

令和4年度要望調査票作成用
Excel マクロファイルの利用にあたって
【畜産ICT事業】

令和4年4月

公益社団法人 中央畜産会

目 次

1. はじめに	1
2. ワークシートの構成について	1
3. 要望調査票の作成手順 (別添6-1)	3
4. 参加要望書の作成手順 (別添6)	10
5. ファイル名の付け方について	11
6. 注意すべき選択と入力パターン	12
7. 利用にあたっての推奨環境	17
(資料1) 削減が期待される年間労働時間の考え方	18
(資料2) 選択可能な組合せ表	20

1. はじめに

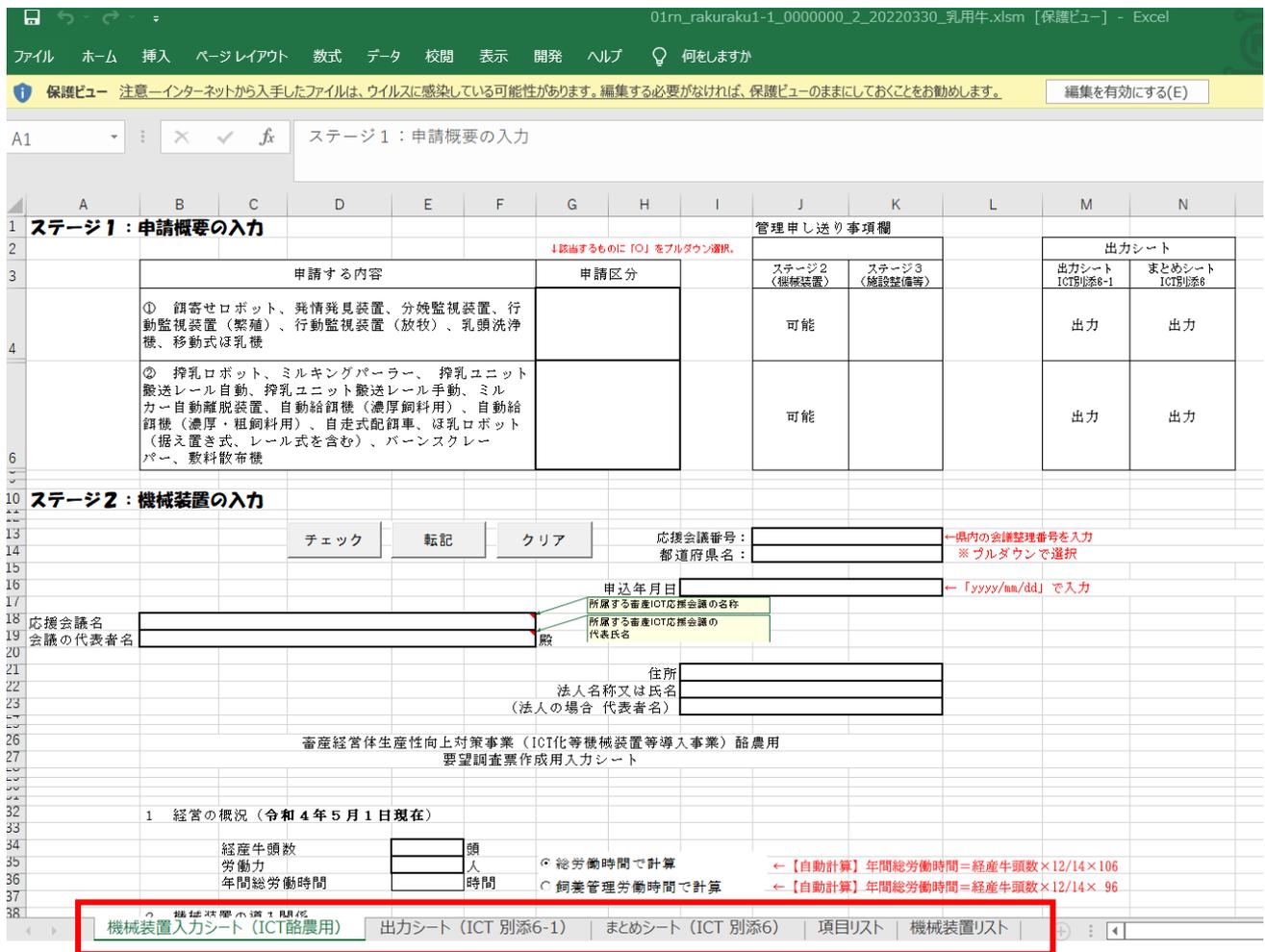
本ファイルは、労働負担軽減経営体（以下、「経営体」という。）が作成する「要望調査票（別添6-1）」、畜産ICT／酪酪応援会議（以下、「応援会議」という。）が作成する「参加要望書（別添6）」の記入等を効率よく進めるための補助シートです。

提出前に、必ず実施要領に基づき、確認を行ってください。

2. ワークシートの構成について

本ファイルは、酪農用、肉用牛繁殖用、肉用牛肥育用の3つあります。

また、各ファイルともに5つのワークシートで構成され、各役割は以下のとおりです。



【畜産ICT事業】

ワークシート名	使用の目的	主な使用者
機械装置入力シート	<p>○入力はこのシートで行います。</p> <p>○ここで入力された内容が各シートに反映されます。</p>	経営体

出力シート（別添 6-1）	<p>○機械装置入力シートで必要事項を入力後、プリントアウトすれば、提出書類「要望調査票（別添 6-1）」になります。なお、入力手順は 3 ページからの「3. 要望調査票の作成手順（別添 6-1）」に記載しています。</p> <p>○最終出力ページに、「補助金及び要望調査に関する確認書」がありますので必ずプリントアウトして提出して下さい。</p>	経営体
まとめシート（別添 6）	<p>○応援会議は、当該シートのデータをコピーし、別ファイル「参加要望書（別添 6）」に貼り付けしていただければ、容易に書類作成（入力）できます。</p> <p>○作成後、実施計画書承認申請書（別添 7）に添付し提出して下さい。</p>	応援会議
項目リスト	使用しません（管理用です）。	—
機械装置リスト	使用しません（管理用です）。	—

