

農業機械の自動走行に関する安全性確保ガイドライン（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）
一部改正新旧対照表

（下線部は改正部分）

改 正 後	改 正 前
<div data-bbox="118 268 259 325" style="border: 1px solid black; padding: 2px; margin-bottom: 10px;">表紙</div> <p>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</p> <p style="text-align: center;">農業機械の自動走行に関する安全性確保ガイドライン</p> <p style="text-align: center;"><u>令和 8 年 3 月</u></p> <p style="text-align: center;">農林水産省</p> <div data-bbox="118 858 259 916" style="border: 1px solid black; padding: 2px; margin-bottom: 10px;">目次</div> <p style="text-align: center;">農業機械の自動走行に関する安全性確保ガイドライン</p> <p style="text-align: center;">（目次）</p> <p>まえがき 1～3 （略） 4 <u>用語の定義</u></p> <p>第 1 部 目視監視により<u>ほ場等</u>で使用するロボット農機の共通事項 1～6 （略）</p> <p>第 2 部 遠隔監視により<u>ほ場等</u>で使用するロボット農機の共通事項 1～5 （略）</p> <p>第 3 部 （略）</p> <p>（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</p>	<div data-bbox="1124 268 1265 325" style="border: 1px solid black; padding: 2px; margin-bottom: 10px;">表紙</div> <p>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</p> <p style="text-align: center;">農業機械の自動走行に関する安全性確保ガイドライン</p> <p style="text-align: center;"><u>令和 6 年 3 月</u></p> <p style="text-align: center;">農林水産省</p> <div data-bbox="1124 858 1265 916" style="border: 1px solid black; padding: 2px; margin-bottom: 10px;">目次</div> <p style="text-align: center;">農業機械の自動走行に関する安全性確保ガイドライン</p> <p style="text-align: center;">（目次）</p> <p>まえがき 1～3 （略） 4 定義</p> <p>第 1 部 目視監視により使用するロボット農機の共通事項 1～6 （略）</p> <p>第 2 部 遠隔監視により使用するロボット農機の共通事項 1～5 （略）</p> <p>第 3 部 （略）</p> <p>（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</p>

農業機械の自動走行に関する安全性確保ガイドライン（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）
一部改正新旧対照表

（下線部は改正部分）

改正後	改正前
<p>状態に関する整理表（目視監視により<u>ほ場等</u>で使用） （別表 2）</p> <ul style="list-style-type: none"> 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<u>ほ場等</u>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<u>ほ場等</u>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<u>ほ場等</u>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<u>ほ場等</u>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<u>ほ場等</u>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<u>ほ場等</u>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<u>ほ場等</u>で使用） （別表 9） <u>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）</u> 	<p>状態に関する整理表（目視監視により使用） （別表 2）</p> <ul style="list-style-type: none"> 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（遠隔監視により使用） （新設）
<p><u>第 4 部 ロボット農機の公道走行に関する制度について</u></p> <p><u>1 自動車に該当するロボット農機の公道走行</u></p> <p><u>(1) 自動運転に係る道路運送車両の保安基準</u></p> <p><u>(2) 道路交通法の特定自動運行に係る許可制度等</u></p> <p><u>(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</u></p> <p><u>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</u></p> <p><u>(参照)</u></p> <p><u>ロボット農機の公道走行に関する制度について</u></p>	<p>（新設）</p> <p>（新設）</p>

農業機械の自動走行に関する安全性確保ガイドライン（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）
一部改正新旧対照表

（下線部は改正部分）

改正後	改正前
<p data-bbox="152 280 219 309">本文</p> <p data-bbox="120 368 232 395">まえがき</p> <p data-bbox="120 437 376 464">1 基本的な考え方</p> <p data-bbox="143 472 1093 568">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。</p> <p data-bbox="143 576 1108 810">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、ほ場等の高い開放性を有する場所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。</p> <p data-bbox="143 818 1108 1021">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、今後にも必要に応じて修正することとする。</p> <p data-bbox="143 1029 1108 1090">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。</p> <p data-bbox="143 1098 1084 1369"><u>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で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。</u></p> <p data-bbox="120 1410 432 1437">2 ガイドラインの構成</p> <p data-bbox="174 1445 613 1473">本ガイドラインは 4 部で構成する。</p> <p data-bbox="174 1481 1088 1508">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</p>	<p data-bbox="1160 280 1227 309">本文</p> <p data-bbox="1122 368 1234 395">まえがき</p> <p data-bbox="1122 437 1377 464">1 基本的な考え方</p> <p data-bbox="1144 472 2094 568">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。</p> <p data-bbox="1144 576 2114 810">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、ほ場等の高い開放性を有する場所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。</p> <p data-bbox="1144 818 2114 1021">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、今後にも必要に応じて修正することとする。</p> <p data-bbox="1144 1029 2114 1090">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。</p> <p data-bbox="1122 1410 1440 1437">2 ガイドラインの構成</p> <p data-bbox="1176 1445 1615 1473">本ガイドラインは 3 部で構成する。</p> <p data-bbox="1176 1481 2085 1508">第 1 部は、3に規定するロボット農機のうち、目視監視により使用する</p>

農業機械の自動走行に関する安全性確保ガイドライン（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）
一部改正新旧対照表

（下線部は改正部分）

改正後	改正前
<p>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、使用上の条件及び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。</p> <p>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。</p> <p>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。</p> <p>第 4 部は、<u>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</u>を示す。</p> <p>3 適用範囲</p> <p>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。</p> <p><u>(1) 目視監視によりほ場等で使用するロボット農機</u></p> <ul style="list-style-type: none"> ・（略） ・（略） ・（略） ・（略） ・（略） ・（略） <p><u>(2) 遠隔監視によりほ場等で使用するロボット農機</u></p> <ul style="list-style-type: none"> ・（略） ・（略） ・コンバイン（衛星測位情報を利用して自動走行するもの） <p>4 用語の定義</p> <p>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。</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ほ場等：<u>ほ場及び法面等の農作業領域（公道を除く）をいう。</u> ・（略） ・自動走行：使用者が設定した条件に基づいて、<u>特定のほ場等内</u>をロボット 	<p>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、使用上の条件及び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。</p> <p>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。</p> <p>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。</p> <p>3 適用範囲</p> <p>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。</p> <p><u>(1) 目視監視により使用するロボット農機</u></p> <ul style="list-style-type: none"> ・（略） ・（略） ・（略） ・（略） ・（略） ・（略） <p><u>(2) 遠隔監視により使用するロボット農機</u></p> <ul style="list-style-type: none"> ・（略） ・（略） （新設） <p>4 定義</p> <p>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。</p> <p>（新設）</p> <ul style="list-style-type: none"> ・（略） ・自動走行：使用者が設定した条件に基づいて、<u>特定のほ場等の作業領域</u>

