

# ロボット・自動化農機検査の 主要な実施方法及び基準 ーロボット農機（田植機）用ー

令和 2年11月 1日 制 定  
令和 3年 4月 1日 改 正

令和3年4月 (Ver1.1)

国立研究開発法人 農業・食品産業技術総合研究機構

## 目 次

|                      |   |
|----------------------|---|
| 1. 適用範囲              | 1 |
| 2. 用語の意味             | 1 |
| 3. 検査の方法             | 1 |
| 3-1 検査の項目            | 1 |
| 3-2 検査の条件            | 2 |
| 3-3 調査及び試験の方法        | 2 |
| 3-3-1 構造調査           | 2 |
| 3-3-2 手動モード機能確認試験    | 2 |
| 3-3-3 運転状態表示確認試験     | 3 |
| 3-3-4 ほ場外逸脱防止機能確認試験  | 3 |
| 3-3-5 その他必要な安全機能確認試験 | 4 |
| 3-3-6 取扱試験           | 4 |
| 4. 検査の基準             | 5 |
| 附則（選択試験）             | 6 |

## 1. 適用範囲

この検査の実施方法及び基準は、使用者がほ場内やほ場周辺から監視しながら、無人では場内を自動運転させる田植機に適用する。

## 2. 用語の意味

この検査の実施方法及び基準で用いる主な用語は、次のとおりとする。

### (1) 自動運転

自動運転とは、G N S Sやカメラ画像等の信号を利用し、自動で農作業を行うことをいう。

### (2) 自動モード

自動モードとは、田植機の自動運転を有効化した状態をいう。

### (3) 手動モード

手動モードとは、田植機の自動運転を無効化した状態をいう。

### (4) 運転状態

運転状態とは、自動運転状態、自動運転可能状態、自動運転不可状態のいずれかの状態にあることをいう。

### (5) 自動運転状態

自動運転状態とは、田植機が自動運転中の状態をいう。

### (6) 自動運転可能状態

自動運転可能状態とは、使用者が自動運転を指示すると田植機が自動運転を開始することができる状態をいう。

### (7) 自動運転不可状態

自動運転不可状態とは、使用者が自動運転を指示しても田植機が自動運転を開始することができない状態をいう。

### (8) 危険領域

危険領域とは、人・障害物が田植機の周囲にある場合、機械の動きにより重大な事故につながる可能性がある領域をいう。

### (9) 警告領域

警告領域とは、人・障害物が田植機の周囲にあり、人・障害物が危険領域に侵入する可能性がある領域をいう。

### (10) 作業領域

作業領域とは、ほ場内で使用者が田植機に自動運転させる領域をいう。

## 3. 検査の方法

### 3-1 検査の項目

検査は、次の調査項目及び試験項目について行う。

- (1) 構造調査
- (2) 手動モード機能確認試験
- (3) 運転状態表示機能確認試験
- (4) ほ場外逸脱防止機能確認試験
- (5) その他必要な安全機能確認試験
- (6) 取扱試験

### 3-2 検査の条件

#### (1) 測定計器

測定計器は、検定して補正されたものとする。

#### (2) 調査及び試験の中止

次のいずれかに該当する場合は、調査及び試験を中止するものとする。

ア 検査に供する機械が正規状態（設計どおり製作され品質保証された状態）とは異なる場合又は破損、異常等が生じ、正常な調査若しくは試験ができない場合。

ただし、破損、異常等が生じた事由を依頼者の責に帰することができない場合又は、破損、異常等が軽微であって、同一部品との交換によって速やかに正常な調査若しくは試験を続行することができると検査実施機関が認めた場合を除く。

イ 依頼者が調査又は試験の中止を申し出た場合。

### 3-3 調査及び試験の方法

#### 3-3-1 構造調査

##### (1) 目的

この調査は、自動運転に必要な装備等を確認することを目的とする。

##### (2) 測定及び調査の項目

- ア 自動モード・手動モード切替装置
- イ 運転状態を表す表示器（以下、表示器）
- ウ 自動運転に必要なシステム
- エ ほ場外逸脱防止機能
- オ その他必要な装置等