3. 要望調査票の作成手順（別添6－1）

（1）経営タイプに応じて以下のファイルを開きます。

酪農経営：01m_rakuraku1-1_0000000.xlsx

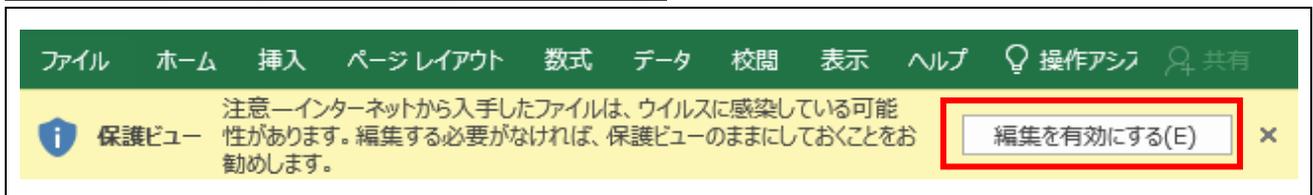
肉用牛繁殖経営：02nb_rakuraku1-1_0000000.xlsx

肉用牛肥育経営：03nf_rakuraku1-1_0000000.xlsx

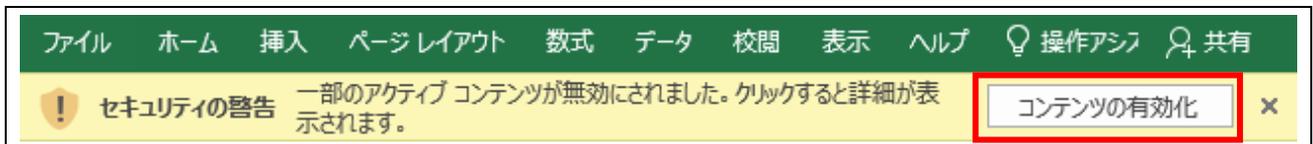
（2）「ファイルのダウンロード」を押します。



（3）「編集を有効にする (E)」を押します。



（4）「コンテンツの有効化」を押します。



注：表示せずにマクロが無効の場合、セキュリティ設定を確認して下さい。（ファイル⇒その他⇒オプション⇒トラストセンター（使用ソフトによって別名でセキュリティセンター等）⇒トラストセンターの設定⇒マクロの設定⇒「警告して、VBAマクロを有効にする」設定）

(5) 機械装置入力シートを開きます。

ステージ1：申請概要の入力				管理申し送り事項欄				出力シート	
申請する内容		申請区分	ステージ2 (機械装置)	ステージ3 (総論整備等)	出力シート ICT別添6-1	まとめシート ICT別添6			
① 餌寄せロボット、発情発見装置、分娩監視装置、行動監視装置（繁殖）、行動監視装置（放牧）、乳頭洗浄機、移動式ほ乳機			可能		出力	出力			
② 搾乳ロボット、ミルクパラー、搾乳ユニット搬送レール自動、搾乳ユニット搬送レール手動、ミルクカー自動離脱装置、自動給餌機（濃厚飼料用）、自動給餌機（濃厚・粗飼料用）、自走式配餌車、ほ乳ロボット（据え置き式、レール式を含む）、バーンスクレーパー、敷料散布機			可能		出力	出力			

ステージ2：機械装置の入力			
チェック	転記	クリア	応援会議番号： <input type="text"/> 都道府県名： <input type="text"/>
			申込年月日 <input type="text"/>
応援会議名 <input type="text"/> 会議の代表者名 <input type="text"/>	<input type="text"/> 殿		住所 <input type="text"/> 法人名称又は氏名 <input type="text"/> (法人の場合 代表者名)

畜産経営体生産性向上対策事業（ICT化等機械装置等導入事業）酪農用
要望調査票作成入力シート

1 経営の概況（令和4年5月1日現在）

機械装置入力シート (ICT酪農用) | 出力シート (ICT別添6-1) | まとめシート (ICT別添6) | 項目リスト | 機械装置リスト

(6) 「ステージ1：申請概要の入力」プルダウン選択します。(必須)

申請する内容	申請区分
① 餌寄せロボット、発情発見装置、分娩監視装置、行動監視装置（繁殖・肥育）、行動監視装置（放牧）、乳頭洗浄機、移動式ほ乳機、稲わら細断機	(例) ○
② 搾乳ロボット、ミルクパラー、搾乳ユニット搬送レール自動、搾乳ユニット搬送レール手動、ミルクカー自動離脱装置、自動給餌機（濃厚飼料用）、自動給餌機（濃厚・粗飼料用）、自走式配餌車、ほ乳ロボット（据置き式、レール式を含む）、バーンスクレーパー、敷料散布機	

注：①②、同時に申請することが可能です。

(7) 「ステージ2：機械装置の入力」の基本情報を手入力します。(必須)

(例)	<input type="button" value="チェック"/> <input type="button" value="転記"/> <input type="button" value="クリア"/>	応援会議番号： <input type="text" value="172"/> 都道府県名： <input type="text" value="北海道"/>
		※都道府県名はプルダウン選択 申込年月日 <input type="text" value="2022/5/1"/>
応援会議名 <input type="text" value="中畜ICT/楽酪応援会議"/> 会議の代表者 <input type="text" value="神田千代"/> 殿	住所 <input type="text" value="東京都千代田区外神田11111"/> 法人名称又は氏名 <input type="text" value="株式会社中畜ファーム"/> (法人の場合 代表者名) <input type="text" value="公益貞夫"/>	

(8) 「ステージ2：機械装置の入力」の「1 経営の概況」をします。**(必須)**

1 経営の概況 (令和4年5月1日現在)		
経産牛頭数	<input type="text" value="100"/> 頭	↓いずれかを選択 <input type="radio"/> 総労働時間で計算 <input checked="" type="radio"/> 飼養管理労働時間で計算
労働力	<input type="text" value="2"/> 人	
年間総労働時間	<input type="text" value="8,228"/> 時間	

参考：年間総労働時間の計算式

酪農経営	年間総労働時間	= 経産牛頭数 × 12/14 × 106
	年間飼養管理労働時間	= 経産牛頭数 × 12/14 × 96
肉用牛繁殖経営	年間総労働時間	= 成雌牛頭数 × 1/1.2 × 77
	年間飼養管理労働時間	= 成雌牛頭数 × 1/1.2 × 61
肉用牛肥育経営	年間総労働時間	= 肥育牛常時頭数 × 12/20 × 52
	年間飼養管理労働時間	= 肥育牛常時頭数 × 12/20 × 45