農業機械の自動走行に関する安全性確保ガイドライン（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）
一部改正新旧対照表

（下線部は改正部分）

改正後	改正前
<p>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。</p> <p>(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、<u>ほ場等条件</u>、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。</p> <p>a～e（略）</p> <p>(イ)・(ウ)（略）</p> <p>イ（略）</p> <p>(2) 保護方策</p> <p>ア～エ（略）</p> <p>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。</p> <p>(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<u>ほ場等</u>、第三者の<u>ほ場等内</u>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<u>ほ場等</u>、湛水状態の<u>ほ場等</u>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おいては、この限りでない。</p> <p>(イ)（略）</p> <p>(ウ) <u>ほ場等</u>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。</p> <p>(エ)（略）</p> <p>(オ) ロボット農機の使用中の第三者の接近、<u>ほ場等外</u>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。</p> <p>(カ)・(キ)（略）</p> <p>カ（略）</p> <p>(3)～(5)（略）</p> <p>3 使用上の条件等</p> <p>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。</p>	<p>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。</p> <p>(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、<u>ほ場条件</u>、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。</p> <p>a～e（略）</p> <p>(イ)・(ウ)（略）</p> <p>イ（略）</p> <p>(2) 保護方策</p> <p>ア～エ（略）</p> <p>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。</p> <p>(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<u>ほ場</u>、第三者の<u>ほ場内</u>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<u>ほ場</u>、湛水状態の<u>ほ場</u>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おいては、この限りでない。</p> <p>(イ)</p> <p>(ウ) <u>作業領域</u>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。</p> <p>(エ)（略）</p> <p>(オ) ロボット農機の使用中の第三者の接近、<u>ほ場外</u>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。</p> <p>(カ)・(キ)（略）</p> <p>カ（略）</p> <p>(3)～(5)（略）</p> <p>3 使用上の条件等</p> <p>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。</p>

農業機械の自動走行に関する安全性確保ガイドライン（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）
一部改正新旧対照表

（下線部は改正部分）

改正後	改正前
<p>(1) (略)</p> <p>(2) 使用上の条件 ア～エ (略)</p> <p><u>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。</u></p> <p><u>カ～ケ (略)</u></p> <p><u>ク 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。</u></p> <p><u>サ～セ (略)</u></p> <p>4～6 (略)</p> <p>第 2 部 <u>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</u> (略)</p> <p>1 (略)</p> <p>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 (略)</p> <p>(2) 保護方策 ア (略)</p> <p>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)～(ウ) (略)</p> <p>(エ) ロボット農機が<u>ほ場等外へ暴走しないよう、必要な措置を講ずること。</u> (オ)～(ク) (略)</p> <p>ウ～オ (略)</p> <p>(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<u>ほ場等条</u></p>	<p>(1) (略)</p> <p>(2) 使用上の条件 ア～エ (略)</p> <p>(新設)</p> <p><u>オ～ク (略)</u></p> <p><u>ク 使用者は、大雨や融雪によりほ場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。</u></p> <p><u>コ～ス (略)</u></p> <p>4～6</p> <p>第 2 部 <u>遠隔監視により使用するロボット農機の共通事項</u> (略)</p> <p>1 (略)</p> <p>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 (略)</p> <p>(2) 保護方策 ア (略)</p> <p>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)～(ウ) (略)</p> <p>(エ) ロボット農機が<u>ほ場外へ暴走しないよう、必要な措置を講ずること。</u> (オ)～(ク) (略)</p> <p>ウ～オ (略)</p> <p>(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<u>ほ場条件、</u></p>

農業機械の自動走行に関する安全性確保ガイドライン（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）
一部改正新旧対照表

（下線部は改正部分）

改正後	改正前
<p>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。</p> <p>イ（略）</p> <p>(4)（略）</p> <p>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、<u>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。</u></p> <p>(1)（略）</p> <p><u>(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者の立入りが無いことを確認すること。</u></p> <p>(3)（略）</p> <p>4・5（略）</p> <p>第 3 部 農業機械の種類別追加事項 1～3（略）</p> <p>4 草刈機（衛星測位情報を利用して自動走行するもの） (1)（略）</p> <p>(2) 使用上の条件 ア・イ（略） 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<u>ほ場等の外へ</u>飛ぶ危険性を踏まえ、<u>ほ場等の外</u>にも注意を払うこと。</p> <p>5（略）</p> <p>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、<u>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</u></p>	<p>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。</p> <p>イ（略）</p> <p>(4)（略）</p> <p>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、<u>使用者の役割がシステムで補完された事項は除く。</u></p> <p>(1)（略）</p> <p>(新設)</p> <p>(2)（略）</p> <p>4・5（略）</p> <p>第 3 部 農業機械の種類別追加事項 1～3（略）</p> <p>4 草刈機（衛星測位情報を利用して自動走行するもの） (1)（略）</p> <p>(2) 使用上の条件 ア・イ（略） ウ 使用者及び補助作業者は、草刈機が<u>作業領域の外周付近</u>を走行する際には、飛散物が草刈機の<u>作業領域外へ</u>も飛ぶ危険性を踏まえ、<u>作業領域外</u>にも注意を払うこと。</p> <p>5（略）</p> <p>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、<u>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</u></p>

農業機械の自動走行に関する安全性確保ガイドライン（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）
一部改正新旧対照表

（下線部は改正部分）

改正後			改正前		
<p>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。</p> <p>(2)使用上の条件 ア (略) (削る)</p>			<p>険状態の同定にあたっては、別表 6 に示す内容を全て含めること。</p> <p>(2)使用上の条件 ア (略) <u>イ 使用者及び補助作業者は、自動走行を開始するにあたって、ほ場等内への第三者の侵入がないことを確認すること。</u></p>		
<div style="border: 1px solid black; padding: 5px; display: inline-block;">別表</div>			<div style="border: 1px solid black; padding: 5px; display: inline-block;">別表</div>		
(別表 1)			(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）			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	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
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（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）	<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） ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) 	<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、自動走行するトラクターとの接触〕</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) 	①ほ場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（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）	<ul style="list-style-type: none"> ○ 使用者の設定ミス（ほ場・経路情報の入力ミス） ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) 	<p>〔ほ場内に侵入した第三者又は立ち入った補助作業員と、自動走行するトラクターとの接触〕</p> <ul style="list-style-type: none"> ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略)

