〔自動走行するコンバインによる押しつぶされ、巻き込まれ等〕</p>	<ul style="list-style-type: none"> ・ 使用者と補助作業者の関係ミス ・ 使用者の設定ミス（ほ場等・経路情報の入力ミス） ・ 使用者の監視不足（作業への過度な集中、よそ見、作物に隠れて見えない、起伏で見えない等） ・ 使用者が監視不能、危機回避操作不能（体調不良） ・ 緊急時の危機回避操作の失敗（使用者の技量不足、遠隔操作装置等の見失い） ・ 人・障害物検出機能の不具合 ・ 操作パネル、通信機器の不調 ・ 衛星情報等の捕捉不足 ・ 動力遮断時 ・ 電磁的妨害 ・ 動作モード切り替えの不具合 ・ 急傾斜ほ場等での使用 ・ 収穫物排出のタイミングと移動経路 	<p>〔ほ場等内に侵入した第三者又は立ち上がった補助作業者と、自動走行するコンバインとの接触〕</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ 使用者と補助作業者の間で情報共有が不十分であったために、補助作業者がほ場等内に立ち入り、自動走行するコンバインに接触 ・ 使用者の設定ミスにより自動走行するコンバインが想定した経路を外れ、接触 ・ 使用者の監視不足により、第三者又は補助作業者の発見が遅れ、接触 ・ 使用者の体調不良により、監視や回避措置（停止措置）が行われず、接触 ・ 使用者が第三者又は補助作業者を発見したものの、回避措置（停止措置）の失敗又は遅れにより接触 ・ 接近検知センサー等の人・障害物検出機能の不具合により、自動走行するコンバインが停止せず、接触 ・ 使用者が回避措置（停止措置）を取ったものの、操作パネルや通信機器の不調により、自動走行するコンバインが停止せず、接触 ・ 自動走行するコンバインの衛星情報等の受信機の不具合、その他の原因により位置把握に失敗し、接触 ・ 急傾斜ほ場等で使用中に動力が遮断し、自動走行するコンバインが傾斜方向に動き接触 ・ 電磁的妨害により使用者との通信が遮断され暴走、接触 ・ コンバインの手動走行時に意図せず自動走行モードに切り替わることにより、手動操作が不可能となり暴走、接触 ・ 自動走行するコンバインが安全に停止していない状態で自動走行モードが解除されてしまい、安全機能が作動しなくなったことにより、暴走、接触 ・ 自動走行するコンバインの滑り等で経路を逸脱し、接触 ・ 収穫物排出のための移動時に、自動走行するコンバインの経路

<p>②ほ場等外への暴走による使用者、補助作業員又は第三者への被害</p> <p>〔自動走行するコンバインによる押しつぶされ、巻き込まれ 自動走行するコンバインによる収穫物運搬車、工作物の破損 等〕</p>	<p>が不明</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ 使用者の設定ミス（ほ場等・経路情報の入力ミス） ・ 使用者の監視不足（作業への過度な集中、よそ見等） ・ 使用者が監視不能、危機回避操作不能（体調不良） ・ 緊急時の危機回避操作の失敗（使用者の技量不足、遠隔操作装置等の見失い） ・ 人・障害物検出機能の不具合 ・ 操作パネル、通信機器の不調 ・ 衛星情報等の捕捉不足 ・ 基地局の不具合 ・ 電磁的妨害 ・ 動作モード切り替えの不具合 ・ 急傾斜ほ場等での使用 	<p>を把握できず、接触</p> <p>〔ほ場等外に暴走したコンバインと使用者、補助作業員又は第三者との接触〕</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ 使用者の設定ミスにより自動走行するコンバインが想定した経路を外れて暴走、接触 ・ 使用者の監視不足により、自動走行するコンバインの状態を認識できず、暴走、接触 ・ 使用者の体調不良により、監視や回避措置（停止措置）が行われず、暴走、接触 ・ 使用者が自動走行するコンバインの状態を認識したものの、回避措置（停止措置）の失敗又は遅れにより暴走 ・ 接近検知センサー等の人・障害物検出機能の不具合により、自動走行するコンバインが停止せず、暴走、接触 ・ 使用者が回避措置（停止措置）を取ったものの、操作パネルや通信機器の不調により、自動走行するコンバインが停止せず、暴走、接触 ・ 自動走行するコンバインの衛星情報等の受信機の不具合その他の原因により位置把握に失敗し、ほ場等から逸脱し、暴走、接触 ・ 基地局の故障、停止、誤設置等により正しい補正情報が得られなくなったことにより位置把握に失敗し、ほ場等から逸脱、接触 ・ 電磁的妨害により使用者との通信が遮断され、暴走、接触 ・ コンバインの手動走行時に意図せず自動走行モードに切り替わることにより、手動操作が不可能となり、暴走、接触 ・ 自動走行するコンバインが安全に停止していない状態で自動走行モードが解除されてしまい、安全機能が作動しなくなったことにより、暴走、接触 ・ 自動走行するコンバインの滑り等で経路を逸脱し、暴走、接触
<p>③非定常作業時の使用者又は補助作業員への被害</p> <p>〔自動走行するコンバインによる押しつぶされ、巻き込まれ 回転部への巻き込まれ 鋭利部との接触による切断・断裂 衝突による打撲 等〕</p>	<ul style="list-style-type: none"> ・ 電磁的妨害 ・ 停止措置が不十分 ・ 操作パネルの誤操作 ・ 操作パネル、通信機器の不調 ・ 部品等の破損 	<p>〔非定常作業時における自動走行するコンバインの意図せぬ動きによる使用者又は補助作業員との接触〕</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ 電磁的妨害により使用者との通信が遮断され暴走、接触 ・ 使用者が取った停止措置が失敗又は不十分だったことによりコンバインが動き、接触 ・ 使用者が操作パネルを誤操作し、停止措置を解除したことによりコンバインが動き、接触 ・ 使用者が停止措置をとったものの、操作パネルや通信機器の不調により、停止措置が失敗又は不十分となり、接触 ・ 部品等が破損し、通常操作が行えなくなったコンバインの確認

