

令和6年1月23日

## 人 事 院 事 務 総 長

「人事院規則10—4（職員の保健及び安全保持）の運用について」の一部改正について（通知）

「人事院規則10—4（職員の保健及び安全保持）の運用について（昭和62年12月25日職福一691）」の一部を下記のとおり改正したので、令和6年7月1日以降は、これによってください。

## 記

次の表により、改正前欄に掲げる規定の傍線を付した部分（以下「傍線部分」という。）でこれに対応する改正後欄に掲げる規定の傍線部分があるものは、これを当該傍線部分のように改め、改正後欄に掲げる規定の傍線部分でこれに対応する改正前欄に掲げる規定の傍線部分がないものは、これを加える。

改 正 後	改 正 前
第30条関係	第30条関係
1～3（略）	1～3（略）
4 <u>別表第7第36項及び第37</u>	4 <u>別表第7第35項及び第36</u>
<u>項</u> の「産業用ロボット」とは、	<u>項</u> の「産業用ロボット」とは、

マニプレータ及び記憶装置（可変シーケンス制御装置及び固定シーケンス制御装置を含む。）を有し、記憶装置の情報に基づきマニプレータの伸縮、屈伸、上下移動、左右移動若しくは旋回の動作又はこれらの複合動作を自動的に行うことができる機械（研究開発中の機械を除く。）で、定格出力（駆動用原動機を2以上有する機械にあつては、それぞれの定格出力のうち最大のもの）が80ワットを超える駆動用原動機を有するもの（固定シーケンス制御装置の情報に基づきマニプレータの伸縮、上下移動、左右移動又は旋回の動作のうちいずれか一の動作の単調な繰り返しを行う機械及び当該機械の構造、性能等からみて当該機械に接触することによる職員の危険が生ずるおそれがないと認められる機械を除く。）をいい、「可動範囲」とは、記憶装置の情報に基づきマニプレータその他の産業用ロボット

マニプレータ及び記憶装置（可変シーケンス制御装置及び固定シーケンス制御装置を含む。）を有し、記憶装置の情報に基づきマニプレータの伸縮、屈伸、上下移動、左右移動若しくは旋回の動作又はこれらの複合動作を自動的に行うことができる機械（研究開発中の機械を除く。）で、定格出力（駆動用原動機を2以上有する機械にあつては、それぞれの定格出力のうち最大のもの）が80ワットを超える駆動用原動機を有するもの（固定シーケンス制御装置の情報に基づきマニプレータの伸縮、上下移動、左右移動又は旋回の動作のうちいずれか一の動作の単調な繰り返しを行う機械及び当該機械の構造、性能等からみて当該機械に接触することによる職員の危険が生ずるおそれがないと認められる機械を除く。）をいい、「可動範囲」とは、記憶装置の情報に基づきマニプレータその他の産業用ロボット

<p>の各部の動くことができる最大の範囲をいう。</p> <p>別表第7 特別の教育を必要とする 危害のおそれの多い業務</p> <p>1～15 (略)</p> <p><u>16</u> <u>テールゲートリフター</u> (貨物自動車 (専ら荷を運搬する構造の自動車のうち、不整地運搬車及び構内運搬車 (長さが4.7メートル以下、幅が1.7メートル以下、高さが2.0メートル以下の専ら荷を運搬する構造の自動車のうち、最高速度が毎時15キロメートル以下のもの (不整地運搬車を除く。) をいう。) 以外のものをいう。) の荷台の後部に設置された動力により駆動されるリフトをいう。) の操作の業務 (当該貨物自動車に荷を積む作業又は当該貨物自動車から荷を卸す作業を伴うものに限る。)</p> <p><u>17</u>～<u>41</u> (略)</p>	<p>の各部の動くことができる最大の範囲をいう。</p> <p>別表第7 特別の教育を必要とする 危害のおそれの多い業務</p> <p>1～15 (略)</p> <p>(新設)</p> <p><u>16</u>～<u>40</u> (略)</p>
---	---

以 上