#### 3-3-2 手動モード機能確認試験

##### (1) 目的

この試験は、田植機の自動運転を無効化した状態を確認することを目的とする。

##### (2) 試験の条件

- ア 試験は、平坦な舗装路面において行う。
- イ 試験は、田植機を停止させた状態で行う。

##### (3) 試験の方法

ア 手動モード時に自動運転開始操作を行った場合の田植機の挙動を確認する。

### 3-3-3 運転状態表示確認試験

#### (1) 目的

この試験は、表示器により使用者が運転状態を認識できるかどうかを確認することを目的とする。

#### (2) 試験の条件

ア 試験は、平坦な舗装路面において行う。

イ 試験は、田植機を自動モードに設定し、停止させた状態及び走行させた状態で行う。

#### (3) 試験の方法

ア 自動運転状態における表示器の表示状態を確認する。

イ 自動運転可能状態における表示器の表示状態を確認する。

ウ 自動運転不可状態における表示器の表示状態を確認する。

### 3-3-4 ほ場外逸脱防止機能確認試験

#### (1) 目的

この試験は、ほ場外への田植機の逸脱を防止する機能が装備されていることを確認することを目的とする。

#### (2) 試験の条件

ア 試験は、平坦で乾燥した舗装路面において行う。

イ 試験は、田植機に苗を載せない状態とし、田植機を自動モードに設定して走行させた状態で行う。

ウ 模擬畦畔は図1に示すものとする。

エ 模擬畦畔は田植機が模擬畦畔を乗り越えようとする際に、田植機が前後方向に傾斜する位置に設置する（図2）。

#### (3) 試験の方法

ア 模擬畦畔へ向けて田植機を前後進させたとき田植機が模擬畦畔を乗り越えようとする際の挙動を確認する。

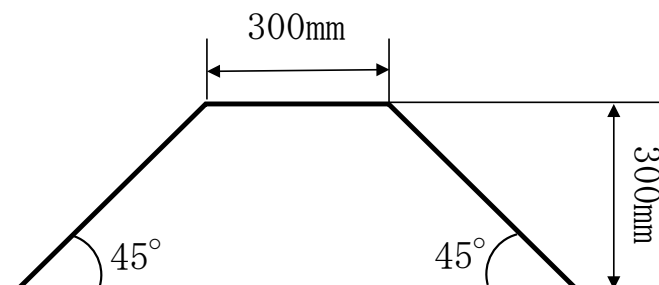


図1 模擬畦畔の寸法（断面図）



図2 田植機と模擬畦畔との相対位置

### 3-3-5 その他必要な安全機能確認試験

#### (1) 目的

この試験は、遠隔操作装置等の取扱性、及び通信に障害が発生した場合の安全機能等を確認することを目的とする。

#### (2) 試験の条件

ア 試験は、平坦な舗装路面において行う。

イ 試験は、田植機を自動モードに設定し、停止させた状態及び走行させた状態で行う。

#### (3) 試験の方法

ア 自動運転を開始する操作方法について確認する。

イ 自動運転状態で停止操作を行った場合の挙動を確認する。

ウ 自動運転状態において田植機と遠隔操作装置間の通信に障害が発生した場合の挙動を確認する。

エ その他安全上必要と考えられる機能について確認する。

### 3-3-6 取扱試験

#### (1) 目的

この試験は、作業領域の設定や苗補給等を含む一連の自動運転作業において、取扱性や安全性について確認することを目的とする。

#### (2) 試験の条件

ア 試験は、10a 以上のほ場において行う。

イ 試験は、田植機を自動モードに設定し、設定可能な最高速度で行う。

#### (3) 試験の方法

ア ほ場内に、原則として 10a (50m×20m) 以上の長方形の作業領域を設定する。

イ 自動モードに設定した田植機を供試し、一連の自動運転作業を行い、田植機の挙動を確認する。

#### 4. 検査の基準

田植機のロボット・自動化農機検査の基準は、次のとおりとする。

- (1) 3-3-1の調査において、自動運転に必要な装置が装備されており、操作を要する装置にあつては、通常の作業位置で安全、かつ容易に操作できるよう配置されていること。  
また、その装置の有する機能、操作方法等が明確に表示されていること。さらに、ほ場外への逸脱を防止する機能が備わっていること。
- (2) 3-3-2の試験において、手動モード時は自動運転ができないこと。
- (3) 3-3-3の試験において、適切に状態表示がなされ、使用者が田植機の状況を容易に認識できること。
- (4) 3-3-4の試験において、模擬畦畔を乗り越えようとする際は、植付部を含め田植機は自動停止すること。
- (5) 3-3-5の試験において、遠隔操作装置には誤操作防止機能が備えられていること。
- (6) 3-3-5の試験において、遠隔操作装置により停止操作を行った場合には、植付部を含め田植機は停止すること。
- (7) 3-3-5の試験において、田植機と遠隔操作装置間に通信遮断等の障害が発生した場合は、植付部を含め田植機は自動停止すること。
- (8) 3-3-5の試験において、安全上必要な機能に不具合がないこと。また、発進時、自動運転に必要なシステムに障害が発生している場合は自動運転不可状態になること。
- (9) 3-3-6の試験において、取扱性や安全性について著しい欠陥がないこと。