農業機械の自動走行に関する安全性確保ガイドライン（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）
一部改正新旧対照表

（下線部は改正部分）

改正後			改正前		
	<ul style="list-style-type: none"> 急傾斜ほ場等での使用 	<ul style="list-style-type: none"> (略) 		<ul style="list-style-type: none"> 急傾斜ほ場での使用 	<ul style="list-style-type: none"> (略)
<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（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） (略) (略) (略) (略) (略) (略) (略) (略) (略) 急傾斜ほ場等での使用 	<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"> (略) (略) (略) (略) (略) (略) (略) (略) 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 (略) (略) (略) (略) 	<p>②ほ場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（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・経路情報の入力ミス） (略) (略) (略) (略) (略) (略) (略) (略) (略) 急傾斜ほ場での使用 	<p>〔ほ場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"> (略) (略) (略) (略) (略) (略) (略) (略) 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、ほ場から逸脱し、暴走、接触 (略) (略) (略) (略)
<p>③ (略)</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） (略) (略) (略) 	<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"> (略) (略) (略) 	<p>③ (略)</p>	<ul style="list-style-type: none"> 使用者の設定ミス（ほ場・経路情報の入力ミス） (略) (略) (略) 	<p>〔ほ場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"> (略) (略) (略)

農業機械の自動走行に関する安全性確保ガイドライン（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）
一部改正新旧対照表

（下線部は改正部分）

改正後			改正前		
<p>（略）</p>			<p>（略）</p>		
<p>（別表 2）</p> <p>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内等で使用）</p>			<p>（別表 2）</p> <p>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（目視監視により使用）</p>		
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	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（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>	<p>・ 使用者の設定ミス（ほ場等・経路情報の入力ミス）</p> <p>・ （略）</p> <p>・ （略）</p> <p>・ （略）</p> <p>・ （略）</p> <p>・ （略）</p> <p>・ （略）</p> <p>・ （略）</p> <p>・ （略）</p> <p>・ （略）</p> <p>・ （略）</p> <p>・ 急傾斜ほ場等での使用</p>	<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> <p>・ （略）</p> <p>・ （略）</p> <p>・ （略）</p> <p>・ （略）</p> <p>・ （略）</p> <p>・ （略）</p> <p>・ （略）</p> <p>・ （略）</p> <p>・ （略）</p> <p>・ （略）</p> <p>・ （略）</p>	<p>①ほ場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（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内構造物の破損等）</p>	<p>○ 使用者の設定ミス（ほ場・経路情報の入力ミス）</p> <p>○ （略）</p> <p>○ （略）</p> <p>○ （略）</p> <p>○ （略）</p> <p>○ （略）</p> <p>○ （略）</p> <p>○ （略）</p> <p>○ （略）</p> <p>○ （略）</p> <p>○ （略）</p> <p>○ （略）</p> <p>○ 急傾斜ほ場での使用</p>	<p>○ （略）</p> <p>○ （略）</p> <p>○ （略）</p> <p>○ （略）</p> <p>○ （略）</p> <p>○ （略）</p> <p>○ （略）</p> <p>○ （略）</p> <p>○ （略）</p> <p>○ （略）</p> <p>○ （略）</p> <p>○ （略）</p>
<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（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）</p>	<p>・ 使用者の設定ミス（ほ場等・経路情報の入力ミス）</p> <p>・ （略）</p> <p>・ （略）</p>	<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> <p>・ （略）</p> <p>・ （略）</p> <p>・ （略）</p>	<p>②ほ場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（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）</p>	<p>○ 使用者の設定ミス（ほ場・経路情報の入力ミス）</p> <p>○ （略）</p> <p>○ （略）</p>	<p>○ （略）</p> <p>○ （略）</p> <p>○ （略）</p>

農業機械の自動走行に関する安全性確保ガイドライン（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）
一部改正新旧対照表

（下線部は改正部分）

改正後			改正前		
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)	<ul style="list-style-type: none"> ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) <ul style="list-style-type: none"> ・ (略) ・ (略) <ul style="list-style-type: none"> ・ (略) ・ <u>急傾斜ほ場等</u> の使用 	<ul style="list-style-type: none"> ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ 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、<u>ほ 場等から逸脱し、暴走、接触</u> <ul style="list-style-type: none"> ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) 	自動走行する茶 園管理機械によ る工作物の破損 等)	<ul style="list-style-type: none"> ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) <ul style="list-style-type: none"> ○ (略) ○ (略) <ul style="list-style-type: none"> ○ (略) ○ <u>急傾斜ほ場</u>での 使用 	<ul style="list-style-type: none"> ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ 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、 <u>ほ場から逸脱し、暴走、接触</u> <ul style="list-style-type: none"> ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略)
③ (略)	<ul style="list-style-type: none"> ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ <u>スリップ等を生 じやすいほ場等条件</u> ・ (略) 	(略)	③ (略)	<ul style="list-style-type: none"> ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ <u>スリップ等を生 じやすいほ場条件</u> ○ (略) 	(略)
④ (略)	<ul style="list-style-type: none"> ・ (略) ・ (略) <ul style="list-style-type: none"> ・ (略) 	(略)	④ (略)	<ul style="list-style-type: none"> ○ (略) ○ (略) <ul style="list-style-type: none"> ○ (略) 	(略)

(別表 3)

(別表 3)

農業機械の自動走行に関する安全性確保ガイドライン（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）
一部改正新旧対照表

