

安全性検査 Q&A

Q 質問	A 回答
1. 制度全体に関すること	
受検の結果、不合格となった場合、官報で検査結果を公示されるなどのペナルティがあるのでしょうか？ その場合、不合格によるペナルティを避けるため不合格の結果が出る前にメーカー側から受検辞退を行う等の対応は可能でしょうか？	安全性検査は検査結果の官報公示はありません。 なお、メーカー側から検査の辞退は可能です。
銘板の写真の掲載（安全装備検査の依頼書添付資料では4面写真のあと等に、安全キャブ・フレーム検査の構造調査表では最終頁等にそれぞれ掲載）について、複数の区分や省略型式の銘板写真は省略可能でしょうか？	代表型式の代表区分のみ銘板の写真が必須です。 省略型式の代表区分は銘板のCAD図あるいは説明文の記載（「銘板については代表型式と同様の様式である。」等）で構いません。 なお、代表型式、省略型式ともに代表区分以外の銘板は省略可能です。
検査依頼書に添付する取扱説明書／カタログに求められる「諸元表に安全性検査合格番号の項目欄を設けたもの」について、合格番号は「申請中」で良いでしょうか？	「申請中」で構いません。 なお、取扱説明書の諸元表には安全性検査合格番号の項目欄を、カタログの諸元表には安全性検査合格番号の項目欄及び安全性検査合格証票の掲載位置を、カタログの表紙又は裏表紙に安全性検査合格証票の掲載位置をそれぞれ設けて下さい。
安全性検査依頼書添付資料の安定性に関する記載方法を教えて下さい。	転倒角を計算によって求めた場合は、算出の過程を記載してください。複数ページとなっても構いません。実測の場合は、角度計の指示値が確認できる測定状況の写真を貼付してください。
2. 安全性検査証票に関すること	
安全キャブ・フレーム検査、ロボット・自動化農機検査には合格番号がありますか？	ありません。合格番号は、適合した安全キャブ・フレーム又はロボット・自動化機能が搭載された本機に対して付与されます。
令和6年度までの安全性検査合格型式に対する合格証票の貼付期限はいつまででしょうか？	平成30年度から令和6年度までに合格した型式に対する合格証票の貼付は、令和9年度末までとします。
3. 改善指示期間に関すること	
安全性検査において改善指示があった場合、いつまでに改善する必要がありますか？	原則、6か月以内での改善をお願いします。
4. 同一別型式に関すること	
単相～三相等入力電源の違いも同一型式ですか？	位相の差異がインバータで処理されており、電動機の型式が同じであれば同一型式とします。
5. 2025年基準について	
【用語及び定義】の1.通常の作業の「ライフサイクル」について、明確な定義が必要ではないでしょうか？	「ライフサイクル」については、運転前、通常運転、不具合発生時の処理・修理、定期メンテナンス、機械の移設・解体・廃棄等が規格内の一般的概念として定義されており、これを準用することとします。
【用語及び定義】の11. 鋭利な端面について、「原則として」ということは全箇所に応用ではないとの認識で間違いないでしょうか？（板金プレス端部、レーザ端部が全て対象になると成立しないため）	加工技術に拠る判断ではなく、ライフサイクルでみて作業者が接触する可能性があるかどうかの観点でリスクを見積もり、設計をお願いします。
1.2.5.1 農用トラクター（乗用型）のサイドカバー下の開口部は、表3で判定するという見解で変更ありませんか？	変更ありません。ただし、場合によっては1.2.5.2を適用することも可能です。
手前に作用部があり、その奥に非作用部がある場合の防護の考え方を教えてください。	2025年基準では、防護困難な作用部の近傍を通過しない限り接触できないような非作用部であって、非作用部よりも先に作用部によって危害が生じる可能性が高いと判断できる場合は非作用部の防護は求めません。ただし、非作用部のみ移動させることができる構造のものは除きます。
6. 安全キャブ・フレーム検査について	
コードⅢの安全キャブ・フレーム（以下、ROPS）を装着したトラクターの全高制限(2.05m)は、GPSアンテナを含みますか？	含みません。ROPS本体の高さとなります。
ROPSに2種類の手がかり取付部があり、当該部分は強度部材に含まれるのですが、同一型式になりますか？	安全上不利と判断される条件で安全域への侵入等の判定を行い、当該部分の違いによる影響がないと判断できれば、同一型式となる場合があります。検査等の相談窓口までお問い合わせください。
シートと一体構造のアームレストの安全域への侵入は基準不適合ですか？	シートと一体構造のアームレストはシートの一部と判断しますので、安全域への侵入を考慮する必要はありません。
安全キャブ・フレーム検査基準にある「強度が保証されたシートベルト」とは、具体的にどのようなものですか？	ISO 3776-3、ISO 6683(JIS A8911)、SAE J386等の規格、あるいはこれらが求める同等以上の強度要件を定めた規格に適合したものをいいます。
EU承認を受けたROPSは、強度試験を省略できますか？	EU承認を受けたROPSであれば、強度試験の省略が可能です。
安全キャブ・フレーム検査受検時に試験省略を行いたい場合、受検機において、引用する一般性能試験成績書の供試機の状態から強度部材の構造の一部を変更することは可能ですか？	強度部材に変更があった場合、原則として試験省略を行うことはできませんが、強度への影響がないと思われる場合は、関連資料一式を添えて、検査等の相談窓口までお問い合わせください。
型式検査に合格しているROPSを、安全キャブ・フレーム検査合格型式とするためにはどのような手続きが必要ですか？	安全キャブ・フレーム検査を新規に受検する必要がありますが、型式検査合格型式のため試験省略が可能です。