## 附則（選択試験）

### 1. 人・障害物検出機能確認試験

#### （1）目的

この試験は、自動運転中の田植機に接近する人や障害物を非接触で検出して、そのことを周囲に警告する機能、及び田植機を自動停止させる機能を確認することを目的とする。

#### （2）試験の条件

ア 試験は、平坦で乾燥した舗装路面において行う。

イ 試験は、田植機を自動モードに設定し、走行させた状態（設定可能な最高速度）で行う。

ウ 検出体は、ISO 18497：2018に準拠したもの（図3）とする。

エ 検出体は、田植機の前・後方ともに、田植機のロール軸方向中心線（以下、中心線）上及び中心線と平行で田植機の自動運転中の状態における最外側（折りたたんだマーカーを含む）を通る直線上に設置する（図4）。

#### （3）試験の方法

##### 1）警告領域における試験

ア 田植機前方に検出体を設置し、田植機を前進させたとき検出体が前方の警告領域に入った際の挙動を確認する。

イ 田植機後方に検出体を設置し、田植機を後進させたとき検出体が後方の警告領域に入った際の挙動を確認する。

##### 2）危険領域における試験

ア 田植機前方に検出体を設置し、田植機を前進させたとき検出体が前方の危険領域に入った際の挙動を確認する。

イ 田植機後方に検出体を設置し、田植機を後進させたとき検出体が後方の危険領域に入った際の挙動を確認する。

### 2. 検査の基準

（1）1の（3）の1）の試験において、警告を発すること。

（2）1の（3）の2）の試験において、検出体との接触がないこと。また、植付部を含め田植機は停止すること。

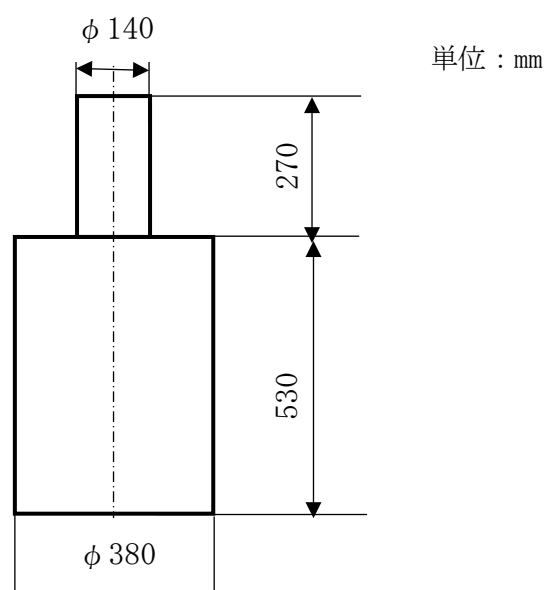


図3 検出体（ISO 18497：2018 準拠）

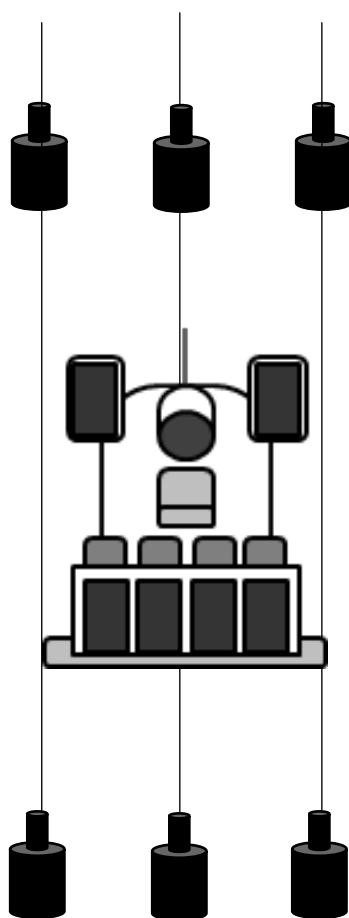


図4 田植機と検出体との相対位置