（下線部は改正部分）

改正後			改正前		
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）			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	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
①ほ場等内に立ち入った補助作業 者への被害 （自動走行する田 植機による押し つぶされ、巻き 込まれ等）	<ul style="list-style-type: none"> ・ 使用者の設定ミス（<u>ほ場等</u>・経路情報の入力ミス） ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) 	<p>〔ほ場等内に立ち入った補助作業 者と、自動走行する田植機との接 触〕</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) 	①ほ場内に立ち入 った補助作業 者への被害 （自動走行する田 植機による押し つぶされ、巻き 込まれ等）	<ul style="list-style-type: none"> ○ 使用者の設定ミス（<u>ほ場</u>・経路情報の入力ミス） ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) 	<p>〔ほ場内に立ち入った補助作業 者と、自動走行する田植機との接 触〕</p> <ul style="list-style-type: none"> ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略)
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 （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）	<ul style="list-style-type: none"> ・ 使用者の設定ミス（<u>ほ場等</u>・経路情報の入力ミス） ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) 	<p>〔ほ場等外に暴走した田植機と使 用者、補助作業者又は第三者との 接触〕</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ 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 	②ほ場外への暴走 による使用者、 補助作業者又は 第三者への被害 （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）	<ul style="list-style-type: none"> ○ 使用者の設定ミス（<u>ほ場</u>・経路情報の入力ミス） ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) 	<p>〔ほ場外に暴走した田植機と使用 者、補助作業者又は第三者との接 触〕</p> <ul style="list-style-type: none"> ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ 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

農業機械の自動走行に関する安全性確保ガイドライン（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）
一部改正新旧対照表

（下線部は改正部分）

改正後			改正前		
	<ul style="list-style-type: none"> ・ (略) ・ (略) 	<ul style="list-style-type: none"> に失敗し、<u>ほ場等</u>から逸脱し、暴走、接触 ・ (略) ・ (略) ・ (略) 		<ul style="list-style-type: none"> ○ (略) ○ (略) 	<ul style="list-style-type: none"> に失敗し、<u>ほ場</u>から逸脱し、暴走、接触 ○ (略) ○ (略) ○ (略)
③ (略)	<ul style="list-style-type: none"> ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ <u>スリップ等を生じやすいほ場等条件</u> ・ (略) 	<ul style="list-style-type: none"> (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) 	③ (略)	<ul style="list-style-type: none"> ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ <u>スリップ等を生じやすいほ場等条件</u> ○ (略) 	<ul style="list-style-type: none"> (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略)
④ (略)	<ul style="list-style-type: none"> ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) 	<ul style="list-style-type: none"> (略) ・ (略) ・ <u>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</u> ・ (略) ・ (略) 	④ (略)	<ul style="list-style-type: none"> ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) 	<ul style="list-style-type: none"> (略) ○ (略) ○ <u>ほ場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</u> ○ (略) ○ (略)

(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）

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
①ほ場等内に侵入した第三者又は		[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

(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
①作業領域内に侵入した第三者又は		[作業領域に侵入した第三者又は立ち入った補助作業者と、自動走

農業機械の自動走行に関する安全性確保ガイドライン（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）
一部改正新旧対照表

（下線部は改正部分）

改正後			改正前		
	<ul style="list-style-type: none"> ・ (略) ・ (略) 	<ul style="list-style-type: none"> が遮断し、自動走行する草刈機が傾斜方向に動き接触 ・ (略) ・ (略) 		<ul style="list-style-type: none"> ○ (略) ○ (略) 	<ul style="list-style-type: none"> 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) ○ (略) ○ (略)
<p>③ほ場等内の機体からの飛散物によるほ場等外にいる使用者、補助作業者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"> ・ (略) 	<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、補助作業者又は第三者と衝突〕</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ (略) 	<p>③作業領域内の機体からの飛散物による作業領域外にいる使用者、補助作業者又は第三者への被害</p> <p>（作業領域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"> ○ (略) 	<p>〔自動走行する草刈機からの飛散物が作業領域外へ飛散し、使用者、補助作業者又は第三者と衝突〕</p> <ul style="list-style-type: none"> ○ (略)
④ (略)	<ul style="list-style-type: none"> ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ スリップ等を生じやすい作業条件 ・ (略) ・ (略) 	<p>(略)</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) ・ (略) 	④ (略)	<ul style="list-style-type: none"> ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ スリップ等を生じやすい作業条件 ○ (略) ○ (略) 	<p>(略)</p> <ul style="list-style-type: none"> ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略)
⑤ (略)	<ul style="list-style-type: none"> ・ (略) ・ (略) ・ (略) 	<p>(略)</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ (略) ・ 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 ・ (略) 	⑤ (略)	<ul style="list-style-type: none"> ○ (略) ○ (略) ○ (略) 	<p>(略)</p> <ul style="list-style-type: none"> ○ (略) ○ 作業領域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 ○ (略)

(別表 5)

(別表 5)

農業機械の自動走行に関する安全性確保ガイドライン（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）
一部改正新旧対照表

（下線部は改正部分）

改正後			改正前		
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）			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	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
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 （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）	<ul style="list-style-type: none"> ・ 使用者の設定ミス（<u>ほ場等</u>・経路情報の入力ミス） ・ （略） ・ （略） ・ （略） ・ （略） ・ （略） ・ （略） ・ （略） ・ （略） ・ （略） ・ （略） ・ （略） ・ （略） ・ （略） 	<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"> ・ （略） ・ （略） ・ （略） ・ （略） ・ （略） ・ （略） ・ （略） ・ （略） ・ （略） ・ （略） ・ （略） ・ （略） ・ （略） ・ 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 ・ （略） ・ （略） 	①作業領域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 （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）	<ul style="list-style-type: none"> ○ 使用者の設定ミス（<u>作業領域</u>・経路情報の入力ミス） ○ （略） ○ （略） ○ （略） ○ （略） ○ （略） ○ （略） ○ （略） ○ （略） ○ （略） ○ （略） ○ （略） ○ （略） ○ （略） ○ （略） ○ （略） ○ （略） ○ （略） 	<p>〔作業領域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"> ○ （略） ○ （略） ○ （略） ○ （略） ○ （略） ○ （略） ○ （略） ○ （略） ○ （略） ○ （略） ○ （略） ○ （略） ○ （略） ○ （略） ○ （略） ○ （略） ○ （略） ○ 急傾斜作業領域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 ○ （略） ○ （略）
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 （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）	<ul style="list-style-type: none"> ・ 使用者の設定ミス（<u>ほ場等</u>・経路情報の入力ミス） ・ （略） ・ （略） ・ （略） 	<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"> ・ （略） ・ （略） ・ （略） 	②作業領域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 （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）	<ul style="list-style-type: none"> ○ 使用者の設定ミス（<u>作業領域</u>・経路情報の入力ミス） ○ （略） ○ （略） ○ （略） 	<p>〔作業領域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"> ○ （略） ○ （略） ○ （略）