	<ul style="list-style-type: none"> ・ スリップ等を生じやすいほ場等条件 ・ 収穫物回収時の確認不足 ・ 収穫物排出後、収穫作業再開のタイミングが不明 	<ul style="list-style-type: none"> 作業時、コンバインが意図せぬ方向に動き、接触 ・ スリップ等により自動走行するコンバインが意図せぬ方向に動き、接触 ・ コンバインから収穫物の回収時に、使用者又は補助作業者が確認を怠り、コンバインを発進させ、接触 ・ コンバインが意図せず収穫作業を再開し、接触
<p>④用途外使用等による使用者、補助業者又は第三者への被害</p> <p>〔自動走行するコンバインによる押しつぶされ、巻き込まれ 回転部への巻き込まれ 鋭利部との接触による切断・断裂 衝突による打撲 等〕</p>	<ul style="list-style-type: none"> ・ 使用者以外の使用 ・ 用途外使用 ・ 改造 	<p>〔用途外使用時における自動走行するコンバインと使用者、補助業者又は第三者との接触〕</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ コンバインの貸与、譲渡、中古販売、盗難等により、使用者訓練を受けないまま自動走行を行うことによる事故の発生 ・ ほ場等外を自動走行させる、コンバインのトレーラ等への積み下ろしを自動走行モードで行うなど、用途外の使用による事故の発生 ・ 改造等により、コンバインの安全機能が無効化されることによる事故の発生

衛星測位情報を利用して自動走行するトラクターにおける危険源及び危険状態に関する整理表（遠隔監視によりほ場等で使用）

（●監視主体が使用者の場合に適用 ○監視主体が使用者、システムのいずれの場合にも適用）

場面 (危険源と潜在的効果)	顕在化の原因	危険状態及び危険事象の詳細
<p>① ほ場等内に侵入した第三者又は立ち込んだ補助作業員への被害</p> <p>〔自動走行するトラクターによる押しつぶされ、巻き込まれ等〕</p>	<ul style="list-style-type: none"> ● 使用者と補助作業員の関係ミス ○ 使用者の設定ミス（ほ場等・経路情報の入力ミス） ● 使用者の監視不足（作業への過度な集中、よそ見、作物に隠れて見えない、起伏で見えない等） ○ 使用者の遠隔操作ミス ● 使用者が監視不能、危機回避操作不能（体調不良） ● 緊急時の危機回避操作の失敗（使用者の技量不足、遠隔操作装置等の見失い） ○ 人・障害物検出機能の不具合 ○ 遠隔監視装置・操作装置の不調 ○ 電磁的妨害 ○ 動作モード切り替えの不具合 	<p>〔ほ場等内に侵入した第三者又は立ち込んだ補助作業員と、自動走行するトラクターとの接触〕</p> <ul style="list-style-type: none"> ● 使用者と補助作業員の間で情報共有が不十分であったために、補助作業員がほ場内に立ち入り、自動走行するトラクターに接触 ○ 使用者の設定ミスにより自動走行するトラクターが想定した経路を外れ、接触 ● 使用者の監視不足により、第三者又は補助作業員の発見が遅れ、接触 ● モニターを見ても人がいるか判断できず、接触リスクの見落とし、自動走行中の機体に第三者又は補助作業員が接触 ● 複数の監視端末確認により、使用者が障害物を見落とし、自動走行中の機体に第三者又は補助作業員が接触 ○ 使用者の遠隔操作ミスにより、接触 ● 使用者の体調不良により、監視や回避措置（停止措置）が行われず、接触 ● 使用者が第三者又は補助作業員を発見したものの、回避措置（停止措置）の失敗又は遅れにより、接触 ○ 接近検知センサー等の人・障害物検出機能の不具合により、自動走行するトラクターが停止せず、接触 ○ トラクターの自動走行を開始したものの、人・障害物検出機能の不具合により、接触 ○ 使用者が第三者又は補助作業員を発見できず、又は発見したものの遠隔操作による回避措置（停止措置）の失敗若しくは、遅れにより、接触 ○ 遠隔監視装置の不調により周囲状況の把握が不十分な状態で、トラクターの自動走行を開始し、接触 ○ 電磁的妨害により使用者との通信が遮断され、暴走、接触 ○ トラクターの手動走行時に意図せず自動走行モードに切り替わることにより、手動操作が不可能となり暴走、接触 ○ 自動走行するトラクターが安全に停止していない状態で自動走

	<ul style="list-style-type: none"> ○ 監視用画像の視認性低下や遅延をもたらす環境条件 ● 通信機器の不調 ● 衛星情報等の捕捉不足 ○ 動力遮断時 ○ 急傾斜ほ場等での使用 ○ 電子部品又はシステムの故障 	<p>行モードが解除されてしまい、安全機能が作動しなくなったことにより、暴走、接触</p> <ul style="list-style-type: none"> ○ 使用者・システムが画像上で第三者又は補助作業者を発見できず回避措置（停止措置）の失敗又は遅れにより接触 ● 使用者が回避措置（停止措置）を取ったものの、通信機器の不調により、自動走行するトラクターが停止せず、接触 ● 自動走行するトラクターの衛星情報等の受信機の不具合、その他の原因により位置把握に失敗し、接触 ○ 急傾斜ほ場等で使用中に動力が遮断し、自動走行するトラクターが傾斜方向に動き、接触 ○ 自動走行するトラクターの滑り等で想定した経路を逸脱し、接触 ○ 自動走行するトラクターの故障を認識できず、暴走、接触
<p>②ほ場等外への暴走による使用者、補助作業員又は第三者への被害</p> <p>〔自動走行するトラクターによる押しつぶされ、巻き込まれ 自動走行するトラクターによる工作物の破損等〕</p>	<ul style="list-style-type: none"> ○ 使用者の設定ミス（ほ場等・経路情報の入力ミス） ● 使用者の監視不足（作業への過度な集中、よそ見、作物に隠れて見えない、起伏で見えない等） ○ 使用者の遠隔操作ミス ● 使用者が監視不能、危機回避操作不能（体調不良） ● 緊急時の危機回避操作の失敗（使用者の技量不足、遠隔操作装置等の見失い） ○ 人・障害物検出機能の不具合 ○ 遠隔監視装置・操作装置の不調 ○ 監視用画像の視認性低下や遅延をもたらす環境条件 	<p>〔ほ場等外に暴走したトラクターと使用者、補助作業員又は第三者との接触〕</p> <ul style="list-style-type: none"> ○ 使用者の設定ミスにより自動走行するトラクターが想定した経路を外れて暴走、接触 ● 使用者の監視不足により、自動走行するトラクターの状態を認識できず、暴走、接触 ● モニターを見ても人がいるか判断できず、接触リスクの見落とし、自動走行中の機体に第三者又は補助作業員が接触 ● 複数の監視端末確認により、使用者が障害物を見落とし、自動走行中の機体に第三者又は補助作業員が接触 ○ 使用者の遠隔操作ミスにより暴走、接触 ● 使用者の体調不良により、監視や回避措置（停止措置）が行われず暴走、接触 ● 使用者が自動走行するトラクターの状態を認識したものの、回避措置（停止措置）の失敗又は遅れにより暴走、接触 ○ 接近検知センサー等の人・障害物検出機能の不具合により、自動走行するトラクターが停止せず、暴走、接触 ○ 使用者が第三者又は補助作業員を発見できず、又は発見したものの遠隔操作による回避措置（停止措置）の失敗若しくは、遅れにより接触 ○ 遠隔監視装置の不調により周囲状況の把握が不十分な状態で、トラクターの自動走行を開始し、接触 ○ 使用者・システムが画像上で第三者又は補助作業員を発見できず回避措置（停止措置）の失敗又は遅れにより暴走、接触

