（立旋盤等のテーブルへの搭乗の禁止）

第百十六条　事業者は、立旋盤、プレーナー等を使用する作業場において作業に従事する作業従事者を運転中の立旋盤、プレーナー等のテーブルに乗せてはならない。ただし、テーブルに乗つた者又は操作盤に配置された者が、直ちに機械を停止することができるときは、この限りでない。

２　前項の作業場において作業に従事する作業従事者は、同項ただし書の場合を除き、運転中の立旋盤、プレーナー等のテーブルに乗つてはならない。

（立入禁止）

第百二十八条　事業者は、自動送材車式帯のこ盤を使用する作業場において作業に従事する作業従事者が自動送材車式帯のこ盤の送材車と歯との間に立ち入ることについて、禁止する旨を見やすい箇所に表示することその他の方法により禁止するとともに、表示以外の方法により禁止したときは、当該箇所が立入禁止である旨を見やすい箇所に表示しなければならない。

２　前項の作業場において作業に従事する作業従事者は、同項の規定により立ち入ることを禁止された箇所に立ち入つてはならない。

（教示等）

第百五十条の三　事業者は、産業用ロボットの可動範囲内において当該産業用ロボットについて教示等の作業を行うときは、当該産業用ロボットの不意の作動による危険又は当該産業用ロボットの誤操作による危険を防止するため、次の措置を講じなければならない。ただし、第一号及び第二号の措置については、産業用ロボットの駆動源を遮断して作業を行うときは、この限りでない。

一　（略）

二　作業従事者又は当該者を監視する者が異常時に直ちに産業用ロボットの運転を停止することができるようにするための措置を講ずること。

三　作業を行つている間産業用ロボットの起動スイッチ等に作業中である旨を表示する等作業従事者以外の者が当該起動スイッチ等を操作することを防止するための措置を講ずること。

（検査等）

第百五十条の五　事業者は、産業用ロボットの可動範囲内において当該産業用ロボットの検査、修理、調整（教示等に該当するものを除く。）、掃除若しくは給油又はこれらの結果の確認の作業を行うときは、当該産業用ロボットの運転を停止するとともに、当該作業を行つている間当該産業用ロボットの起動スイッチに錠をかけ、当該産業用ロボットの起動スイッチに作業中である旨を表示する等当該作業に従事している作業従事者以外の者が当該起動スイッチを操作することを防止するための措置を講じなければならない。ただし、産業用ロボットの運転中に作業を行わなければならない場合において、当該産業用ロボットの不意の作動による危険又は当該産業用ロボットの誤操作による危険を防止するため、次の措置を講じたときは、この限りでない。

一　（略）

二　作業従事者又は当該者を監視する者が異常時に直ちに産業用ロボットの運転を停止することができるようにするための措置を講ずること。

三　作業を行つている間産業用ロボットの運転状態を切り替えるためのスイッチ等に作業中である旨を表示する等作業従事者以外の者が当該スイッチ等を操作することを防止するための措置を講ずること。

（立旋盤等のテーブルへの搭乗の禁止）

第百十六条　事業者は、立旋盤、プレーナー等を使用する作業場において作業に従事する者を運転中の立旋盤、プレーナー等のテーブルに乗せてはならない。ただし、テーブルに乗つた者又は操作盤に配置された者が、直ちに機械を停止することができるときは、この限りでない。

２　前項の作業場において作業に従事する者は、同項ただし書の場合を除き、運転中の立旋盤、プレーナー等のテーブルに乗つてはならない。

（立入禁止）

第百二十八条　事業者は、自動送材車式帯のこ盤を使用する作業場において作業に従事する者が自動送材車式帯のこ盤の送材車と歯との間に立ち入ることについて、禁止する旨を見やすい箇所に表示することその他の方法により禁止するとともに、表示以外の方法により禁止したときは、当該箇所が立入禁止である旨を見やすい箇所に表示しなければならない。

２　前項の作業場において作業に従事する者は、同項の規定により立ち入ることを禁止された箇所に立ち入つてはならない。

（教示等）

第百五十条の三　事業者は、産業用ロボットの可動範囲内において当該産業用ロボットについて教示等の作業を行うときは、当該産業用ロボットの不意の作動による危険又は当該産業用ロボットの誤操作による危険を防止するため、次の措置を講じなければならない。ただし、第一号及び第二号の措置については、産業用ロボットの駆動源を遮断して作業を行うときは、この限りでない。

一　（略）

二　作業に従事している者又は当該者を監視する者が異常時に直ちに産業用ロボットの運転を停止することができるようにするための措置を講ずること。

三　作業を行つている間産業用ロボットの起動スイッチ等に作業中である旨を表示する等作業に従事している者以外の者が当該起動スイッチ等を操作することを防止するための措置を講ずること。

（検査等）

第百五十条の五　事業者は、産業用ロボットの可動範囲内において当該産業用ロボットの検査、修理、調整（教示等に該当するものを除く。）、掃除若しくは給油又はこれらの結果の確認の作業を行うときは、当該産業用ロボットの運転を停止するとともに、当該作業を行つている間当該産業用ロボットの起動スイッチに錠をかけ、当該産業用ロボットの起動スイッチに作業中である旨を表示する等当該作業に従事している者以外の者が当該起動スイッチを操作することを防止するための措置を講じなければならない。ただし、産業用ロボットの運転中に作業を行わなければならない場合において、当該産業用ロボットの不意の作動による危険又は当該産業用ロボットの誤操作による危険を防止するため、次の措置を講じたときは、この限りでない。

一　（略）

二　作業に従事している者又は当該者を監視する者が異常時に直ちに産業用ロボットの運転を停止することができるようにするための措置を講ずること。

三　作業を行つている間産業用ロボットの運転状態を切り替えるためのスイッチ等に作業中である旨を表示する等作業に従事している者以外の者が当該スイッチ等を操作することを防止するための措置を講ずること。