

平成31年3月18日

各府省事務次官 殿

各外局長 殿

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—691）」の一部を下記のとおり改正したので、平成32年8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でこれに対応する改正後欄に掲げる規定の傍線を付した部分があるものは、これを当該傍線を付した部分のように改め、改正前欄に掲げる規定の傍線を付した部分でこれに対応する改正後欄に掲げる規定の傍線を付した部分がないものは、これを削る。

改 正 後	改 正 前
第30条関係 1～3（略） 4 <u>別表第7第35項及び第36</u> <u>項の「産業用ロボット」とは、</u> マニプレータ及び記憶装置（可	第30条関係 1～3（同左） 4 <u>別表第7第33項及び第34</u> <u>項の「産業用ロボット」とは、</u> 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の各部の動くことができる最大の範囲をい

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の各部の動くことができる最大の範囲をい

<p>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>1～19 (略)</p> <p><u>20</u> <u>チェーンソーを用いて行う立 木の伐木、かかり木の処理又は 造材の業務</u></p> <p>(削る)</p> <p><u>21～40</u> (略)</p>	<p>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>1～19 (同左)</p> <p><u>20</u> <u>胸高直径が70センチメー トル以上の立木の伐木、胸高直 径が20センチメートル以上で 、重心が著しく偏している立木 の伐木、つり切りその他特殊な 方法による伐木又はかかり木で 、かかっている木の胸高直径が 20センチメートル以上である ものの処理の業務 (第16項に 掲げる業務を除く。)</u></p> <p><u>21</u> <u>チェーンソーを用いて行う立 木の伐木、かかり木の処理又は 造材の業務 (前項に掲げる業務 を除く。)</u></p> <p><u>22～41</u> (同左)</p>
--	---

以 上