

13	機械の保守作業における危険を防止するため、次に定める措置を講ずること				
①	保守作業は次に定める優先順位により行うことが出来ること				
A	安全防護領域の外で保守作業が行えること	ガードの中に入る	扉にインターロック取り付け		OK
I	安全防護領域の中で保守作業を行う必要がある時は、機械を停止させて行うこと	OK			
ウ	機械を停止させて保守作業が行えない時はリスク低減のための措置を行うこと	OK			
②	② 自動化された機械の部品又は構成品で型替え・磨耗・劣化しやすいもの他頻繁な交換を要するものは、容易かつ安全に交換が可能なものとする	OK			
③	③ 動力源の遮断については次に定めるところによるものとする				
A	A 全ての動力源から遮断出来ること	OK			
I	I 動力源からの遮断は明確に識別出来ること	OK			
ウ	ウ 動力源の遮断の位置から作業者を視認出来ない場合は、動力源を遮断した状態で施錠出来るものとする	OK			
E	E 動力源遮断後に空気等機械回路中にエアキックが蓄積又は残留するものは、当該エアキックを作業者に危険が無い様に除去出来るものとする	OK			
14	14 機械の運搬等における危険防止のため、吊り上げのためのフックを設ける	OK			
15	15 機械の転倒を防止するため、機械自体の運動エネルギー外部からの力等を考慮し安定性を確保する為の措置を講ずること	OK			
16	16 機械の運転開始時の危険を防止するため、運転開始前の確認は次に定める優先順位で行うこと				
①	① 操作位置から、安全防護領域内に労働者がいないことを視認出来ること	できない	警報発令		OK
②	② 機械の運転開始時は、聴覚信号又は視覚信号による警報を発することが出来るものとする。この場合、操作者以外の労働者には機械の動作開始を防ぐ為の措置を取り、又は危険箇所から避難する時間・及び手段が与えらる	OK			
17	17 誤操作による危険防止のため、操作装置には、次に定める措置を講ずること				
①	① 操作部分等については、次に定めるものとする				
A	A 起動・停止・運転制御モードの選択等が容易に出来ること	OK			
I	I 明確な識別が可能で、誤認の可能性がある場合は適切な表示が付されている	OK			
ウ	ウ 操作の方向が、機械の運動部分の動作方向と一致していること	OK			
E	E 操作の量・抵抗力が、操作により実行される動作の量に対応していること	OK			
O	O 機械の動作部分が動作することにより、危険が生じる場合は意図的な操作によつてのみ操作できるものとする	OK			
K	K 操作部分を動かして行う操作装置については、操作装置から手を離す事により自動的に中立位置に戻るものとする	OK			
キ	キ キーボード等で行う操作の際に操作部分と動作の間の一対一の対応がないものについては、実行される動作がディスプレイ等に明確に表示され、必要に応じ動作前に操作を解除出来るものとする	OK			
ク	ク 作業において保護手袋等の保護具等の使用が必要なものについては、その使用による操作上の制約を考慮に入れたものとする	OK			
ケ	ケ 非常停止装置等の操作部分は、操作の際に予想される負荷に耐える強度を有すること	OK			
コ	コ 操作が適性に行われる為に必要な表示装置が操作位置から明確に視認出来る位置に設けられていること	OK			
サ	サ 迅速かつ確実に操作出来る位置に配置されていること	OK			
シ	シ 安全防護領域内に設けることが必要な非常停止装置・フィードバック装置等の操作装置を除き、安全保護領域外に設けること	OK			
②	② 起動装置については、次に定めるところによるものとする				
A	A 起動装置を意図的に操作した時に限り、機械の起動が可能であること				
I	I 複数の起動装置を有する機械で複数の労働者が作業に従事したときに、いずれかの起動装置の操作により他の労働者に危害を及ぼす恐れのあるものについては、一つの起動装置の操作により起動する部分を限定すること等危険を防止する為の措置を講ずること	OK			
③	③ 機械の運転制御モードについては、次に定めるところによるものとする				
A	A 選択されたモードは非常停止を除くすべてのモードに優先すること	OK			
I	I 安全水準の異なる複数の運転制御モードで使用されるものについては、個々の運転制御モードの位置で固定出来るモード切り替え装置を備えていること	OK			
ウ	ウ ガードを取外し、又は安全防護装置を解除して機械を運転する時に使用するモードには次のような機能を有すること				
(ア)	(ア) 手動による操作方法によつてのみ、危険源となる運動部分を動作出来ること				
(イ)	(イ) 動作を連続して行う必要がある時は、危険源となる運動部分は、速度の低下・駆動力の低下、ステップ・バイステップ動作等でのみ動作出来ること	OK			
④	④ 通常の停止のための装置については、次に定めるところによるものとする				
A	A 停止命令は、運転命令より優先されること	OK			
I	I 複数の機械を組合せ、運動して運転するものにあつては、いずれかの機械を停止させた時に運転を継続するとリスクの増加を生じるおそれのある他の機械も同時に停止させるものとする	OK			
ウ	ウ 各操作部分に機械の一部又は全部を停止させる為のスイッチが設けられていること	OK			
⑤	⑤ 非常停止装置については、次に定めるところによるものとする				
A	A 非常停止の為のスイッチが明瞭に視認出来、かつ直ちに操作可能な位置に必要な個数設けられていること	OK			
I	I 操作された時に、リスクの増加を生じることなく、かつ可能な限り速やかに機械を停止出来ること	OK			
ウ	ウ 操作された時に、必要に応じ安全のための装置等を始動するか、又は始動を可能とすること	OK			
E	E 非常停止装置の解除操作が行われる迄、停止命令を維持すること	OK			
O	O 定められた解除操作が行われたときに限り、非常停止装置の解除が可能であること	OK			
K	K 非常停止装置を解除したときに、それにより直ちに再起動することがない	OK			
〇〇・x・xグループ設備安全基準					
1	1 手、指他身体が挟まれる恐れのある部分は全てカバ－をするか当該部分を埋める等の措置をして、挟まれを防止すること	OK			
2	2 カバ－は容易に脱着出来る様工具固定式にするか、カバ－を外したら機械が自動停止するインターロックスイッチをとりつけること	OK			
3	3 工具固定式のカバ－であっても、1日に1回以上開閉、取り外しをするものには、カバ－開では機械を運転出来ない措置をすること	OK			
4	4 カバ－を設置することが出来ない箇所については、エリアセンサー、ロープスウィッチ等人の侵入を検出して機械を停止させること、それも出来ない場合は最低限異常発生時に直ちに停止出来る非常停止スイッチ（必要に応じロープ式等）を設けること	OK			
5	5 スクリュー、攪拌機、刃物が回転する機械には以下の安全措置をすること と ①回転部分をカバ－で覆い手が入らない構造とすること ②回転させながら原料投入、払い出し等の作業を行う場合は、回転部分に体や手が入らず、届かない構造の安全柵や筒を設けること、又それら装置を外した場合は機械が停止するインターロック装置を設けること ③カバ－を外した状態では両手でスイッチを押しした状態でのみ稼動可とし、この場合の稼動は寸動運転に限る。又2ケのスイッチは片手で押すことができない様にすること	OK			
6	6 攪拌機つきの大型タンク等人がその内部に入つて作業し、回転・作動部分に巻き込まれ・挟まれる等の危険がある場合は人が中にあることを検出して機械を運転不可とするインターロック装置を設けること(攪拌タン	OK			