基安安発１２２４第１号
平成２５年１２月２４日

都道府県労働局労働基準部安全主務課長　殿

厚生労働省労働基準局安全衛生部
安　全　課　長

産業用ロボットに係る労働安全衛生規則第 150 条の４
の施行通達の一部改正に当たっての留意事項について

標記については、平成 25 年 12 月 24 日付け基発 1224 第２号「産業用ロボットに係る労働安全衛生規則第 150 条の４の施行通達の一部改正について」により通知したところであるが、その運用にあたっては、下記を参考とされたい。

なお、関係団体に対しても別紙のとおり通知していることを申し添える（略）。

記

１　改正施行通達の記の第３の５の（２）関係

①「危険性又は有害性等の調査等に関する指針」の運用に当たっては、「危険性又は有害性等の調査等に関する指針について」（平成 18 年３月 10 日付け基発第 0310001 号）及び「機械の包括的な安全基準に関する指針」（平成 19 年７月 31 日付け基発第 0731001 号）に留意すること。

②イの産業用ロボットのマニプレータ等の力及び運動エネルギーについては、国際標準化機構（ISO）の産業用ロボットの規格の技術仕様書（TS15066）において、人に危害を加えないと判断される数値を審議中であること。本技術仕様書が制定され、制御によらず構造的に当該数値以下となることが担保される場合、この観点において危険の生ずるおそれが無いと判断できる一例となること。

③ロについて、マニプレータ等と周辺構造物との間隔（最接近距離）を 500mm 以上とするか、又は人体がマニプレータ等と周辺構造物との間に拘束された場合、駆動用動力なしで人力で開放できる場合は、この観点において危険の生ずるおそれが無いと判断できる一例となること。

２　改正施行通達の記の第３の５の（３）のホ関係

国際標準化機構（ISO）の産業用ロボットの規格（ISO　10218－1:2011 及び ISO 10218－2:2011）については、それぞれ対応する日本工業規格（JIS　B8433－1（予定）及び JIS　B8433－2（予定））を作成準備中であること。