(9) 「ステージ2：機械装置の入力」の「2 機械装置の導入関係」について、現況の搾乳方式を選択します。**(必須) ※酪農のみ対象**

2 機械装置の導入関係	
(1) 搾乳方式の改善	
①現在の状況	
(例)	現状の搾乳方式： <input type="text" value="バケット及びパイプライン方式 (自動離脱装置なし)"/> <input type="button" value="▼"/> [必須]
	<input type="text" value=""/> 自動乳頭洗浄機の保有： <input type="text" value=""/> ←現在保有の場合に「○」をプルダウンで選択。

(10) 「ステージ2：機械装置の入力」の「2 機械装置の導入関係」について、現在の状況と希望する機械装置についての情報を入力します。**プルダウン選択 or 手入力 (必須)**

注：搾乳関係の機械装置を導入する方は(1)、給餌関係の機械装置を導入する方は(2)、飼養管理関係の機械装置を導入する方は(3)を入力します。

下記画面は「酪農用」です。「繁殖用」「肥育用」では表示内容が異なります。

（１）搾乳方式の改善

①現在の状況

現状の搾乳方式： 【必須】←（８）で選択済み

自動乳頭洗浄機の保有： ←現在保有の場合に「○」をプルダウンで選択。

②導入希望の機械装置

機械装置の種類 (例)	搾乳ロボット	ミルキング パーラー	搾乳ユニット搬送レール		ミルカー 自動離脱装置	自動乳頭 洗浄機
			自動搬送方式	手動搬送方式		
機械装置のメーカー名	LELY	<input type="text"/>				
型式	A4	<input type="text"/>				
台(式)数	1					
見積金額（税抜）の計	25,000,000					
消費税額	2,500,000	←自動計算				

（２）給餌方式の改善

①現在の状況

↓現在保有の機械装置に「○」をプルダウン選択。全て未選択の場合は「人力による給餌方式」が自動選択。

機械装置の種類	自動給餌機（濃厚・粗飼料用）	自動給餌機（濃厚飼料用）	餌寄せロボット	自走式配餌車	稲わら裁断機	ほ乳ロボット (据え置き式、 レール式を含む) (例)	移動式 ほ乳機
機器の保有状況						○	

②導入希望の機械装置（給餌）

機械装置の種類 (例)	自動給餌機（濃厚・粗飼料用）	自動給餌機（濃厚飼料用）	餌寄せロボット	自走式配餌車	稲わら裁断機	(ほ乳)	
						ほ乳ロボット (据え置き式、 レール式を含む)	移動式 ほ乳機
機械装置のメーカー名	GEA	<input type="text"/>					
型式	Mix Feeder XL	<input type="text"/>					
台(式)数	1						
見積金額（税抜）の計	12,000,000						
消費税額	1,200,000	←自動計算					

（３）家畜飼養管理の改善

（繁殖・肥育管理） ↓現在保有の機械装置に「○」をプルダウン選択。全て（放牧管理）

①現在の状況

未選択の場合は「人力による給餌方式」が自動選択。

①現在の状況

機械装置の種類	発情発見装置	分娩監視装置	行動監視装置 (繁殖・肥育)	機械装置の種類	行動監視装置（放牧）
機器の保有状況				機器の保有状況	(例) ○

②導入希望の機械装置				②導入希望の機械装置	
機械装置の種類	発情発見装置	分娩監視装置	行動監視装置 (繁殖・肥育)	機械装置の種類	行動監視装置 (放牧)
機械装置のメーカー名	(例)	リモート	▼	機械装置のメーカー名	
型式		MD1109MBW (親機)	▼	型式	
台(式)数		1		台(式)数	
見積金額 (税抜) の計		1,000,000		見積金額 (税抜) の計	
消費税額		100,000	←自動計算	消費税額	

↓現在保有の機械装置に「○」をプルダウン選択。全て未選択の場合は「バンスクレーパー等によらない除糞」が自動選択。

(除糞作業)
①現在の状況
バンスクレーパーの保有:

↓現在保有の機械装置に「○」をプルダウン選択。全て未選択の場合は「人力による観察方式」が自動選択。

(敷料散布作業)
①現在の状況
敷料散布機の保有:

②導入希望の機械装置		②導入希望の機械装置	
機械装置の種類	バンスクレーパー	機械装置の種類	敷料散布機
機械装置のメーカー名		機械装置のメーカー名	
型式		型式	
台(式)数		台(式)数	
見積金額 (税抜) の計		見積金額 (税抜) の計	
消費税額		消費税額	

注1：プルダウンリストにない機械装置は手入力して下さい。

注2：メーカー名を飛ばして型式から入力するとプルダウンリストが表示されないので注意して下さい。

注3：メーカー名は販売業者名（店）ではなく、製造元名です。

注4：型式は本体のみで付属機器の型式入力は不要です。

注5：台（式）数は本体の台数又は式数を入力して下さい。

- ※発情発見装置や分娩監視装置は親機の数を入力して下さい。タグの個数、カメラの台数等ではありません。
- ※ミルクパーラー、搾乳ユニット搬送レールは原則「1」式と入力して下さい。
- ※ミルク自動離脱装置は実数を記入して下さい。なお、ミルクパーラー（ミルク自動離脱装置を標準装備）や搾乳ユニット搬送レール自動はミルク自動離脱装置の入力は不要です。
- ※搾乳ロボットはBOX数を入力して下さい。
- ※バンスクレーパーは、駆動装置の数を入力して下さい。

注6：金額は円単位で入力して下さい。

(1 1)「ステージ2：機械装置の入力」の「3 機械装置の導入方式」をプルダウン選択
します。(必須)

3 機械装置の導入方式	(例)	リース方式	※プルダウンで選択
-------------	-----	-------	-----------

注1：リース方式か購入方式かを選択して下さい。

注2：購入方式を選択する場合は、実施要領（別紙11）のIの第1の12の（3）のAに取り組む経営体
に限ります。

(1 2)「ステージ2：機械装置の入力」の「4 機械装置導入により想定される労働時間の
削減効果」について（1）は自動計算又は手入力します、（2）はプルダウン選択します。
（必須）

4 機械装置導入により想定される労働時間の削減効果			
(例)	チェックボ タン押下 後、自動計 算されます	360 時間 (注1)	400 ←手入力での削 除時間の申請が 必要な場合、こ ちらに記入して ください。
(1) 労働負担軽減経営体における削減労働時間	※削減労働時間は、実施要領別紙11の別添4の第3に基づき算出します		
(2) 削減労働時間の検証方法	機械導入前後で作業日誌等により労働時間を計測・記録して検証する ※プルダウンで選択		