	<ul style="list-style-type: none"> ● 衛星情報等の捕捉不足 ● 通信機器の不調 ○ 基地局の不具合 ○ 電磁的妨害 ○ 動作モード切り替えの不具合 ○ 動力遮断時 ○ 急傾斜ほ場等での使用 ○ 電子部品又はシステムの故障 	<ul style="list-style-type: none"> ● 自動走行するトラクターの衛星情報等の受信機の不具合その他の原因により位置把握に失敗し、暴走、接触 ● 使用者が回避措置（停止措置）を取ったものの、通信機器の不調により、自動走行するトラクターが停止せず、暴走、接触 ○ 基地局の故障、停止、誤設置等により正しい補正情報が得られなくなったことにより位置把握に失敗し、ほ場等から逸脱し、暴走、接触 ○ 電磁的妨害により使用者との通信が遮断され暴走、接触 ○ トラクターの手動走行時に意図せず自動走行モードに切り替わることにより、手動操作が不可能となり、暴走、接触 ○ 自動走行するトラクターが安全に停止していない状態で自動走行モードが解除されてしまい、安全機能が作動しなくなったことにより、暴走、接触 ○ 急傾斜ほ場等で使用中に動力が遮断し、自動走行するトラクターが傾斜方向に動き、暴走、接触 ○ 自動走行するトラクターの滑り等で想定した経路を逸脱し、暴走、接触 ○ 自動走行するトラクターの故障を認識できず、暴走、接触
<p>③非定常作業時の使用者又は補助作業員への被害</p> <p>〔自動走行するトラクターによる押しつぶされ、巻き込まれ 回転部への巻き込まれ 鋭利部との接触による切断・断裂 衝突による打撲 等〕</p>	<ul style="list-style-type: none"> ○ 停止措置が不十分 ○ 遠隔監視装置・操作装置の誤操作 ○ 遠隔監視装置・操作装置の不調 ○ 電磁的妨害 ○ 監視用画像の視認性低下や遅延をもたらす環境条件 ○ 通信機器の不調 ○ 部品等の破損 ○ スリップ等を生じやすいほ場等条件 	<p>〔非定常作業時における自動走行するトラクターの意図せぬ動きによる使用者又は補助作業員との接触〕</p> <ul style="list-style-type: none"> ○ 使用者又はシステムが取った停止措置が失敗又は不十分だったことにより、トラクターが動き、接触 ○ 使用者が遠隔監視装置・操作装置を誤操作し、停止措置を解除したことによりトラクターが動き、接触 ○ 使用者が第三者又は補助作業員を発見できず、又は発見したものの遠隔操作による回避措置（停止措置）の失敗若しくは、遅れにより接触 ○ 遠隔監視装置の不調により周囲状況の把握が不十分な状態で、トラクターの自動走行を開始し、接触 ○ 電磁的妨害により使用者との通信が遮断され、自動走行するトラクターが動き、接触 ○ 使用者・システムが画像上で第三者又は補助作業員を発見できず回避措置（停止措置）の失敗又は遅れにより接触 ○ 使用者・システムが画像上で第三者又は補助作業員を発見できず回避措置（停止措置）の失敗又は遅れにより接触 ○ 部品等が破損し、通常操作が行えなくなったトラクターの確認作業時、トラクターが意図せず動き、接触 ○ スリップ等により自動走行するトラクターが意図せぬ方向に動

	<input type="radio"/> 自動走行再開時の確認不足 <input type="radio"/> 電子部品又はシステムの故障	き、接触 <input type="radio"/> 自動走行するトラクターの安全機能等により、自動走行が中断した際、使用者や補助作業者が確認を怠り、自動走行を再開させ、接触 <input type="radio"/> 自動走行するトラクターの故障を認識できず、暴走、接触
④用途外使用等による使用者、補助作業員又は第三者への被害 〔自動走行するトラクターによる押しつぶされ、巻き込まれ 自動走行するトラクターによる工作物の破損 搭乗する農機からの転落 搭乗する農機の転倒 回転部への巻き込まれ 鋭利部との接触による切断・断裂 衝突による打撲 等〕	<input type="radio"/> 使用者以外の使用 <input type="radio"/> 用途外使用 <input type="radio"/> 改造	〔用途外使用時における自動走行するトラクターと使用者又は補助作業員、第三者との接触〕 <input type="radio"/> トラクターの貸与、譲渡、中古販売、盗難等により、使用者訓練を受けないまま自動走行を行うことによる事故の発生 <input type="radio"/> ほ場等外を自動走行させる、自動走行モードで運搬作業を行う、トラクターのトレーラ等への積み下ろしを自動走行モードで行う、想定外の作業機を装着するなど、用途外の使用による事故の発生 <input type="radio"/> 改造等により、トラクターの安全機能が無効化されることによる事故の発生

茶樹等の検出により自動走行する茶園管理機械における危険源及び危険状態に関する整理表（遠隔監視によりほ場等で使用）

(●監視主体が使用者の場合に適用 ○監視主体が使用者、システムのいずれの場合にも適用)