安全キャブ・フレーム検査に合格している ROPS の強度部材の一部に、電気配線のための穴を追加したいのですが、可能ですか？	ROPS の強度部材を変更する場合は、軽微なものであっても再受検等について判断する必要がありますので、検査等の相談窓口までお問い合わせください。同一型式の範囲内と認められる変更の場合は、構造変更届で処理可能です。
安全キャブ・フレーム検査に合格している ROPS について、装着トラクターが追加となったのですが、再受検する必要がありますか？	コードⅡにおける最長軸距の変更、最大質量トラクターの設計質量の増加等がある場合は、再受検等について判断する必要がありますので、検査等の相談窓口までお問い合わせください。一方、強度試験時の最大質量トラクターよりも質量が小さいトラクターが追加される場合は、構造調査表内の装着トラクター一覧表の修正版の提出で結構です。
安全キャブ・フレーム検査に合格している ROPS のシートを変更したいのですが、再受検する必要がありますか？	構造変更届及び実機確認が必要です。トラクター実機あるいはシートアッシーを用いて、変更前後の SIP 又は SRP の比較確認等を行います。
安全キャブ・フレーム検査に合格している ROPS のマウント部分の一部を変更したいのですが、同一型式になりますか？	ROPS のマウント部分や、マウントのトラクタシャーシへの取付け部分の変更は原則として認められません。強度への影響がないと思われる場合は、検査等の相談窓口までお問い合わせください。
安全キャブ・フレーム検査に合格している ROPS に操作レバーを追加した場合、構造変更届が必要ですか？	構造変更届が必要です。安全域への侵入の有無を確認する必要がある場合もありますので、検査等の相談窓口までお問い合わせください。
OECD テストレポートによる試験省略で安全キャブ・フレーム検査に合格した ROPS について、強度部材の変更を行いたいのですが、構造変更届での処理が可能ですか？	OECD テストレポート発行機関に問い合わせた上で必要な手続きを行ってください。発行機関によって変更内容が同一型式の範囲内であると認められた場合は、構造変更届で処理可能です。
7. ロボット・自動化農機検査について	
自動操舵装置単体での受検は可能でしょうか？	自動化農機検査では自動操舵装置単体での受検はできません。あらかじめ自動操舵装置が本機に搭載された状態で受検してください。
既に自動化農機検査に合格している機械と同じ自動操舵システムを搭載した機械を新たに受検する場合、自動化農機検査の受検は必要でしょうか？	同時受検の場合には省略が可能ですが、それ以外の場合には、再度、自動化農機検査の受検が必要です。
「ロボット・自動化農機検査の主要な実施方法及び基準－ロボット農機（田植機）用－」の4.検査の基準「（4）3-3-4 の試験（ほ場外逸脱防止機能確認試験）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。」とは、模擬畦畔（台形形状）を乗り越えてもほ場外部に機体の前輪（前進時）又は後輪（後進時）が接地しなければ問題なしとの認識でよいでしょうか？	前進の場合は前輪が、後進の場合は後輪が、それぞれほ場外に接地しなければ問題ありません。また、模擬畦畔に対する機体のフロント又はリアのオーバーハング等のほ場外空間への逸脱は、評価対象としません。
「ロボット・自動化農機検査の主要な実施方法及び基準－ロボット農機（田植機）用－」の2.用語の意味（8）危険領域及び（9）警告領域は、同じとして問題ないでしょうか？	ISO 規格との整合からも警告領域と危険領域の2段階によって安全性を確保する必要がありますが、各領域の設定範囲は任意であり、また警告領域による警告と危険領域による停止が同時であっても問題ありません。 なお、この考え方は、「ロボット・自動化農機検査の主要な実施方法及び基準」の「－ロボット農機（トラクター）用－」及び「－ロボット農機（コンバイン）用－」においても同じです。
「ロボット・自動化農機検査の主要な実施方法及び基準－ロボット農機（田植機）用－」の3-3-4(2)「ほ場外逸脱防止機能確認試験」はどのような条件で実施しますか？	試験は田植機に苗を載せない状態とし、自動モードで走行させて実施します。
「ロボット・自動化農機検査の主要な実施方法及び基準－ロボット農機（田植機）用－」の3-3-4 ほ場外逸脱防止機能確認試験における模擬畦畔について、どのような材質のもので作られていますか？	タイヤとのスリップが生じて登坂できないことを避けるため、傾斜面及び天面は摩擦のあるゴム材を使用しています。
ロボット・自動化農機検査の主要な実施方法及び基準で、「取扱試験」の取扱性、安全性について著しい欠陥がないこととはどういうことなのでしょうか？	作業準備から作業終了までの一連の作業において、ロボット運転操作が容易であり作業者に著しい疲労が生じないこと等が挙げられます。また、確認3-3-2 から 3-3-5 までの試験で確認した機能以外の部分について危険が生じる可能性がないかも確認します。