注1：酪農：搾乳牛1頭当たり削減労働時間×経産牛頭数×12/14、小数点以下四捨五入

繁殖：成雌牛1頭当たり削減労働時間×成雌牛頭数×1/1.2、小数点以下四捨五入

肥育：肥育牛1頭当たり削減労働時間×肥育常時頭数×12/20、小数点以下四捨五入

注2：削減労働時間を手入力した場合は計算根拠を説明する資料を提出時に添付して下さい。

(1 3)「ステージ2：機械装置の入力」の「機械装置の導入に伴う飼養管理の改善への取
組」についてプルダウン選択します。(必須)

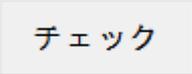
注：プルダウン選択したら、回答根拠を示す添付書類を下表により提出して下さい。

5 機械装置の導入に伴う飼養管理の改善への取組

		(参考)左記の回答根拠を示す添付資料の例	(参考)係数
該当の取組がある場合、「○」をプルダウン選択↓			
1 後継者	① 今後とも安定的な経営継続が見込まれる経営として(1)又は(2)に該当する経営 (1)主たる経営者が45歳未満 (2)主たる経営者が45歳以上の場合、後継者となる子息・子女又は概ね15歳以上の後継者の確保	年齢の確認できるもの、家族労働協定、農業経営改善計画認定申請書、畜産経営診断結果、酪農・畜産専門紙や業界誌の紹介記事、経営コンクールの事例紹介資料 等	0.90
	② ①に該当しない場合、後継者の確保に向けた取組の実施	法人経営の定款 等	0.95
2 乳用後継牛	① 自家の牛群更新に必要な乳用牛を概ね自家生産により確保する経営	牛群検定成績表(乳検成績表)、畜産経営診断結果、酪農・畜産専門紙や業界誌の紹介記事、経営コンクールの事例紹介資料 等	0.90
	② ①以外の場合、自家の牛群更新に必要な乳用牛の自家生産に取り組む経営	酪農・畜産専門紙や業界誌の紹介記事、経営コンクールの事例紹介資料 等	0.95
3 生産性向上	① 増頭、飼養管理の高度化等により、生乳生産量の1割以上の増加に取り組む経営	農家から直接あるいは間接的に対象事業者等と締結した生乳受乳販売契約等の生産計画(写)、直近1年間の生乳販売実績がわかる資料 等	0.90
	② ①以外の場合、生乳生産量の増加に取り組む経営	農家から直接あるいは間接的に対象事業者等と締結した生乳受乳販売契約等の生産計画(写)、直近1年間の生乳販売実績がわかる資料 等	0.95
4 その他 (複数回答可)	① 地震・台風等の災害等に備えた、地域における互助協定に参加する経営	災害互助協定書 等	0.95
	② 畜産(酪農)従事者の疾病時等の経営継続に備えた、地域における互助協定に参加する経営	地域の酪農家が相互で締結している疾病時等の互助協定書 等	0.95
	③ 地震・台風等により被災した経営	罹災証明書、被災した時に撮影した畜産施設等の写真 等	0.90
	④ 畜産・酪農収益力強化整備等特別対策事業による補助を受けていない経営		0.95
	⑤ 牛群検定に加入している経営	牛群検定成績表(乳検成績表)	0.90
	⑥ 供用期間の延長等を図るため、自給飼料の飼料分析や技術者との意見交換を定期的に行う経営	自給飼料の分析結果、地域の支援組織や団体等が開催する自給飼料に関する勉強会の資料及び出席者名簿 等	0.95
	⑦ 応援会議の構成員の中で、JGAP家畜・畜産物の認証農場又は、GAP取得チャレンジシステムの確認済み農場がある場合	JGAP確認書(写)、GAP取得チャレンジの取組農場一覧リストの出力結果 等	0.95
	⑧ 応援会議の構成員の中で、農場HACCP推進農場として指定されている経営がある場合	農場HACCP推進農場指定書(写)、農場HACCP認証書(写) 等	0.95
	⑨ 作業安全に関する取組を実施している経営	「農作業安全シート」の提出	0.90
	⑩ その他、地域への貢献度が高い取組と事業実施主体が特に認めた取組に参加する経営	経営コンクールの表彰状 等	0.90

(14)「ステージ2：機械装置の入力」の「6 労働時間削減効果分析の結果」は自動計算です。

6 労働時間削減効果分析の結果	【自動計算】	(例) 0.146	※チェックボタン押下後、自動計算されます
※費用対効果分析の結果は、実施要領の別添11の別添4の第2に基づき算出します。			

(15)「ステージ2：機械装置の入力」の下にある  を押下し、入力漏れがないか確認します。

注：エラーもしくは入力漏れがある場合、セルが赤くなります。修正または入力が必要です。

(16)「ステージ2：機械装置の入力」の下にある  を押下します、別添6と別添6-1シートに転記されます。

注：別添6-1の最終出力ページに「補助金及び要望調査に関する確認書」があるので忘れずにプリントアウトして下さい。

(17)「ステージ2：機械装置の入力」の下にある  を押下した場合、入力した内容がクリアされます。

(18) 必要となる添付書類を添えて応援会議に提出して下さい(終了)。

4. 参加要望書の作成手順（別添6）

(1) 各経営体が作成した「まとめシート（ICT別添6）」を開いて、B列からBR列をコピーします。

別添6(Ⅰの第2の2関係) 転記用シート															
令和 4 年度畜産経営体生産性向上対策事業(ICT化等機械装置等導入事業) 参加要望書 転記用シート															
優先順位	畜産ICT応援会議の名称	労働負担軽減経営体名	補助対象機械装置				機械装置価格、補助金額等				成果目標値	労働時間削減効果分析の結果	検証方法	備考	
			機械装置の区分	機械装置名	カタログページ	数量	機械価格 A	消費税 B	計 (A+B)	補助率					補助金額 (A×1/2以下)
	中畜ICT/東総応援会議	株式会社中畜ファーム	搾乳関係機械装置	搾乳ロボット		1	25,000,000	2,500,000	27,500,000	1/2	12,500,000	▲ 38.6	0.237	機械導入前後で作業日数等に労働時間削減を計画・記録して検証する	
合計							25,000,000	2,500,000	27,500,000		12,500,000				

(2) 本会HPトップページ>支える>「畜産ICT・楽酪GO事業情報提供ページ」>提出書類（応援会議⇒中央畜産会）>参加要望書を開いて、A列からBQ列に貼り付けます。

別添6(Ⅰの第2の2関係)

令和 3 年度畜産経営体生産性向上対策(ICT化等機械装置等導入事業) 参加要望書

畜産ICT応援会議の名称 (都道府県名) ()