場面 (危険源と潜在的効果)	顕在化の原因	危険状態及び危険事象の詳細
<p>①ほ場等内に侵入した第三者又は立ち入った補助作業員への被害</p> <p>〔自動走行する茶園管理機械による押しつぶされ、巻き込まれ 自動走行する茶園管理機械によるほ場等内構造物の破損 等〕</p>	<ul style="list-style-type: none"> ● 使用者と補助作業員の関係ミス ○ 使用者の設定ミス（ほ場等・経路情報の入力ミス） ● 使用者の監視不足（作業への過度な集中、よそ見、作物に隠れて見えない、起伏で見えない等） ○ 使用者の遠隔操作ミス ● 使用者が監視不能、危機回避操作不能（体調不良） ● 緊急時の危機回避操作の失敗（使用者の技量不足、遠隔操作装置等の見失い） ○ 人・障害物検出機能の不具合 ○ 作物列検出機能の不具合 ○ 遠隔監視装置・操作装置の不調 ○ 電磁的妨害 ○ 動作モード切り替えの不具合 	<p>〔ほ場等内に侵入した第三者又は立ち入った補助作業員と自動走行する茶園管理機械との接触〕</p> <ul style="list-style-type: none"> ● 使用者と補助作業員の間で情報共有が不十分であったために、補助作業員がほ場等内に立ち入り、自動走行する茶園管理機械に接触 ○ 使用者の設定ミスにより自動走行する茶園管理機械が想定外の方向に旋回し、接触 ● 使用者の監視不足により、第三者又は補助作業員の発見が遅れ、接触 ● モニターを見ても人がいるか判断できず、接触リスクの見落とし、自動走行中の機体に第三者又は補助作業員が接触 ● 複数の監視端末確認により、使用者が障害物を見落とし、自動走行中の機体に第三者又は補助作業員が接触 ○ 使用者の遠隔操作ミスにより、接触 ● 使用者の体調不良により、監視や回避措置（停止措置）が行われず、接触 ● 使用者が第三者又は補助作業員を発見したものの、回避措置（停止措置）の失敗又は遅れにより、接触 ○ 接近検知センサー等の人・障害物検出機能の不具合により、自動走行する茶園管理機械が停止せず、接触 ○ 自動走行する茶園管理機械の作物列検出装置等の不具合やその他の原因により、作物列を逸脱し、暴走、接触 ○ 使用者が第三者又は補助作業員を発見できず、又は発見したものの遠隔操作による回避措置（停止措置）の失敗若しくは遅れにより、接触 ○ 遠隔監視装置の不調等により周囲状況の把握が不十分な状態で、茶園管理機械を再始動し、接触 ○ 電磁的妨害により使用者との通信が遮断され暴走、接触 ○ 茶園管理機械の手動走行時に意図せず自動走行モードに切り替わることにより、手動操作が不可能となり暴走、接触

	<ul style="list-style-type: none"> ○ 監視用画像の視認性低下や遅延をもたらす環境条件 ● 通信機器の不調 ○ 動力遮断時 ○ 急傾斜ほ場等での使用 ○ 電子部品又はシステムの故障 	<ul style="list-style-type: none"> ○ 自動走行する茶園管理機械が安全に停止していない状態で自動走行モードが解除されてしまい、安全機能が作動しなくなったことにより、暴走、接触 ○ 使用者・システムが画像上で第三者又は補助作業者を発見できず回避措置（停止措置）の失敗又は遅れにより接触 ● 使用者が回避措置（停止措置）を取ったものの、通信機器の不調により、自動走行する茶園管理機械が停止せず、接触 ○ 急傾斜ほ場等で使用中に動力が遮断し、自動走行する茶園管理機械が傾斜方向に動き、接触 ○ 自動走行する茶園管理機械の滑り等で想定した経路を逸脱し、接触 ○ 自動走行する茶園管理機械の故障を認識できず、暴走、接触
<p>②ほ場等外への暴走による使用者、補助作業員又は第三者への被害</p> <p>〔自動走行する茶園管理機械による押しつぶされ、巻き込まれ 自動走行する茶園管理機械による工 作物の破損 等〕</p>	<ul style="list-style-type: none"> ○ 使用者の設定ミス（ほ場等・経路情報の入力ミス） ● 使用者の監視不足（作業への過度な集中、よそ見、作物に隠れて見えない、起伏で見えない等） ○ 使用者の遠隔操作ミス ● 使用者が監視不能、危機回避操作不能（体調不良） ● 緊急時の危機回避操作の失敗（使用者の技量不足、遠隔操作装置等の見失い） ○ 人・障害物検出機能の不具合 ○ 作物列検出機能の不具合 ○ 遠隔監視装置・操作装置の不調 ○ 監視用画像の視認性低下や遅延を 	<p>〔ほ場等外に暴走した茶園管理機械と使用者、補助作業員又は第三者との接触〕</p> <ul style="list-style-type: none"> ○ 使用者の設定ミスにより自動走行する茶園管理機械が想定した経路を外れて暴走、接触 ● 使用者の監視不足により、自動走行する茶園管理機械の状態を認識できず、暴走、接触 ● モニターを見ても人がいるか判断できず、接触リスクの見落とし、自動走行中の機体に第三者又は補助作業員が接触 ● 複数の監視端末確認により、使用者が障害物を見落とし、自動走行中の機体に第三者又は補助作業員が接触 ○ 使用者の遠隔操作ミスにより、接触 ● 使用者の体調不良により、監視や回避措置（停止措置）が行われず暴走、接触 ● 使用者が自動走行する茶園管理機械の状態を認識したものの、回避措置（停止措置）の失敗又は遅れにより暴走、接触 ○ 接近検知センサー等の人・障害物検出機能の不具合により、自動走行する茶園管理機械が停止せず、暴走、接触 ○ 自動走行する茶園管理機械の作物列検出装置等の不具合やその他の原因により、作物列を外れ、ほ場等から逸脱し、暴走、接触 ○ 使用者が第三者又は補助作業員を発見できず、又は発見したものの遠隔操作による回避措置（停止措置）の失敗若しくは遅れにより、暴走、接触 ○ 遠隔監視装置の不調等により周囲状況の把握が不十分な状態で、茶園管理機械を再始動し、接触 ○ 使用者・システムが画像上で第三者又は補助作業員を発見でき