農業機械の自動走行に関する安全性確保ガイドライン（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）
一部改正新旧対照表

（下線部は改正部分）

改正後			改正前		
(別表 7)			(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）			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			●監視主体が使用者の場合に適用 ◎監視主体がシステムの場合に適用 ○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	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
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（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）	<ul style="list-style-type: none"> ●<u>使用者と補助作業員の関係ミス</u> ○ 使用者の設定ミス（ほ場等・経路情報の入力ミス） ● <u>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）</u> ○ <u>使用者の遠隔操作ミス</u> ● (略) ● (略) ○ (略) 	<ul style="list-style-type: none"> [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、自動走行するトラクターとの接触] ●<u>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、自動走行するトラクターに接触</u> ○ (略) ● (略) ● <u>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</u> ● <u>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</u> ○ <u>使用者の遠隔操作ミスにより、接触</u> ● (略) ● (略) ○ (略) 	①ほ場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（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）	<ul style="list-style-type: none"> (新設) ○ 使用者の設定ミス（ほ場・経路情報の入力ミス） ● <u>使用者の監視不足</u> (新設) ● (略) ● (略) ○ (略) 	<ul style="list-style-type: none"> [ほ場内に侵入した第三者又は立ち入った補助作業員と、自動走行するトラクターとの接触] (新設) ○ (略) ● (略) (新設) (新設) ● (略) ● (略) ○ (略)

農業機械の自動走行に関する安全性確保ガイドライン（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）
一部改正新旧対照表

（下線部は改正部分）

改 正 後		改 正 前		
	<p>（削る）</p> <p>○ （略） ○ （略）</p> <p>○ （略） ○ （略）</p> <p>○ <u>監視用画像の視認性低下や遅延をもたらす環境条件</u></p> <p>● <u>通信機器の不調</u></p> <p>○ （略） ○ <u>急傾斜ほ場等での使用</u> ○ （略）</p>	<p>（削る）</p> <p>○ （略） ○ <u>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</u></p> <p>○ （略） ○ （略） ○ （略） ○ （略）</p> <p>○ <u>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</u></p> <p>● <u>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</u></p> <p>○ （略） ○ （略） ○ （略）</p>	<p>● <u>操作パネル、通信機器の不調</u></p> <p>○ （略） ○ （略）</p> <p>○ （略） ○ （略）</p> <p>（新設）</p> <p>（新設）</p> <p>○ （略） ○ <u>急傾斜ほ場での使用</u> ◎ （略）</p>	<p>● <u>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</u></p> <p>○ （略）</p> <p>● <u>使用者が人を発見できず、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</u></p> <p>○ （略） ○ （略） ○ （略） ○ （略）</p> <p>（新設）</p> <p>（新設）</p> <p>○ （略） ○ （略） ◎ （略）</p>
<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（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</p>	<p>○ 使用者の設定ミス（ほ場等・経路情報の入力ミス）</p> <p>● <u>使用者の監視不足（作業への過度な集中、よそ見、作</u></p>	<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> <p>○ （略）</p> <p>● （略）</p> <p>● <u>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</u></p>	<p>②ほ場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（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</p> <p>○ 使用者の設定ミス（ほ場・経路情報の入力ミス）</p> <p>● <u>使用者の監視不足</u></p>	<p>〔ほ場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> <p>○ （略）</p> <p>● （略）</p> <p>● （新設）</p>

農業機械の自動走行に関する安全性確保ガイドライン（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）
一部改正新旧対照表

（下線部は改正部分）

改 正 後			改 正 前		
<p>自動走行するトラクターによる工作物の破損等)</p>	<p><u>物に隠れて見えな</u> <u>い、起伏で見えな</u> <u>い等)</u></p> <p>○ <u>使用者の遠隔操</u> <u>作ミス</u></p> <p>● (略)</p> <p>● (略)</p> <p>○ (略)</p> <p><u>(削る)</u></p> <p>○ (略)</p> <p>○ (略)</p> <p>○ <u>監視用画像の視</u> <u>認性低下や遅延を</u> <u>もたらす環境条件</u></p> <p>● <u>通信機器の不調</u></p>	<p><u>し、自動走行中の機体に第三者又は補助作業者が接触</u></p> <p>● <u>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</u></p> <p>○ <u>使用者の遠隔操作ミスにより、接触</u></p> <p>● (略)</p> <p>● (略)</p> <p>○ (略)</p> <p><u>(削る)</u></p> <p>○ <u>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、<u>ほ場等から逸脱し、暴走、接触</u></u></p> <p>○ <u>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</u></p> <p>○ <u>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、<u>接触</u></u></p> <p>○ <u>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暴走、<u>接触</u></u></p> <p>● <u>使用者が回避措置（停止措置）</u></p>	<p>ラクターによる工作物の破損等)</p>	<p>(新設)</p> <p>(新設)</p> <p>● (略)</p> <p>● (略)</p> <p>○ (略)</p> <p>● <u>操作パネル、通信機器の不調</u></p> <p>○ (略)</p> <p>● (略)</p> <p>(新設)</p> <p>(新設)</p>	<p>(新設)</p> <p>(新設)</p> <p>● (略)</p> <p>● (略)</p> <p>○ (略)</p> <p>● <u>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、<u>接触</u></u></p> <p>○ <u>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、<u>ほ場から逸脱し、暴走、接触</u></u></p> <p>● <u>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</u></p> <p>(新設)</p> <p>(新設)</p> <p>(新設)</p>

農業機械の自動走行に関する安全性確保ガイドライン（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）
一部改正新旧対照表