○ 畜産ICT応援会議推進事業への参加の有無
 畜産ICT応援会議推進事業への参加の有無 有 : [] 無 : []

畜産ICT応援会議推進事業の取組内容

会議の開催	
事業計画の策定	
労働時間削減用機械装置の選定	
事業成果の検討	
先進地事例調査	
労働時間削減に取り組む酪農家への指導	
その他	

※ 該当する項目の欄に○をする。

○対象者の機械装置の要望取りまとめ

優先順位	畜産ICT応援会議の名称	労働負担軽減経営体名	補助対象機械装置				機械装置価格、補助金額			補
			機械装置の区分 ※1	機械装置名 ※2	カタログページ ※3	数量	機械価格 A	消費税 B	計 (A+B)	
	中畜ICT/楽酪応援会議	株式会社中畜ファーム	搾乳関係機械装置	搾乳ロボット		1	25,000,000	2,500,000	27,500,000	

6 (参加要望書) 7 (実施計画書) 6-1 (要望調査票) ⊕

注：労働時間削減効果分析の結果が良いもの（点数が低いもの）が高順位になるように並べ替えて、優先順位欄に1から順に数字を入力します。

5. ファイル名の付け方について

(1) 要望調査票の場合 (別添6-1)

初期状態	01rn_rakuraku1-1_0000000	.xlsm	(酪農)
	02nb_rakuraku1-1_0000000	.xlsm	(肉用牛繁殖)
	03nf_rakuraku1-1_0000000	.xlsm	(肉用牛肥育)

「0000000」の部分を以下のように変更します。

県番号 (半角2桁) + 県内の応援会議コード (半角2桁) _生産者名 (全角で経営主氏名又は法人名称)

注1 : 姓と氏名の上にスペースを入れないで下さい。

注2 : 法人の場合、「株、有」などのいわゆる環境依存文字や「(株)、(有)」などの「(」、「)」での省略は使用せず、「株式会社」「有限会社」「農事組合法人」など正式な日本語で表記して下さい。

(例) 県番号 01 会議コード 72 中畜 ICT/酪農応援会議 株式会社中畜ファーム (酪農) の場合

01rn_rakuraku1-1_0172_株式会社中畜ファーム.xlsm

(2) 参加要望書の場合 (別添6)

初期状態	R4ICTyobo_yoshiki.xlsx	(ICT 事業)
	R4rakuGO_yoshiki.xlsx	(GO 事業)

先頭に、県番号 (半角2桁) + 県内の応援会議コード (半角2桁)

(例) 県番号 01 会議コード 72 中畜 ICT/酪農応援会議の場合 (畜産 ICT 事業)

0172_R4ICTyobo_yoshiki.xlsx

6. 注意すべき選択と入力のパターンについて

①-1 「ミルク自動離脱装置」のみの申請

現 状：バケツ及びパイプライン方式（自動離脱装置なし） 48 時間
 導入後：バケツ及びパイプライン方式（自動離脱装置あり） 40 時間

ステージ1：申請概要の入力

申請する内容	申請区分
① 餌寄せロボット、発情発見装置、分娩監視装置、行動監視装置（繁殖）、行動監視装置（放牧）、乳頭洗浄機、移動式ほ乳機	
② 搾乳ロボット、ミルクパーラー、搾乳ユニット搬送レール自動、搾乳ユニット搬送レール手動、ミルク自動離脱装置、自動給餌機（濃厚飼料用）、自動給餌機（濃厚・粗飼料用）、自走式配餌車、ほ乳ロボット（据え置き式、レール式を含む）、バンスクレーパー、敷料散布機	○

ステージ2：機械装置の入力

(1) 搾乳方式の改善

①現在の状況

現状の搾乳方式： バケツ及びパイプライン方式（自動離脱装置なし） 【必須】

自動乳頭洗浄機の保有： ←現在保有の場合に「○」をプルダウンで選択。

②導入希望の機械装置

機械装置の種類	搾乳ロボット	ミルクパーラー	搾乳ユニット搬送レール		ミルク自動離脱装置
			自動搬送方式	手動搬送方式	
機械装置のメーカー名					オリオン機械
型式					MMD500
台(式)数					8
見積金額（税抜）の計					4,000,000
消費税額					400,000

①-2 「ミルク自動離脱装置」のみの申請

現 状：搾乳ユニット手動搬送方式（自動離脱装置なし） 46 時間
 導入後：搾乳ユニット手動搬送方式（自動離脱装置あり） 38 時間

現状の搾乳ユニット手動搬送にミルク自動離脱装置を導入する場合

ステージ1：申請概要の入力

申請する内容	申請区分
① 餌寄せロボット、発情発見装置、分娩監視装置、行動監視装置（繁殖）、行動監視装置（放牧）、乳頭洗浄機、移動式ほ乳機	
② 搾乳ロボット、ミルクパーラー、搾乳ユニット搬送レール自動、搾乳ユニット搬送レール手動、ミルク自動離脱装置、自動給餌機（濃厚飼料用）、自動給餌機（濃厚・粗飼料用）、自走式配餌車、ほ乳ロボット（据え置き式、レール式を含む）、バンスクレーパー、敷料散布機	○

ステージ 2：機械装置の入力

(1) 搾乳方式の改善

①現在の状況

現状の搾乳方式： **【必須】**

自動乳頭洗浄機の保有： ←現在保有の場合に「○」をプルダウンで選択。

②導入希望の機械装置

機械装置の種類	搾乳ロボット	ミルクングパーラー	搾乳ユニット搬送レール		ミルクカー自動離脱装置
			自動搬送方式	手動搬送方式	
機械装置のメーカー名					オリオン機械
型式					MMD500
台(式)数					8
見積金額（税抜）の計					4,000,000
消費税額					400,000

①-3 「ミルクカー自動離脱装置」のみの申請

現 状：ミルクングパーラー（自動離脱装置なし） 42 時間

導入後：ミルクングパーラー（自動離脱装置あり） 34 時間

現状のミルクングパーラーにミルクカー自動離脱装置を導入する場合

現状 M6 と別型式の M7 ミルクングパーラー導入の場合は⑤-5 参照

ステージ 1：申請概要の入力

申請する内容	申請区分
① 餌寄せロボット、発情発見装置、分娩監視装置、行動監視装置（繁殖）、行動監視装置（放牧）、乳頭洗浄機、移動式ほ乳機	
② 搾乳ロボット、ミルクングパーラー、搾乳ユニット搬送レール自動、搾乳ユニット搬送レール手動、ミルクカー自動離脱装置、自動給餌機（濃厚飼料用）、自動給餌機（濃厚・粗飼料用）、自走式配餌車、ほ乳ロボット（据え置き式、レール式を含む）、バースクレーパー、敷料散布機	○