	<p>もたらず環境条件</p> <ul style="list-style-type: none"> ● 通信機器の不調 ○ 基地局の不具合 ○ 電磁的妨害 ○ 動作モード切り替えの不具合 ○ 動力遮断時 ○ 急傾斜ほ場等での使用 ○ 電子部品又はシステムの故障 	<p>ず回避措置（停止措置）の失敗又は遅れにより暴走、接触</p> <ul style="list-style-type: none"> ● 使用者が回避措置（停止措置）を取ったものの、通信機器の不調により、自動走行する茶園管理機械が停止せず、暴走、接触 ○ 基地局の故障、停止、誤設置等により正しい補正情報が得られなくなったことにより位置把握に失敗し、ほ場から逸脱、接触 ○ 電磁的妨害により使用者との通信が遮断され、暴走、接触 ○ 茶園管理機械の手動走行時に意図せず自動走行モードに切り替わることにより、手動操作が不可能となり、暴走、接触 ○ 自動走行する茶園管理機械が安全に停止していない状態で自動走行モードが解除されてしまい、安全機能が作動しなくなったことにより、暴走、接触 ○ 急傾斜ほ場等で使用中に動力が遮断し、自動走行する茶園管理機械が傾斜方向に動き、暴走、接触 ○ 自動走行する茶園管理機械の滑り等で想定した経路を逸脱し、暴走、接触 ○ 自動走行する茶園管理機械の故障を認識できず、暴走、接触
<p>③非定常作業時の使用者又は補助作業員への被害</p> <p>〔自動走行する茶園管理機械による押しつぶされ、巻き込まれ 回転部への巻き込まれ 鋭利部との接触による切断・断裂 衝突による打撲 等〕</p>	<ul style="list-style-type: none"> ○ 停止措置が不十分 ○ 遠隔監視装置・操作装置の誤操作 ○ 遠隔監視装置・操作装置の不調 ○ 電磁的妨害 ○ 監視用画像の視認性低下や遅延をもたらず環境条件 ○ 通信機器の不調 ○ 部品等の破損 ○ スリップ等を生じ易いほ場等条件 	<p>〔非定常作業時における自動走行する茶園管理機械の意図せぬ動きによる使用者又は補助作業員との接触〕</p> <ul style="list-style-type: none"> ○ 使用者又はシステムが取った停止措置が失敗又は不十分だったことにより、自動走行する茶園管理機械が動き、接触 ○ 使用者が遠隔監視装置・操作装置を誤操作し、停止措置を解除したことにより茶園管理機が動き、接触 ○ 使用者が第三者又は補助作業員を発見できず、又は発見したものの遠隔操作による回避措置（停止措置）の失敗若しくは遅れにより、暴走、接触 ○ 遠隔監視装置の不調により周囲状況の把握が不十分な状態で、茶園管理機の自動走行を開始し、接触 ○ 電磁的妨害により使用者との通信が遮断され、自動走行する茶園管理機械が動き、接触 ○ 使用者・システムが画像上で第三者又は補助作業員を発見できず回避措置（停止措置）の失敗又は遅れにより接触 ○ 使用者・システムが画像上で第三者又は補助作業員を発見できず回避措置（停止措置）の失敗又は遅れにより接触 ○ 部品等が破損し、通常操作が行えなくなった茶園管理機械の確認作業時、茶園管理機械が意図せず動き、接触 ○ スリップ等により自動走行する茶園管理機械が意図せぬ方向に

	<ul style="list-style-type: none"> ○ 収穫物回収時の確認不足 ○ 自動走行再開時の確認不足 ○ 電子部品又はシステムの故障 	<p>動き、接触</p> <ul style="list-style-type: none"> ○ 茶園管理機械から収穫物運搬車への回収時に、使用者又は補助作業員（運搬車運転者）が確認を怠り、走行させて、接触 ○ 自動走行する茶園管理機械の安全機能等により、自動走行が中断した際、使用者や補助作業員が確認を怠り、茶園管理機械の自動走行を再開させ、接触 ○ 自動走行する茶園管理機械の故障を認識できず、暴走、接触
<p>④用途外使用等による使用者、補助作業員又は第三者への被害</p> <p>〔茶園管理機械による押しつぶされ、巻き込まれ、工作物の破損 鋭利部との接触による切断・断裂 衝突による打撲 等〕</p>	<ul style="list-style-type: none"> ○ 使用者以外の使用 ○ 用途外使用 ○ 改造 	<p>〔用途外使用時における自動走行する茶園管理機械と使用者、補助作業員又は第三者との接触〕</p> <ul style="list-style-type: none"> ○ 茶園管理機械の貸与、譲渡、中古販売、盗難等により、使用者訓練を受けずに自動走行を行うことによる事故の発生 ○ ほ場等外を自動走行させる、自動走行モードで運搬作業を行う、茶園管理機械のトレーラ等への積み下ろしを自動走行モードで行う、想定外の作業機を装着するなど、用途外の使用による事故の発生 ○ 改造等により、茶園管理機械の安全機能が無効化されることによる事故の発生

(表9)

衛星測位情報を利用して自動走行するコンバインにおける危険源及び危険状態に関する整理表（遠隔監視によりほ場等で使用）

(●監視主体が使用者の場合に適用 ○監視主体が使用者、システムのいずれの場合にも適用)

場面 (危険源と潜在的効果)	顕在化の原因	危険状態及び危険事象の詳細
<p>①ほ場等内に侵入した第三者又は立ち入った補助作業者への被害</p> <p>〔自動走行するコンバインによる押しつぶされ、巻き込まれ等〕</p>	<ul style="list-style-type: none"> ● 使用者と補助作業者の関係ミス ○ 使用者の設定ミス（ほ場等・経路情報の入力ミス） ● 使用者の監視不足（作業への過度な集中、よそ見、作物に隠れて見えない、起伏で見えない等） ○ 使用者の遠隔操作ミス ● 使用者が監視不能、危機回避操作不能（体調不良） ● 緊急時の危機回避操作の失敗（使用者の技量不足、遠隔操作装置等の見失い） ○ 人・障害物検出機能の不具合 ○ 遠隔監視装置・操作装置の不調 ○ 監視用画像の視認性低下や遅延をもたらす環境条件 ● 通信機器の不調 ● 衛星情報等の捕捉不足 	<p>〔ほ場等内に侵入した第三者又は立ち入った補助作業者と、自動走行するコンバインとの接触〕</p> <ul style="list-style-type: none"> ● 使用者と補助作業者の間で情報共有が不十分であったために、補助作業者がほ場等内に立ち入り、自動走行するコンバインに接触 ○ 使用者の設定ミスにより自動走行するコンバインが想定した経路を外れ、接触 ● 使用者の監視不足により、第三者又は補助作業者の発見が遅れ、接触 ● モニターを見ても人がいるか判断できず、接触リスクの見落とし、自動走行中の機体に第三者又は補助作業者が接触 ● 複数の監視端末確認により、使用者が障害物を見落とし、自動走行中の機体に第三者又は補助作業者が接触 ○ 使用者の遠隔操作ミスにより、接触 ● 使用者の体調不良により、監視や回避措置（停止措置）が行われず、接触 ● 使用者が第三者又は補助作業者を発見したものの、回避措置（停止措置）の失敗又は遅れにより接触 ○ 接近検知センサー等の人・障害物検出機能の不具合により、自動走行するコンバインが停止せず、接触 ○ 使用者が第三者又は補助作業者を発見できず、又は発見したものの遠隔操作回避措置（停止措置）の失敗又は遅れにより接触 ○ 遠隔監視装置の不調により周囲状況の把握が不十分な状態で、コンバインの自動走行を開始し、接触 ○ 使用者・システムが画像上で第三者又は補助作業者を発見できず回避措置（停止措置）の失敗又は遅れにより接触 ● 使用者が回避措置（停止措置）を取ったものの、通信機器の不調により、自動走行するコンバインが停止せず、接触 ● 自動走行するコンバインの衛星情報等の受信機の不具合、その他の原因により位置把握に失敗し、接触