（下線部は改正部分）

改正後			改正前		
	<ul style="list-style-type: none"> <input type="radio"/> <u>基地局の不具合</u> <input type="radio"/> (略) <input type="radio"/> (略) <input type="radio"/> (略) <input type="radio"/> 急傾斜ほ場等での使用 <input type="radio"/> (略) 	<p><u>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</u></p> <ul style="list-style-type: none"> <input type="radio"/> <u>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</u> <input type="radio"/> (略) <input type="radio"/> (略) <input type="radio"/> (略) <input type="radio"/> (略) <input type="radio"/> (略) 		(新設)	(新設)
③ (略)	<ul style="list-style-type: none"> <input type="radio"/> (略) (削る) (削る) <input type="radio"/> <u>遠隔監視装置・操作装置の誤操作</u> <input type="radio"/> (略) 	<p>(略)</p> <ul style="list-style-type: none"> <input type="radio"/> <u>使用者又はシステムが</u>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 (削る) (削る) <input type="radio"/> 使用者が<u>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</u>トラクターが動き、<u>接触</u> <input type="radio"/> 使用者が<u>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</u>接触 	③ (略)	<ul style="list-style-type: none"> <input type="radio"/> (略) <input type="radio"/> <u>操作パネルの誤操作</u> <input type="radio"/> <u>操作パネル、通信機器の不調</u> (新設) <input type="radio"/> (略) 	<p>(略)</p> <ul style="list-style-type: none"> <input type="radio"/> <u>使用者が</u>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、<u>接触</u> <input type="radio"/> 使用者が<u>操作パネルを誤操作し、停止措置を解除したことにより、</u>トラクターが動き、<u>接触</u> <input type="radio"/> 使用者が<u>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、</u>接触 (新設) <input type="radio"/> 使用者が<u>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</u>接触

農業機械の自動走行に関する安全性確保ガイドライン（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）
一部改正新旧対照表

（下線部は改正部分）

改正後			改正前		
	<ul style="list-style-type: none"> ○ (略) ○ <u>監視用画像の視認性低下や遅延をもたらす環境条件</u> ○ <u>通信機器の不調</u> ○ (略) 部品 ○ <u>スリップ等を生じやすいほ場等条件(削る)</u> ○ (略) ○ (略) 	<ul style="list-style-type: none"> ○ <u>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</u> ○ (略) ○ <u>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</u> ○ <u>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</u> ○ (略) ○ (略) (削る) ○ (略) ○ (略) 		<ul style="list-style-type: none"> ○ (略) (新設) (新設) (新設) ○ (略) ○ スリップ等を生じやすいほ場条件 ○ <u>始動時の確認不足</u> ○ (略) ◎ (略) 	<ul style="list-style-type: none"> (新設) ○ (略) (新設) (新設) ○ (略) ○ (略) ○ <u>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(補助作業者)が確認を怠り、発進させて、接触・衝突</u> ○ (略) ◎ (略)
④ (略)	<ul style="list-style-type: none"> ○ <u>使用者以外の使用</u> ○ (略) ○ (略) 	<ul style="list-style-type: none"> (略) ○ (略) ○ <u>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</u> ○ (略) 	④ (略)	<ul style="list-style-type: none"> ○ <u>使用者(使用者訓練受講者)以外の使用</u> ○ (略) ○ (略) 	<ul style="list-style-type: none"> (略) ○ (略) ○ <u>ほ場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</u> ○ (略)

農業機械の自動走行に関する安全性確保ガイドライン（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）
一部改正新旧対照表

（下線部は改正部分）

改正後			改正前		
(別表 8)			(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）			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)			(●監視主体が使用者の場合に適用 ◎監視主体がシステムの場合に適用 ○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	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
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（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）	<ul style="list-style-type: none"> ● <u>使用者と補助作業員の関係ミス</u> ○ 使用者の設定ミス（ほ場等・経路情報の入力ミス） ● <u>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）</u> ○ <u>使用者の遠隔操作ミス</u> ● (略) ● (略) ○ (略) (削る) 	<ul style="list-style-type: none"> [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] ● <u>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</u> ○ (略) ● (略) ● <u>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</u> ● <u>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</u> ○ <u>使用者の遠隔操作ミスにより、接触</u> ● (略) ● (略) ○ (略) (削る) 	①ほ場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（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内構造物の破損等）	<ul style="list-style-type: none"> (新設) ○ 使用者の設定ミス（ほ場・経路情報の入力ミス） ● <u>使用者の監視不足</u> (新設) ● (略) 8 ● (略) ○ (略) ● <u>操作パネル、通</u> 	<ul style="list-style-type: none"> [ほ場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] (新設) ○ (略) ● (略) (新設) (新設) ● (略) ● (略) ○ (略) ● <u>使用者が回避措置（停止措置）</u>

農業機械の自動走行に関する安全性確保ガイドライン（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）
一部改正新旧対照表

（下線部は改正部分）

改正後			改正前		
	<ul style="list-style-type: none"> ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ <u>監視用画像の視認性低下や遅延をもたらす環境条件</u> ● <u>通信機器の不調</u> ○ (略) ○ 急傾斜<u>ほ場等</u>での使用 ○ (略) 	<ul style="list-style-type: none"> ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ <u>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</u> ● <u>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</u> ○ (略) ○ (略) ○ (略) 		<p><u>信機器の不調</u></p> <ul style="list-style-type: none"> ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) (新設) (新設) ○ (略) ○ 急傾斜<u>ほ場</u>での使用 ◎ (略) 	<p><u>を取ったものの、自動走行する茶園管理機械が操作パネルや通信機器の不調により、停止せず、接触</u></p> <ul style="list-style-type: none"> ○ (略) ● (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) ○ (略) (新設) (新設) ○ (略) ○ (略) ◎ (略)
<p>②<u>ほ場等外への暴走</u>による使用者、補助作業者又は第三者への被害（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（<u>ほ場等</u>・経路情報の入力ミス） ● <u>使用者の監視不足（作業への過度な集中、よそ見等）</u> 	<p>〔<u>ほ場等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</u>〕</p> <ul style="list-style-type: none"> ○ (略) ● (略) ● <u>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</u> ● <u>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</u> 	<p>②<u>ほ場外への暴走</u>による使用者、補助作業者又は第三者への被害（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（<u>ほ場</u>・経路情報の入力ミス） ● <u>使用者の監視不足</u> 	<p>〔<u>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</u>〕</p> <ul style="list-style-type: none"> ○ (略) ● (略) (新設) (新設)

農業機械の自動走行に関する安全性確保ガイドライン（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）
一部改正新旧対照表

