

# 衛星船位測定送信機（VMS）の運用

平成30年度予算案 246百万円（平成29年度予算額310百万円）

農林水産省  
水産庁資源管理部管理課

## 事業概要・目的

- 効果的な取締体制構築のため、違反操業を識別するVMSについて、平成28年度に開発した小型で汎用性が高い低コストのVMSの国内主要漁船への導入を拡大します。

## 資金の流れ



直接実施

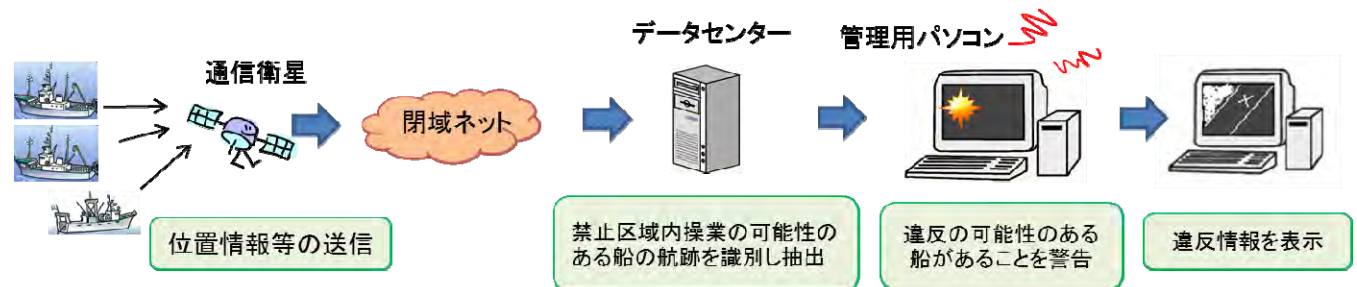
## 期待される効果

- VMSを漁船に設置し、監視することにより、漁業取締りの効率化が図られます。

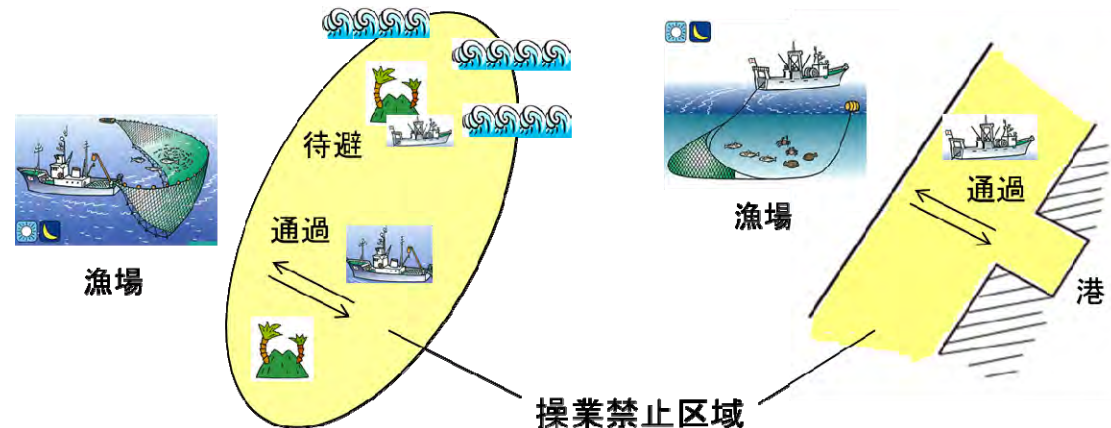
## 事業イメージ・具体例

- 大中型まき網漁業等の操業の透明性を確保することにより、漁業調整の円滑化と漁業取締りの効率化を図るため、衛星船位測定送信機（VMS）を運用します。

### 衛星船位測定送信機（VMS）の構成



漁船が操業禁止区域内にあるとき、操業を行っているか否かについて、VMS位置情報をリアルタイムに分析することで判別できるシステム



# 農林水産業におけるロボット技術安全性確保策検討事業

平成30年度予算案 99百万円の内数  
(平成29年度予算額110百万円の内数)

農林水産省  
大臣官房政策課技術政策室

## 事業概要・目的

衛星情報を活用して自動走行や空中散布等を行うロボット技術の安全性の検証や、ロボット農機の完全自動走行に必要な技術等を検証する取組を支援。

### (1) ロボット技術の現場実装に向けた安全性確保策のルールづくり

農林水産分野において、現場実装に際して安全上の課題解決が必要な自動走行農業機械や空中散布等に利用するドローン、その他、近々に実用化が見込まれるロボット技術について、**生産現場の安全性の検証**及びこれに基づく**安全確保策のルールづくり**を支援します。

### (2) ロボット農機の完全自動走行の実現に向けた検証 遠隔監視によるロボット農機の自動走行技術の実現に向けて、安全確保のために必要な装置等の技術や、無人状態で安全にほ場間移動をするために必要な技術等を検証する取組を支援します。

## 事業イメージ・具体例

### 安全ルール等の検討を行うロボットのイメージ

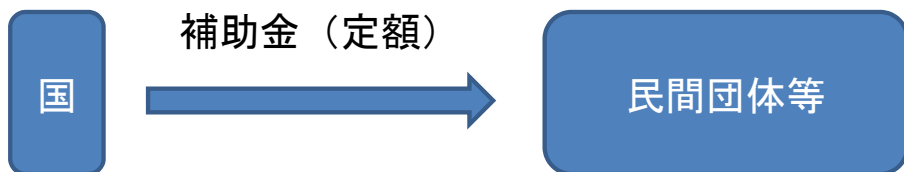


衛星情報を活用し自動走行をするコンバイン

衛星情報により正確に播種や施肥を行うロボット

遠隔監視下で無人走行する自動走行トラクター

## 資金の流れ



## 期待される効果

- 安全性の確保に向けたルール等の整備によるロボット技術の導入の促進。