	<ul style="list-style-type: none"> ○ 動力遮断時 ○ 電磁的妨害 ○ 動作モード切り替えの不具合 ○ 急傾斜ほ場等での使用 ● 収穫物排出のタイミングと移動経路が不明 ○ 電子部品又はシステムの故障 	<ul style="list-style-type: none"> ○ 急傾斜ほ場等で使用中に動力が遮断し、自動走行するコンバインが傾斜方向に動き接触 ○ 電磁的妨害により遠隔監視装置とコンバインとの通信が遮断され暴走、接触 ○ コンバインの手動走行時に意図せず自動走行モードに切り替わることにより、手動操作が不可能となり暴走、接触 ○ 自動走行するコンバインが安全に停止していない状態で自動走行モードが解除されてしまい、安全機能が作動しなくなったことにより、暴走、接触 ○ 自動走行するコンバインの滑り等で経路を逸脱し、接触 ● 収穫物排出のための移動時に、自動走行するコンバインの経路を把握できず、補助作業員等が接触 ○ 自動走行するコンバインの故障を認識できず、暴走、接触
<p>②ほ場等外への暴走による使用者、補助作業員又は第三者への被害</p> <p>〔自動走行するコンバインによる押しつぶされ、巻き込まれ 自動走行するコンバインによる収穫物運搬車、工作物の破損 等〕</p>	<ul style="list-style-type: none"> ○ 使用者の設定ミス（ほ場等・経路情報の入力ミス） ● 使用者の監視不足（作業への過度な集中、よそ見、作物に隠れて見えない、起伏で見えない等） ○ 使用者の遠隔操作ミス ● 使用者が監視不能、危機回避操作不能（体調不良） ● 緊急時の危機回避操作の失敗（使用者の技量不足、遠隔操作装置等の見失い） ○ 人・障害物検出機能の不具合 ○ 遠隔監視装置・操作装置の不調 ○ 監視用画像の視認性低下や遅延をもたらす環境条件 ● 通信機器の不調 	<p>〔ほ場等外に暴走したコンバインと使用者、補助作業員又は第三者との接触〕</p> <ul style="list-style-type: none"> ○ 使用者の設定ミスにより自動走行するコンバインが想定した経路を外れて暴走、接触 ● 使用者の監視不足により、自動走行するコンバインの状態を認識できず、暴走、接触 ● モニターを見ても人がいるか判断できず、接触リスクの見落とし、自動走行中の機体に第三者又は補助作業員が接触 ● 複数の監視端末確認により、使用者が障害物を見落とし、自動走行中の機体に第三者又は補助作業員が接触 ○ 使用者の遠隔操作ミスにより、接触 ● 使用者の体調不良により、監視や回避措置（停止措置）が行われず、暴走、接触 ● 使用者が自動走行するコンバインの状態を認識したものの、回避措置（停止措置）の失敗又は遅れにより暴走 ○ 接近検知センサー等の人・障害物検出機能の不具合により、自動走行するコンバインが停止せず、暴走、接触 ○ 使用者が第三者又は補助作業員を発見できず、又は発見したものの遠隔操作回避措置（停止措置）の失敗又は遅れにより接触 ○ 遠隔監視装置の不調により周囲状況の把握が不十分な状態で、コンバインの自動走行を開始し、接触 ○ 使用者・システムが画像上で第三者又は補助作業員を発見できず回避措置（停止措置）の失敗又は遅れにより暴走、接触 ● 使用者が回避措置（停止措置）を取ったものの、通信機器の不