ステージ 2：機械装置の入力

(1) 搾乳方式の改善

①現在の状況

現状の搾乳方式： **【必須】**

自動乳頭洗浄機の保有： ←現在保有の場合に「○」をプルダウンで選択。

②導入希望の機械装置

機械装置の種類	搾乳ロボット	ミルクングパーラー	搾乳ユニット搬送レール		ミルクカー自動離脱装置
			自動搬送方式	手動搬送方式	
機械装置のメーカー名					GEA
型式					デマトロン75
台(式)数					16
見積金額（税抜）の計					6,400,000
消費税額					640,000

②-1 「搾乳ユニット搬送レール手動方式」のみの申請

現 状：バケット及びパイプライン方式（自動離脱装置なし） 48 時間
 導入後：搾乳ユニット手動搬送方式（自動離脱装置なし） 46 時間

ステージ1：申請概要の入力

申請する内容	申請区分
① 餌寄せロボット、発情発見装置、分娩監視装置、行動監視装置（繁殖）、行動監視装置（放牧）、乳頭洗浄機、移動式ほ乳機	
② 搾乳ロボット、ミルクングパーラー、搾乳ユニット搬送レール自動、搾乳ユニット搬送レール手動、ミルクカー自動離脱装置、自動給餌機（濃厚飼料用）、自動給餌機（濃厚・粗飼料用）、自走式配餌車、ほ乳ロボット（据え置き式、レール式を含む）、バーンスクレーパー、敷料散布機	○

ステージ2：機械装置の入力

(1) 搾乳方式の改善

①現在の状況

現状の搾乳方式： 【必須】

自動乳頭洗浄機の保有： ←現在保有の場合に「○」をプルダウンで選択。

②導入希望の機械装置

機械装置の種類	搾乳ロボット	ミルクングパーラー	搾乳ユニット搬送レール		ミルクカー自動離脱装置
			自動搬送方式	手動搬送方式	
機械装置のメーカー名				オリオン機械	
型式				UCR75	
台(式)数				1	
見積金額（税抜）の計				8,000,000	
消費税額				800,000	

②-2 「搾乳ユニット搬送レール手動方式」のみの申請

現 状：バケット及びパイプライン方式（自動離脱装置あり） 40 時間
 導入後：搾乳ユニット手動搬送方式（自動離脱装置あり） 38 時間

現状のミルクカー自動離脱装置に搾乳ユニット手動搬送を導入する場合

ステージ1：申請概要の入力

申請する内容	申請区分
① 餌寄せロボット、発情発見装置、分娩監視装置、行動監視装置（繁殖）、行動監視装置（放牧）、乳頭洗浄機、移動式ほ乳機	
② 搾乳ロボット、ミルクングパーラー、搾乳ユニット搬送レール自動、搾乳ユニット搬送レール手動、ミルクカー自動離脱装置、自動給餌機（濃厚飼料用）、自動給餌機（濃厚・粗飼料用）、自走式配餌車、ほ乳ロボット（据え置き式、レール式を含む）、バーンスクレーパー、敷料散布機	○

ステージ2：機械装置の入力

(1) 搾乳方式の改善

①現在の状況

現状の搾乳方式： **【必須】**

自動乳頭洗浄機の保有： ←現在保有の場合に「○」をプルダウンで選択。

②導入希望の機械装置

機械装置の種類	搾乳ロボット	ミルクングパーラー	搾乳ユニット搬送レール		ミルクカー 自動離脱装置
			自動搬送方式	手動搬送方式	
機械装置のメーカー名				オリオン機械	
型式				UCR75	
台(式)数				1	
見積金額(税抜)の計				8,000,000	
消費税額				800,000	

③-1 「搾乳ユニット搬送レール手動方式」 + 「自動離脱装置」の申請

「搾乳ユニット搬送レール手動方式」を導入して、同時に「自動離脱装置」を導入する場合は、それぞれの欄に記入して下さい。

現 状：バケット及びパイプライン方式(自動離脱装置なし) **48時間**

導入後：搾乳ユニット手動搬送方式(自動離脱装置あり) **38時間**

ステージ1：申請概要の入力

申請する内容	申請区分
① 餌寄せロボット、発情発見装置、分娩監視装置、行動監視装置(繁殖)、行動監視装置(放牧)、乳頭洗浄機、移動式ほ乳機	
② 搾乳ロボット、ミルクングパーラー、搾乳ユニット搬送レール自動、搾乳ユニット搬送レール手動、ミルクカー自動離脱装置、自動給餌機(濃厚飼料用)、自動給餌機(濃厚・粗飼料用)、自走式配餌車、ほ乳ロボット(据え置き式、レール式を含む)、バーンスクレーパー、敷料散布機	○

ステージ2：機械装置の入力

(1) 搾乳方式の改善

①現在の状況

現状の搾乳方式： **【必須】**

自動乳頭洗浄機の保有： ←現在保有の場合に「○」をプルダウンで選択。

②導入希望の機械装置

機械装置の種類	搾乳ロボット	ミルクングパーラー	搾乳ユニット搬送レール		ミルクカー 自動離脱装置
			自動搬送方式	手動搬送方式	
機械装置のメーカー名				オリオン機械	オリオン機械
型式				UCR75	MMD500
台(式)数				1	8
見積金額(税抜)の計				8,000,000	4,000,000
消費税額				800,000	400,000

④-1~4「搾乳ユニット搬送レール自動方式」の申請

「搾乳ユニット搬送レール自動方式」を導入する場合はすべて「搾乳ユニット搬送レール自動搬送方式」に入力して下さい。ミルカー自動離脱装置への入力は不要(不可)です。

現 状：バケット及びパイプライン方式（自動離脱なし）	48 時間	④-1
バケット及びパイプライン方式（自動離脱あり）	40 時間	④-2
搾乳ユニット手動搬送方式（自動離脱なし）	46 時間	④-3
搾乳ユニット手動搬送方式（自動離脱あり）	38 時間	④-4
導入後：搾乳ユニット自動搬送方式	34 時間	