（下線部は改正部分）

改 正 後		改 正 前	
<p><u>○ 使用者の遠隔操作ミス</u></p> <p>● (略)</p> <p>● (略)</p> <p>○ (略)</p> <p>(削る)</p> <p>○ (略)</p> <p><u>○ (略)</u></p> <p><u>○ 監視用画像の視認性低下や遅延をもたらす環境条</u></p> <p>● <u>通信機器の不調</u></p> <p><u>○ 基地局の不具合</u></p> <p>○ (略)</p> <p>○ (略)</p> <p>○ (略)</p> <p>○ <u>急傾斜ほ場等での使用</u></p>	<p>行中の機体に第三者又は補助作業者が接触</p> <p><u>○ 使用者の遠隔操作ミスにより、接触</u></p> <p>● (略)</p> <p>● (略)</p> <p>○ (略)</p> <p>(削る)</p> <p>○ (略)</p> <p>○ (略)</p> <p><u>○ 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</u></p> <p><u>○ 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暴走、接触</u></p> <p>● <u>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</u></p> <p><u>○ 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</u></p> <p>○ (略)</p> <p>○ (略)</p> <p>○ (略)</p> <p>○ (略)</p> <p>○ (略)</p>	<p>(新設)</p> <p>● (略)</p> <p>● (略)</p> <p>○ (略)</p> <p>● <u>操作パネル、通信機器の不調</u></p> <p>○ (略)</p> <p>● (略)</p> <p>(新設)</p> <p>(新設)</p> <p>(新設)</p> <p>(新設)</p> <p>○ (略)</p> <p>○ (略)</p> <p>○ (略)</p> <p>○ <u>急傾斜ほ場での使用</u></p>	<p>(新設)</p> <p>● (略)</p> <p>● (略)</p> <p>○ (略)</p> <p>● <u>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</u></p> <p>○ (略)</p> <p>● (略)</p> <p>(新設)</p> <p>(新設)</p> <p>(新設)</p> <p>(新設)</p> <p>○ (略)</p> <p>○ (略)</p> <p>○ (略)</p> <p>○ (略)</p> <p>○ (略)</p>

農業機械の自動走行に関する安全性確保ガイドライン（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）
一部改正新旧対照表

（下線部は改正部分）

改正後			改正前		
	<input type="radio"/> (略) <input type="radio"/> スリップ等を生じ <u>易いほ場等条件</u> <input type="radio"/> (略) <input type="radio"/> <u>自動走行再開時の確認不足</u> <input type="radio"/> (略)	<u>は遅れにより接触</u> <input type="radio"/> (略) <input type="radio"/> (略) <input type="radio"/> (略) <input type="radio"/> (略) <input type="radio"/> (略)		<input type="radio"/> (略) <input type="radio"/> スリップ等を生じ <u>やすいほ場条件</u> <input type="radio"/> (略) <input type="radio"/> <u>走行再開時の確認不足</u> <input checked="" type="radio"/> (略)	<input type="radio"/> (略) <input type="radio"/> (略) <input type="radio"/> (略) <input type="radio"/> (略) <input checked="" type="radio"/> (略)
④ (略)	<input type="radio"/> <u>使用者以外</u> の使用 <input type="radio"/> (略) <input type="radio"/> (略)	(略) <input type="radio"/> (略) <input type="radio"/> <u>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</u> <input type="radio"/> (略)	④ (略)	<input type="radio"/> <u>使用者（使用者訓練受講者）以外</u> の使用 <input type="radio"/> (略) <input type="radio"/> (略)	(略) <input type="radio"/> (略) <input type="radio"/> <u>ほ場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</u> <input type="radio"/> (略)
(別表 9)			(新設)		
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）					
<input checked="" type="radio"/> 監視主体が使用者の場合に適用 <input type="radio"/> 監視主体が使用者、システムのいずれの場合にも適用					
<u>場面</u> (危険源と潜在的効果)	<u>顕在化の原因</u>	<u>危険状態及び危険事象の詳細</u>			
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	<input checked="" type="radio"/> 使用者と補助作	[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、自動走行するコンバインとの接触]	<input checked="" type="radio"/> 使用者と補助作業員の間で情		

農業機械の自動走行に関する安全性確保ガイドライン（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）
一部改正新旧対照表

（下線部は改正部分）

改 正 後		改 正 前
<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>	<p>業者の連係ミス</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 	<p>報共有が不十分であったために、補助作業者がほ場内に立ち入り、自動走行するコンバインに接触</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、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

農業機械の自動走行に関する安全性確保ガイドライン（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）
一部改正新旧対照表

（下線部は改正部分）

改 正 後		改 正 前
<ul style="list-style-type: none"> ● <u>通信機器の不調</u> ● <u>衛星情報等の捕捉不足</u> ○ <u>動力遮断時</u> ○ <u>電磁的妨害</u> ○ <u>動作モード切り替えの不具合</u> ○ <u>急傾斜ほ場等での使用</u> ● <u>収穫物排出のタイミングと移動経路が不明</u> ○ <u>電子部品又はシステムの故障</u> 	<p><u>圃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</u></p> <ul style="list-style-type: none"> ● <u>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</u> ● <u>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</u> ○ <u>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</u> ○ <u>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</u> ○ <u>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</u> ○ <u>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</u> ○ <u>自動走行するコンバインの滑り等で想定した経路を逸脱し、接触</u> ● <u>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、補助作業者等が接触</u> ○ <u>自動走行するコンバインの故障を認識できず、暴走、接触</u> 	

農業機械の自動走行に関する安全性確保ガイドライン（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）
一部改正新旧対照表

（下線部は改正部分）

改 正 後	改 正 前
<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（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 	<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、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

農業機械の自動走行に関する安全性確保ガイドライン（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）
一部改正新旧対照表

（下線部は改正部分）

改 正 後		改 正 前
<p>○ <u>監視用画像の視認性低下や遅延をもたらす環境条件</u></p> <p>● <u>通信機器の不調</u></p> <p>○ <u>衛星情報等の捕捉不足</u></p> <p>○ <u>基地局の不具合</u></p> <p>○ <u>動力遮断時</u></p> <p>○ <u>電磁的妨害</u></p> <p>○ <u>動作モード切り替えの不具合</u></p> <p>○ <u>急傾斜ほ場等で</u></p>	<p><u>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</u></p> <p>○ <u>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暴走、接触</u></p> <p>● <u>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、暴走、接触</u></p> <p>○ <u>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、暴走、接触</u></p> <p>○ <u>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</u></p> <p>○ <u>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</u></p> <p>○ <u>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</u></p> <p>○ <u>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</u></p> <p>○ <u>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</u></p> <p>○ <u>自動走行するコンバインの滑</u></p>	

農業機械の自動走行に関する安全性確保ガイドライン（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）
一部改正新旧対照表