	<ul style="list-style-type: none"> ○ 衛星情報等の捕捉不足 ○ 基地局の不具合 ○ 動力遮断時 ○ 電磁的妨害 ○ 動作モード切り替えの不具合 ○ 急傾斜ほ場等での使用 ○ 電子部品又はシステムの故障 	<ul style="list-style-type: none"> ○ 調により、自動走行するコンバインが停止せず、暴走、接触 ○ 自動走行するコンバインの衛星情報等の受信機の不具合その他の原因により位置把握に失敗し、ほ場から逸脱し、接触 ○ 基地局の故障、停止、誤設置等により正しい補正情報が得られなくなったことにより位置把握に失敗し、ほ場等から逸脱、接触 ○ 急傾斜ほ場等で使用中に動力が遮断し、自動走行するコンバインが傾斜方向に動き接触 ○ 電磁的妨害により遠隔監視装置とコンバインとの通信が遮断され、暴走、接触 ○ コンバインの手動走行時に意図せず自動走行モードに切り替わることにより、手動操作が不可能となり、暴走、接触 ○ 自動走行するコンバインが安全に停止していない状態で自動走行モードが解除されてしまい、安全機能が作動しなくなったことにより、暴走、接触 ○ 自動走行するコンバインの滑り等で経路を逸脱し、暴走、接触 ○ 自動走行するコンバインの故障を認識できず、暴走、接触
<p>③非定常作業時の使用者又は補助作業員への被害</p> <p>〔自動走行するコンバインによる押しつぶされ、巻き込まれ 回転部への巻き込まれ 鋭利部との接触による切断・断裂 衝突による打撲 等〕</p>	<ul style="list-style-type: none"> ○ 電磁的妨害 ○ 停止措置が不十分 ○ 遠隔監視装置・操作装置の誤操作 ○ 遠隔監視装置・操作装置の不調 ○ 監視用画像の視認性低下や遅延をもたらし環境条件 ○ 通信機器の不調 ○ 部品等の破損 ○ スリップ等を生じ易いほ場条件 ○ 収穫物排出時の確認不足 	<p>〔非定常作業時における自動走行するコンバインの意図せぬ動きによる使用者又は補助作業員との接触〕</p> <ul style="list-style-type: none"> ○ 電磁的妨害により遠隔監視装置とコンバインとの通信が遮断され、暴走、接触 ○ 使用者又はシステムが取った停止措置が失敗又は不十分だったことによりコンバインが動き、接触 ○ 使用者が遠隔監視装置・操作装置を誤操作し、停止措置を解除したことによりコンバインが動き、接触 ○ 使用者が第三者又は補助作業員を発見できず、又は発見したものの遠隔操作回避措置（停止措置）の失敗又は遅れにより接触 ○ 遠隔監視装置の不調により周囲状況の把握が不十分な状態で、コンバインが自動走行を開始し、接触 ○ 使用者・システムが画像上で第三者又は補助作業員を発見できず回避措置（停止措置）の失敗又は遅れにより接触 ○ 使用者・システムが画像上で第三者又は補助作業員を発見できず回避措置（停止措置）の失敗又は遅れにより接触 ○ 部品等が破損し、通常操作が行えなくなったコンバインの確認作業時、コンバインが意図せず動き、接触 ○ スリップ等により自動走行するコンバインが意図せぬ方向に動き、接触 ○ コンバインから収穫物の排出時に、使用者が周辺の確認を怠り、コンバインを発進させ、補助作業員に接触

	<ul style="list-style-type: none"> ○ 収穫物排出後、収穫作業再開のタイミングが不明 ○ 排出オーガー動作のタイミングが不明 ○ 詰まりの除去等の作業中のトラブル ○ 自動走行再開時の確認不足時の対応 ○ 電子部品又はシステムの故障 	<ul style="list-style-type: none"> ○ コンバインが意図せず収穫作業を再開し、補助作業者に接触 ○ 排出オーガーの稼働前に使用者又は補助作業者が確認を怠り接触 ○ コンバインが安全に停止していない状態で補助作業者が対応しようとして接触 ○ 自動走行するコンバインの安全機能等により自動走行が中断した際、使用者や補助作業者が確認を怠り、自動走行を再開させ、接触 ○ 自動走行するコンバインの故障を認識できず、暴走、接触
<p>④用途外使用等による使用者、補助作業員又は第三者への被害</p> <p>〔自動走行するコンバインによる押しつぶされ、巻き込まれ 回転部への巻き込まれ 鋭利部との接触による切断・断裂 衝突による打撲 等〕</p>	<ul style="list-style-type: none"> ○ 使用者以外の使用 ○ 用途外使用 ○ 改造 	<p>〔用途外使用時における自動走行するコンバインと使用者、補助作業員又は第三者との接触〕</p> <ul style="list-style-type: none"> ○ コンバインの貸与、譲渡、中古販売、盗難等により、使用者訓練を受けないまま自動走行を行うことによる事故の発生 ○ ほ場等外を自動走行させる、コンバインのトレーラ等への積み下ろしを自動走行モードで行うなど、用途外の使用により、事故の発生 ○ 改造等により、コンバインの安全機能が無効化されることによる事故の発生

第4部 ロボット農機の公道走行に関する制度について

自動運転車等の安全な開発・実用化・普及を図りつつ、設計・製造過程から使用過程にわたり、自動運転車等の安全性を一体的に確保するため、令和2年に道路運送車両の保安基準（昭和26年運輸省令第67号）の対象装置に「自動運行装置」を追加する改正道路運送車両法が施行され、令和7年2月の道路運送車両の保安基準改正により、自動運行装置を備えることができる自動車として大型特殊自動車及び小型特殊車が追加された。この改正により、自動運行装置を備えた大型特殊自動車及び小型特殊自動車であるロボット農機を使用した運行は、道路交通法に基づく特定自動運行許可制度の適用が可能となっている。

これにより、ロボット農機が自動車に該当する場合には、都道府県公安委員会の特定自動運行の許可を得て、また、令和4年の道路交通法の改正により、ロボット農機が遠隔操作型小型車に該当する場合には都道府県公安委員会への届出を行うことにより、圃場間移動及び格納庫から圃場までの公道移動を含む公道での走行が可能となっている。

1 自動車に該当するロボット農機の公道走行

(1) 道路運送車両の保安基準

令和2年に保安基準の対象装置に追加された「自動運行装置」とは、国土交通省が付する条件（走行環境条件）で使用する場合において、運転者の操作に係る認知、予測、判断、操作に係る能力の全部を代替する機能を有するものである。

走行環境条件の付与を受けるためには、申請者は、自動運行装置が使用される場所、気象及び交通の状況その他の状況を記載した申請書等を国土交通省に提出する必要がある。当該状況における自動運行装置の性能が保安基準に適合すると国土交通省が認めたとき、条件が付与（付与書が交付）される。なお、当該申請に当たっては、走行ルートを1つに限定する必要はなく、複数一括又はエリアを予め指定して申請することが可能となっている。

〈参考〉関連する通知等

ア 道路運送車両の保安基準

https://www.mlit.go.jp/jidosha/jidosha_fr7_000007.html

イ 自動運転車の公道走行に向けて

https://www.mlit.go.jp/jidosha/jidosha_tk7_000043.html

(2) 道路交通法の特定自動運行に係る許可制度等

令和4年の道路交通法の一部改正により、運転者の存在を前提としない自動運転のうち一定の基準を満たすものについて、特定自動運行の実施を許可する制度（特定自動運行に係る許可制度）が創設された。特定自動運行を行おうとする者は、その場所を管轄する都道府県公安委員会に、経路や交通事故発生時の対応方法等を記載した特定自動運行計画等を提出し、許可を受けることで自動運行が可能となる。