ステージ1：申請概要の入力

申請する内容	申請区分
① 餌寄せロボット、発情発見装置、分娩監視装置、行動監視装置（繁殖）、行動監視装置（放牧）、乳頭洗浄機、移動式ほ乳機	
② 搾乳ロボット、ミルクパーラー、搾乳ユニット搬送レール自動、搾乳ユニット搬送レール手動、ミルカー自動離脱装置、自動給餌機（濃厚飼料用）、自動給餌機（濃厚・粗飼料用）、自走式配餌車、ほ乳ロボット（据え置き式、レール式を含む）、バーンスクレーパー、敷料散布機	○

ステージ2：機械装置の入力

(1) 搾乳方式の改善

①現在の状況

現状の搾乳方式： [必須]

自動乳頭洗浄機の保有： をプルダウンで選択。

②導入希望の機械装置

機械装置の種類	搾乳ロボット	ミルクパーラー	搾乳ユニット搬送レール		ミルカー自動離脱装置
			自動搬送方式	手動搬送方式	
機械装置のメーカー名			オリオン機械		
型式			UCA30A		
台(式)数			1		
見積金額（税抜）の計			10,000,000		
消費税額			1,000,000		

⑤-1~5「ミルクパーラー」のみの申請

現 状：バケット及びパイプライン方式（自動離脱装置なし）	48 時間	⑤-1
バケット及びパイプライン方式（自動離脱装置あり）	40 時間	⑤-2
搾乳ユニット手動搬送方式（自動離脱装置なし）	46 時間	⑤-3
搾乳ユニット手動搬送方式（自動離脱装置あり）	38 時間	⑤-4
ミルクパーラー（自動離脱装置なし）	42 時間	⑤-5
導入後：ミルクパーラー（自動離脱装置あり）	34 時間	

ステージ1：申請概要の入力

申請する内容	申請区分
① 餌寄せロボット、発情発見装置、分娩監視装置、行動監視装置（繁殖）、行動監視装置（放牧）、乳頭洗浄機、移動式ほ乳機	
② 搾乳ロボット、ミルクパーラー、搾乳ユニット搬送レール自動、搾乳ユニット搬送レール手動、ミルカー自動離脱装置、自動給餌機（濃厚飼料用）、自動給餌機（濃厚・粗飼料用）、自走式配餌車、ほ乳ロボット（据え置き式、レール式を含む）、バンスクレーパー、敷料散布機	○

ステージ2：機械装置の入力

(1) 搾乳方式の改善

①現在の状況

現状の搾乳方式：	<input type="text" value="バケット及びパイプライン方式 (自動離脱装置なし)"/>	必須
自動乳頭洗浄機の保有：	<input type="text" value="バケット及びパイプライン方式 (自動離脱装置あり)"/> <input type="text" value="搾乳ユニット手動搬送方式 (自動離脱装置なし)"/> <input type="text" value="搾乳ユニット手動搬送方式 (自動離脱装置あり)"/> <input type="text" value="バンスクレーパー方式 (自動離脱装置なし)"/> <input type="text" value="ミルクパーラー方式 (自動離脱装置あり)"/> <input type="text" value="搾乳ロボット方式"/>	をプルダウンで選択。

②導入希望の機械装置

機械装置の種類	搾乳ロボット	ミルクパーラー	搾乳ユニット搬送レール		ミルカー自動離脱装置
			自動搬送方式	手動搬送方式	
機械装置のメーカー名		GEA			
型式		マグナム90iVL			
台(式)数		1			
見積金額（税抜）の計		20,000,000			
消費税額		2,000,000			

7. 利用にあたっての推奨環境

OS：Windows8、8.1、10

EXCEL：2016、2019、Microsoft365

(資料1) 削減が期待される年間労働時間の考え方

(実施要領別紙11の別添4の第3)

これらの機械装置による作業については、牛1頭当たりの年間労働時間(時間/頭・年)が、下表(実施要領別表)のとおり定められており、現況の保有機器との年間労働時間の差(注)に、各経営の飼養頭数を乗じて削減労働時間が自動計算されます。複数の機器がある場合は、これらを足し合わせて算出されます。

(注：現況に比較して削減される場合のみ有効、それ以外はエラーとなります)

【搾乳作業】

(搾乳方式)

	搾乳牛1頭当たり搾乳時間 (時間/頭・年)
バケット及びパイプライン方式(自動離脱なし)	48時間
バケット及びパイプライン方式(自動離脱あり)	40時間
搾乳ユニット手動搬送方式(自動離脱なし)	46時間
搾乳ユニット手動搬送方式(自動離脱あり)	38時間
搾乳ユニット自動搬送方式	34時間
ミルクパーラー方式(自動離脱なし)	42時間
ミルクパーラー方式(自動離脱あり)	34時間
搾乳ロボット方式	7時間

(乳頭洗浄)

	搾乳牛1頭当たり労働時間 (時間/頭・年)
人力による乳頭洗浄	8時間
自動乳頭洗浄機による乳頭洗浄	6時間

【給餌作業】

	牛1頭当たり給餌時間(時間/頭・年)		
	乳用牛	肉用繁殖牛	肉用肥育牛
人力による給餌方式	43時間	38時間	31時間
自動餌寄せ方式	40時間	35時間	28時間
稲わら細断機	—	—	27時間
自走式配餌車による給餌方式	37時間	32時間	26時間
自走式配餌車+自動餌寄せ方式	34時間	29時間	24時間
自動給餌方式(濃厚飼料)	16時間	14時間	12時間
自動給餌方式(濃厚飼料) +自動餌寄せ方式	13時間	11時間	9時間
自動給餌方式(濃厚・粗飼料)	14時間	12時間	10時間
自動給餌方式(濃厚・粗飼料) +自動餌寄せ方式	11時間	9時間	7時間

(子牛 (ほ乳))

	牛 1 頭当たりほ乳時間 (時間/頭・年)		
	乳用牛	肉用繁殖牛	肉用肥育牛
人力によるほ乳方式	3 時間		
移動式ほ乳機方式	2 時間		
ほ乳ロボット方式 (据置式、レール式を含む)	0 時間		

【生産管理作業】

(繁殖管理・肥育管理)

	牛 1 頭当たり労働時間 (時間/頭・年)		
	乳用牛	肉用繁殖牛	肉用肥育牛
人力による観察方式	14 時間	8 時間	5 時間
発情発見装置の活用	12 時間	5 時間	—
分娩監視装置又は行動監視装置の活用	13 時間	5 時間	3 時間
発情発見装置+分娩監視装置又は行動監視装置の活用	11 時間	2 時間	—