（下線部は改正部分）

改 正 後		改 正 前
	<p>の使用</p> <p>○ <u>電子部品又はシステムの故障</u></p>	<p>り等で想定した経路を逸脱し、暴走、接触</p> <p>○ <u>自動走行するコンバインの故障を認識できず、暴走、接触</u></p>
<p>③非定常作業時の使用者又は補助作業員への被害（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>	<p>○ <u>電磁的妨害</u></p> <p>○ <u>停止措置が不十分</u></p> <p>○ <u>遠隔監視装置・操作装置の誤操作</u></p> <p>○ <u>遠隔監視装置・操作装置の不調</u></p> <p>○ <u>監視用画像の視認性低下や遅延をもたらす環境条件</u></p> <p>○ <u>通信機器の不調</u></p>	<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> <p>○ <u>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</u></p> <p>○ <u>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</u></p> <p>○ <u>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</u></p> <p>○ <u>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</u></p> <p>○ <u>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</u></p> <p>○ <u>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</u></p> <p>○ <u>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</u></p>

農業機械の自動走行に関する安全性確保ガイドライン（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）
一部改正新旧対照表

（下線部は改正部分）

改 正 後		改 正 前	
<ul style="list-style-type: none"> ○ <u>部品等の破損</u> ○ <u>スリップ等を生じやすいほ場等条件</u> ○ <u>収穫物排出時の確認不足</u> ○ <u>収穫物排出後、収穫作業再開のタイミングが不明</u> ○ <u>排出オーガー動作のタイミングが不明</u> ○ <u>詰まりの除去等の作業中のトラブル時の対応</u> ○ <u>自動走行再開時の確認不足</u> ○ <u>電子部品又はシステムの故障</u> 	<ul style="list-style-type: none"> ○ <u>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</u> ○ <u>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</u> ○ <u>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、補助作業者に接触</u> ○ <u>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</u>○ <u>自動走行するトラクターの故障を認識できず、暴走、接触</u> ○ <u>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</u> ○ <u>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</u> ○ <u>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</u> ○ <u>自動走行するコンバインの故障を認識できず、暴走、接触</u> 		
<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（自動走行するコンバインによる押しつぶされ、</p> <ul style="list-style-type: none"> ○ <u>使用者以外の使用</u> 	<ul style="list-style-type: none"> ○ <u>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</u> 	<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>	

農業機械の自動走行に関する安全性確保ガイドライン（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）
一部改正新旧対照表

（下線部は改正部分）

改 正 後		改 正 前
<p>巻き込まれ 自動走行するコンバインによる 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> <p>○ 用途外使用</p> <p>○ 改造</p>	<p>○ 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</p> <p>○ 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</p>	<p>(新設)</p>
<p>第 4 部 ロボット農機の公道走行に関する制度について</p> <p><u>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。</u></p> <p><u>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。</u></p> <p>1 自動車に該当するロボット農機の公道走行</p> <p>(1)道路運送車両法の保安基準等</p> <p><u>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</u></p>		

農業機械の自動走行に関する安全性確保ガイドライン（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）
一部改正新旧対照表

（下線部は改正部分）

改正後	改正前
<p><u>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。</u></p> <p><u>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。</u></p> <p><u>〈参考〉関連する通知等</u></p> <p><u>ア 道路運送車両の保安基準</u> <u>https://www.mlit.go.jp/jidosha/jidosha_fr7_000007.html</u></p> <p><u>イ 自動運転車の公道走行に向けて</u> <u>https://www.mlit.go.jp/jidosha/jidosha_tk7_000043.html</u></p> <p><u>(2)道路交通法の特定制動運行に係る許可制度等</u></p> <p><u>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、特定制動運行の実施を許可する制度（特定制動運行に係る許可制度）が創設された。特定制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制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。</u></p> <p><u>都道府県公安委員会の許可基準としては、</u></p> <p><u>ア 自動車が特定制動運行を行うことができるものであること</u></p> <p><u>イ 特定制動運行が（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</u></p> <p><u>ウ 特定制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</u></p> <p><u>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</u></p> <p><u>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</u></p> <p><u>等が定められている。</u></p> <p><u>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</u></p>	

農業機械の自動走行に関する安全性確保ガイドライン（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）
一部改正新旧対照表

（下線部は改正部分）

改正後	改正前
<p><u>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。</u></p> <p>〈参考〉関連する通知等 <u>特定自動運行に係る許可制度の創設について</u> https://www.mlit.go.jp/jidosha/content/001485116.pdf</p> <p><u>(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</u> <u>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。</u> <u>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。</u></p> <p>〈参考〉関連する通知等 <u>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</u> https://www.tb.mlit.go.jp/kanto/content/000163097.pdf</p> <p><u>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</u> <u>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。</u> <u>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。</u></p>	

農業機械の自動走行に関する安全性確保ガイドライン（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）
一部改正新旧対照表

（下線部は改正部分）

改正後	改正前
<p><u>(※) 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</u></p> <p><u>〈参考〉 関連する通知等</u></p> <p><u>ア 改正道路交通法：遠隔操作小型車が他者の交通方法等</u> https://www.npa.go.jp/bureau/traffic/selfdriving/roadtesting/kaiseidourokoutuuhou.pdf</p> <p><u>イ 届出制度：遠隔操作型小型車の通行の届出等について</u> https://www.npa.go.jp/bureau/traffic/selfdriving/roadtesting/enkikusousakogatashanogaiyou2.pdf</p> <p><u>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）</u> https://www.npa.go.jp/laws/notification/koutuu/kouki/05enkikusousagatakogatasya.pdf</p> <p><u>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）</u> https://www.npa.go.jp/laws/notification/koutuu/kouki/04enkikusousagatakogatasya.pdf</p> <p><u>(参照)</u></p>	

（下線部は改正部分）

改正後	改正前
<p style="text-align: center;">ロボット農機の公道走行に関する制度について</p> <p>ロボットトラクタ等の ①ほ場間 ②格納庫-ほ場間移動</p> <p>保安基準の改定 + 都道府県公安委員会の特定自動運行の許可※1</p> <p>令和7年2月国交省措置</p> <p>※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 人や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 * 「人や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</p> <p>管轄の警察署長の許可※2</p> <p>※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</p> <p>※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実証実験を行うことができる</p> <p>作業車（遠隔操作型小型車等）の歩道等移動</p> <p>都道府県公安委員会への届出※3</p> <p>※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证、通行場所の見取図等</p> <p>※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。</p> <p>管轄の警察署長の許可※4</p> <p>※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</p> <p>道路運送車両法(国交省) 道路交通法(警察庁)</p>	