都道府県公安委員会の許可基準としては、

ア 自動車が特定自動運行を行うことができるものであること

イ 特定自動運行が（1）の走行環境条件、使用条件を満たして行われるものであること

ウ 特定自動運行実施者等が実施しなければならない道路交通法上の義務等を円滑かつ確実に実施することが見込まれるものであること

エ 他の交通に著しく支障を及ぼすおそれがないと認められるものであること

オ 人又は物の運送を目的とするものであって、地域住民の利便性又は福祉の向上に資

すると認められるものであること
等が定められている。

また、許可を受けた上で公道走行するにあたっては、車内又は遠隔監視装置が備え付けられた場所に特定自動運行主任者を配置した上で、特定自動運行計画に従って特定自動運行を行う、特定自動運行主任者は、交通事故があった場合に必要な措置を講じる等の対応が必要となる。

〈参考〉関連する通知等

特定自動運行に係る許可制度の創設について

<https://www.mlit.go.jp/jidosha/content/001485116.pdf>

(3) 遠隔型自動運転システム等を搭載した自動車の基準緩和認定制度

自動車については、安全な自動運転車の開発・実用化を促進するため、平成 29 年に代替の安全確保措置が講じられることを条件に、保安基準の一部の緩和を可能とする、「当該自動車から遠隔に存在する運転者が電気通信技術を利用して監視し、必要に応じてその運転操作を行うことができるシステム（遠隔型自動運転システム）」を搭載した自動車の実証実験に係る基準緩和認定制度が創設されている。また、令和 2 年には、自動車の実用化等及び原動機付自転車の実証実験にまで基準緩和認定制度の適用対象が拡大された。

本認定を受けようとする者は、構造又は使用の態様の特殊性等を記載した基準緩和認定申請書等を地方運輸局長に提出しなければならない。なお、当該申請に当たっても、走行ルートを 1 つに限定する必要はなく、複数一括又はエリアを予め指定して申請することが可能となっている。

〈参考〉関連する通知等

遠隔自動運転システム等を搭載した自動車の基準緩和認定要領

<https://www.tb.mlit.go.jp/kanto/content/000163097.pdf>

2 遠隔操作型小型車に該当するロボット農機の公道走行

令和 4 年の道路交通法の改正により、小型搬送ロボット等の遠隔操作により通行する小型の車であって、一定の構造基準（※）を満たすものについては、「遠隔操作型小型車」に分類され、都道府県公安委員会に通行する場所、遠隔操作する場所、非常停止装置の位置などを届出することにより公道走行が可能となった。

遠隔操作型小型車の公道走行においては、歩道や路側帯等を通行するなど、歩行者と同様の交通ルールが適用されるとともに、車体の見やすい箇所に標識を付けることが必要となる。

（※）遠隔操作により通行する車であって、最高速度が 6 キロメートル毎時を超えないこと、車体の大きさが長さ 120 センチメートル、幅 70 センチメートル及び高さ 120 センチメートルを超えないこと等

〈参考〉関連する通知等

ア 改正道路交通法：遠隔操作小型車が他者の交通方法等

<https://www.npa.go.jp/bureau/traffic/selfdriving/roadtesting/kaiseidourokoutuuhou.pdf>

イ 届出制度：遠隔操作型小型車の通行の届出等について

<https://www.npa.go.jp/bureau/traffic/selfdriving/roadtesting/enkakusousakogatashanogaiyou2.pdf>

ウ 届出制度：遠隔操作型小型車の遠隔操作による通行の届け出に関する解釈及び運用上の留意事項について（通達）

<https://www.npa.go.jp/laws/notification/koutuu/kouki/05enkakusousagatakogatasya.pdf>

エ 型式認定制度：遠隔操作型車の型式認定制度の概要及び運用上の留意事項について（通達）

<https://www.npa.go.jp/laws/notification/koutuu/kouki/04enkakusousagatakogatasya.pdf>

事業者等において現場実装に向けて取り組み中



ロボットトラクタ等の
①ほ場間
②格納庫-ほ場間移動

実証結果を
踏まえ申請



… 保安基準の改定 +

令和7年2月国交省措置

都道府県公安委員会の
特定自動運行の許可※1

※1許可基準

- ① 自動車が特定自動運行を行うことができるものであること
 - ② 特定自動運行が走行環境条件・使用条件を満たして行われるものであること
 - ③ 特定自動運行実施者等が実施しなければならない道路交通法上の義務等を円滑かつ確実に実施することが見込まれるものであること
 - ④ 他の交通に著しく支障を及ぼすおそれがないと認められるものであること
 - ⑤ 人又は物の運送を目的とするもの（*）であって、地域住民の利便性又は福祉の向上に資すると認められるものであること
- * 「人又は物の運送を目的とするもの」には、農業用トラクター等の農作業に使用する機械を運送する自動車（農機）を運行することが含まれる

ロボット農機

ロボットトラクタ等の
公道実証実験

… 管轄の警察署長の許可※2

※2-1 「自動運転の公道実証実験に係る道路使用許可基準」（令和6年9月警察庁）に基づく道路使用許可申請

<主な許可基準>

- ① 自動運転の実用化に向けた実証実験であること
- ② 車両が公道自律走行確認を受けていること
- ③ 車両の監視・操作を行う者が安全のための教育等を受け、必要な免許を受けていること
- ④ 他の交通に著しく支障を及ぼすおそれがないこと
- ⑤ 通信遅延の可能性を踏まえた安全対策が講じられるなど、一定の要件を満たす遠隔型自動運転システムとなっていること

※2-2 「自動走行システムに関する公道実証実験のためのガイドライン」（平成28年5月警察庁）に従って行う場合には許可を得ずに実証実験を行うことができる



作業車(遠隔操作型小型車等)
の歩道等移動

実証結果を
踏まえ申請

… 都道府県公安委員会への届出※3

※3-1 届出内容

使用者、通行場所、遠隔操作の場所・体制、運送方法、非常停止装置の位置及び形状、遠隔操作型小型車の大きさ、一般社団法人による安全基準適合審査の合格証、通行場所の見取図等

※3-2 届出が不要となる場合

使用する作業車が、原動機を用いる歩行補助車等（作業者に追従する機能を有する小型の作業車など）に該当する場合は、許可・届出なく歩道等での使用が可能。

道路運送車両法(国交省)

道路交通法(警察庁)

遠隔操作型小型車等の
公道実証実験

… 管轄の警察署長の許可※4

※4 「歩道走行型ロボットの公道実証実験に係る道路使用許可基準」（令和5年4月警察庁）に基づく道路使用許可申請