(放牧管理)

	牛 1 頭当たり労働時間 (時間/頭・年)		
	乳用牛	肉用繁殖牛	肉用肥育牛
人力による管理方式	9 時間		
行動監視装置の活用	7 時間		

(除糞作業)

	牛 1 頭当たり労働時間 (時間/頭・年)		
	乳用牛	肉用繁殖牛	肉用肥育牛
ホイールローダ等バンスクレーパーによらない除糞	5 時間	4 時間	4 時間
バンスクレーパーによる除糞	0 時間	0 時間	0 時間

(敷料散布作業)

	牛 1 頭当たり労働時間 (時間/頭・年)		
	乳用牛	肉用繁殖牛	肉用肥育牛
人力による敷料散布	3 時間		
敷料散布機による敷料散布	0 時間		

(資料2) 選択可能な組合せ表

労働時間の削減が自動算定される、現申請（要望）可能な組合せは、下表に示すとおりで多岐にわたります。

表1 現状の搾乳方式と導入希望機械装置の選択可能な組合せ									
機械装置導入による1頭当たり削減労働時間（時間／頭・年）									
導入希望の機械装置		現況の搾乳方式							
		M1 48h	M2 40h	M3 46h	M4 38h	M5 34h	M6 42h	M7 34h	M8 7h
自動離脱装置	M2 40h	-8h 申請可	0h 増設可						
手動搬送レール	M3 46h	-2h 申請可	-2h 申請可 注1	0h 不可					
手動搬送レール +自動離脱装置	M4 38h	-10h 申請可	-2h 申請可	-8h 自動離 脱のみ 申請可	0h 自動離 脱 増設可				
自動搬送レール 自動離脱装置標 準装備	M5 34h	-14h 申請可	-6h 申請可	-12h 申請可	-4h 申請可	0h 増設可	不可		
ミルクパー ラー（自動離脱 装置あり）	M7 34h	-14h 申請可	-6h 申請可	-12h 申請可	-4h 申請可	0h 不可	注2 申請可	0h 方式変更 自動離脱 増設可	
搾乳ロボット	M8 7h	-41h 申請可	-33h 申請可	-39h 申請可	-31h 申請可	-27h 申請可	-35h 申請可	-27h 申請可	0h 不可
各搾乳方式の搾 乳牛1頭当たり の搾乳時間（時 間／年・頭）	M1: バケット及びパイプライン方式（自動離脱なし） M2: バケット及びパイプライン方式（自動離脱あり） M3: 搾乳ユニット手動搬送方式（自動離脱なし） M4: 搾乳ユニット手動搬送方式（自動離脱あり） M5: 搾乳ユニット自動搬送方式 M6: ミルキングパーラー方式（自動離脱なし） M7: ミルキングパーラー方式（自動離脱あり） M8: 搾乳ロボット方式								48時間 40時間 46時間 38時間 34時間 42時間 34時間 7時間
注1 ：現状の自動離脱装置と導入する搾乳ユニット手動搬送方式とを組み合わせると搾乳ユニット手動搬送方式（自動離脱あり）38hとする 注2 ：現状がミルクパーラー方式（自動離脱装置なし）でミルクパーラー式（自動離脱装置あり）を導入希望の場合、以下2つのケースに分かれます。 ケース1：現況ミルクパーラー（自動離脱なし）にミルク自動離脱装置のみ導入→要望調査票にミルク自動離脱装置（ミルクパーラー用）をプルダウンリ									

ストから選択（メーカー名、型式）して、台数を入力。リストにない場合は、手入力してください。

ケース2：新規にミルクパーラー（自動離脱装置あり：標準装備）を導入。→要望調査票にミルクパーラー（メーカー名、型式、台数）のみを入力。

注3：現状の搾乳方式と変更がない以下の場合。

補助対象：削減労働時間計算書を提出し、専門委員会における承認が必要

- ・パイプライン方式（自動離脱あり） → 自動離脱装置の増設可（専門委員会）
- ・手動搬送方式（自動離脱あり） → 自動離脱装置の増設可（専門委員会）
- ・自動搬送方式 → 自動搬送装置の増設可（専門委員会）
- ・ミルクパーラー（自動離脱あり） → 自動離脱装置の増設可（専門委員会）
- パーラー方式の変更可（専門委員会）

表2 給餌作業の現況と導入希望装置の組合せ

（現況方式は△、導入希望装置は○で示す）

注意：導入希望装置は同じでも、現況方式が異なれば削減労働時間/頭・年の自動計算値は変わります。また、同時に申請できない組合せがあります（以下参照）。

注：削減労働時間は「酪農用」を示していますが、「繁殖用」「肥育用」も考え方は同じです。

人力方式	自動給餌 (濃・粗飼料)	自動給餌 (濃厚飼料)	餌寄せ ロボット	自走式 配餌車	削減労働 時間/頭・年
△43h	○		○		43-11=32h
	○		○	△37h	37-11=26h
	○	△16h	○		16-11=5h
△43h		○	○		43-13=30h
		○	○	△37h	37-13=24h
△43h			○	○	43-34=9h
△43h	○				43-14=29h
	○		△40h		40-11=29h
	○	△16h			16-14=2h
	○	△	△		13-11=2h
	○			△37h	37-14=23h
		○	△40h		40-13=27h
		○		△37h	37-16=21h
	○			○	同時申請不可
		○		○	同時申請可
	○	○			同時申請不可 どちらか1つのみ申請可

表3 繁殖管理・肥育管理作業の現況と導入希望装置の組合せ
 (現況方式は△、導入希望装置は○で示す)

注意：同時に申請できない組合せがあります(以下参照)。

注：削減労働時間は「酪農用」を示していますが、「繁殖用」「肥育用」も考え方は同じです。

人力による 観察	発情発見装置	分娩監視装置	行動監視装置 (繁殖)	削減労働 時間/頭・年
△14h	○			14-12=2h
	○	△13h		13-11=2h
	○	△13h	○	13-11=2h
	○	○	△13h	13-11=2h
	○		△13h	13-11=2h
	○	△	△	13-11=2h
△14h	○	○	○	14-11=3h
△14h	○	○		14-11=3h
	○	○	△13h	13-11=2h
△14h	○		○	14-11=3h
△14h		○		14-13=1h
△14h			○	14-13=1h
△14h		○	○	14-13=1h
	△12h	○		12-11=1h
	△12h		○	12-11=1h
	△12h	○	○	12-11=1h
	△	△	○	申請不可
	△	○	△	申請不可