



パレタイザ及びデパレタイザ

JIS B 8951 : 2014

(JSIM/JSA)

平成 26 年 1 月 20 日 改正

日本工業標準調査会 審議

(日本規格協会 発行)

日本工業標準調査会標準部会 物流技術専門委員会 構成表

	氏名	所属
(委員会長)	増井 忠幸	東京都市大学
(委員)	安藤 弘一	株式会社日通総合研究所
	伊藤 功	一般社団法人日本船主協会（日本郵船株式会社）
	梅崎 重夫	独立行政法人労働安全衛生総合研究所
	小田 和裕	日本貨物鉄道株式会社
	奥山 正二	一般社団法人日本産業機械工業会
	酒田 義矢	一般社団法人日本パレット協会（ユーピーアール株式会社）
	高瀬 健一郎	一般社団法人日本産業車両協会
	高辻 成次	一般社団法人日本航空宇宙工業会
	徳田 雅人	公益社団法人日本ロジスティクスシステム協会
	永嶋 功	公益社団法人全日本トラック協会
	吉屋 一	公益社団法人日本包装技術協会

主務大臣：経済産業大臣 制定：平成 2.2.1 改正：平成 26.1.20

官報公示：平成 26.1.20

原案作成者：一般社団法人日本産業機械工業会

（〒105-0011 東京都港区芝公園 3-5-8 機械振興会館 TEL 03-3434-6821）

一般財団法人日本規格協会

（〒108-0073 東京都港区三田 3-13-12 三田 MT ビル TEL 03-4231-8530）

審議部会：日本工業標準調査会 標準部会（部会長 稲葉 敦）

審議専門委員会：物流技術専門委員会（委員会長 増井 忠幸）

この規格についての意見又は質問は、上記原案作成者又は経済産業省産業技術環境局 基準認証ユニット産業基盤標準化推進室（〒100-8901 東京都千代田区霞が関 1-3-1）にご連絡ください。

なお、日本工業規格は、工業標準化法第 15 条の規定によって、少なくとも 5 年を経過する日までに日本工業標準調査会の審議に付され、速やかに、確認、改正又は廃止されます。

目 次

	ページ
序文.....	1
1 適用範囲.....	1
2 引用規格.....	1
3 用語及び定義.....	2
4 パレタイザ及びデパレタイザの種類.....	4
4.1 機械パレタイザ.....	4
4.2 機械デパレタイザ.....	4
4.3 ロボットパレタイザ.....	4
4.4 ロボットデパレタイザ.....	5
5 構成.....	5
5.1 機械パレタイザの構成.....	5
5.2 機械デパレタイザの構成.....	6
5.3 ロボットパレタイザの構成.....	7
5.4 ロボットデパレタイザの構成.....	9
5.5 空パレット段ばらし機の構成.....	10
5.6 空パレット段積み機の構成.....	11
6 パレタイズ及びデパレタイズの受渡し方式.....	12
6.1 パレタイズの受渡し方式による分類.....	12
6.2 デパレタイズの受渡し方式による分類.....	18
7 処理能力.....	18
7.1 パレタイザの積付け能力及びデパレタイザの取卸し能力の表し方.....	18
7.2 処理能力に関わる要素.....	19
7.3 処理能力評価.....	19
8 リスクアセスメントの実施.....	19
9 安全要求事項及び保護方策.....	19
9.1 一般.....	19
9.2 保護方策.....	19
9.3 人の内部区域への立入り時の安全確保.....	20
9.4 人の内部区域侵入への対策.....	20
9.5 通常運用での手動介在時の安全確保.....	20
9.6 荷物の安定性確保.....	20
9.7 保守作業時における安全確保.....	21
9.8 非常停止機器の設置場所.....	21
9.9 操作位置及び日常保守位置への接近手段.....	21
9.10 制御システムの安全関連部.....	21