

名 称	機械の使用状況・危険源・危険状態の特定				リスクの見積り(既設設備)				リスク 評価1	リスクの再見積り					リスク 評価2	リスクの再見積り				リスク 評価3									
	運 転 状 態	使用される状況		危険源	危険状態		労働災害の発生する確率と労働災害の大きさを 組み合わせることにより表す指標				リ ス ク 低 減 の 必 要 性 の 有 無	(5)安全方策(既設)					リ ス ク 低 減 の 必 要 性 の 有 無	リスク評価1でリスク低減の必要性がある場合				リ ス ク 低 減 の 必 要 性 の 有 無							
		想定トラブル処理内容、 または想定点検修理内容		労働災害を引 き起こす根源	労働者が危険源にさらされる状態 (安全方策を何も実施しない場合)		(1) 近づく頻度	(2) けがの可能性	(3) けがの程度	リ ス ク レ ベ ル		(6)安全方策(新規)						リ ス ク レ ベ ル											
		作業区分		可動部名称	災害の種類		頻繁:4 時々:2 滅多にない:1	非常に高い:6 高い:4 ある:2 ほとんどない:1	致命傷:10 重大災害:6 軽度災害:3 微小災害:1			(1) +	(2) +	(3) +	評 価 点 計 (4) +	評 価 点 計 (5) +			評 価 点 計 (4) +	評 価 点 計 (5) +	評 価 点 計 (4) +		評 価 点 計 (5) +						
		定常作業 トラブル処理 運転状態確認 試運転 その他		段取り 清掃 保守点検 非定常	はさまれ・巻き込まれ 切れ・こすれ 激突 墜落・転落 その他							a.安全防護物 b.追加の安全方策 c.使用上の情報																	
上記安全方策から選択		非常停止装置			警報装置等 ～から 選択～は 不足の場合 加算		a.安全防護物 b.追加の安全方策 c.使用上の情報																						
内容		No.	内容		No.	配点(安全方策を何も実施しない場合)		小計 (4)	種類	配点	種類	配点	種類	配点			種類	配点				種類		配点					
[3] 空 パ レ ッ ト コ ン ベ ア	自動	トラブル処理のためコンベア上へ進入		空パレットコンベア	空パレットと空パレットに足を挟まれる		4	2	3	9	有					0	9	有	-8					-8	1		無		
	自動	コンベア下部に手を挿入		チェーン・スプロケット	チェーンに手を挟まれる		2	2	3	7	無					0	7	無											
	自動	手動運転にて可動部に接近(接触)		空パレットコンベア	手を挟まれる		1	2	3	6	無					0	6	無											
	自動	手動運転にて可動部に接近(接触)		空パレットトランスファー	手を挟まれる		4	4	3	11	有					0	11	有	-8									無	
	自動	手動運転にて可動部に接近(接触)		空パレットトランスファー	手を挟まれる		4	4	3	11	有					0	11	有	-8									無	
	手動	トラブル処理のためコンベア上へ進入		空パレットコンベア	空パレットと空パレットに足を挟まれる		4	2	3	9	有					0	9	有	-8										無
	手動	コンベア下部に手を挿入		チェーン・スプロケット	チェーンに手を挟まれる		2	2	3	7	無					0	7	無											
	手動	手動運転にて可動部に接近(接触)		空パレットコンベア	手を挟まれる		1	2	3	6	無					0	6	無											
	手動	手動運転にて可動部に接近(接触)		空パレットトランスファー	手を挟まれる		4	4	3	11	有					0	11	有	-8										無
[4] カ ー ト ン コ ン ベ ア	自動	トラブル処理のためコンベア上へ進入		Vベルトコンベア	ケースとケースの間に手を挟まれる		4	2	1	7	無					0	7	無											
	自動	トラブル処理のためコンベア上へ進入		Vベルトコンベア	Vベルトとローラーに指を挟まれる		4	4	3	11	有					0	11	有	-4									無	
	自動	トラブル処理のためコンベア上へ進入		振分け装置	作動プレート・シャフトに手を挟まれ、 巻き込まれる		4	4	3	11	有					0	11	有	-4									無	
	自動	トラブル処理のためコンベア下へ進入		振分け装置	作動シャフト・プレートに手を挟まれ、 巻き込まれる		4	4	3	11	有					0	11	有	-12										無
	自動	トラブル処理のためコンベア上へ進入		アキュームローラーコンベア	ローラーに手を巻き込まれる		4	4	3	11	有					0	11	有	-4									無	
	自動	トラブル処理のためコンベア上へ進入		アキュームローラーコンベア	ローラーとVベルト間に指を巻き込まれる		4	4	3	11	有					0	11	有	-4									無	
	自動	トラブル処理のためコンベア上へ進入		アキュームローラーコンベア	ストッパーに手を挟まれる		4	4	3	11	有					0	11	有	-4									無	
	自動	点検のためアキュームクローザに手を挿入		アキュームクローザ	ケース整列ブッシュに手を挟まれる		2	4	6	12	有					0	12	有	-4									無	
手動	手動運転にて可動部に接近(接触)			可動部に挟まれ、巻き込まれる		2	4	3	9	有					0	9	有	-4									無		
[5] パ レ ッ タ イ ザ 本 体	自動	トラブル処理のため上部より進入		パッケージングコンベア	ローラーに手を巻き込まれる		4	4	3	11	有	-2				-2	9	有	-4									無	
	自動	トラブル処理のため上部より進入		パッケージングコンベア	チェーンに手を挟まれる		4	4	3	11	有	-2				-2	9	有	-4									無	
	自動	トラブル処理のため上部より進入		パッケージングコンベア	ラムに手を挟まれる		4	2	3	9	有	-2				-2	7	無											
	自動	トラブル処理のため上部より進入		本体内	クローザーに手を挟まれる		4	4	3	11	有	-2				-2	9	有	-4									無	
	自動	トラブル処理のため上部より進入		本体内	ストリッパに手を挟まれる		4	4	3	11	有	-2				-2	9	有	-4									無	
	自動	トラブル処理のため上部側面より手を挿入		本体内	ストリッパに手を挟まれる		4	4	3	11	有	-2				-2	9	有	-4									無	
	自動	トラブル処理のため裏面より内部へ進入		ロワレータ	ロワレータに挟まれる		4	4	6	14	有	-6				-6	8	無	-8									無	
	自動	トラブル処理のためパレット出口部より内部へ進入		ロワレータ	ロワレータに挟まれる		4	4	6	14	有	-6				-6	8	無	-8									無	
	自動	トラブル処理のためパレット出口部より内部へ進入		チェーン・スプロケット	チェーンに手を挟まれる		4	4	3	11	有	-6				-6	5	無	-8									無	
	自動	点検のため昇降減速機カップリング部に手を挿入		ロワレータ	カップリングに手を巻き込まれる		1	2	6	9	有					0	9	有	-12									無	
手動	手動運転にて可動部に接近(接触)		本体内外	可動部に挟まれ、巻き込まれる		1	4	6	11	有	-6				-6	5	無												

