

<h2 style="margin: 0;">車両系荷役運搬機械</h2>		<div style="border: 1px solid black; padding: 5px; display: inline-block;"> フォークリフト・ショベルローダー フォークローダー・不整地運搬車 貨物自動車等 </div>		<h2 style="margin: 0;">作業計画書</h2>	
作成日 平成 年 月 日					
工事名称			事業者		
使用機械	種類				
	能力				
	台数	台	台		
使用目的					
人員配置	作業指揮者				運転者
作業場所	広 さ	広い・狭い (m × m = m ²) (m × m = m ²) (m × m = m ²)			
	地 形	平坦・勾配 () 度・その他 ()			
	地 質	強固・固い・軟弱			
運行経路と作業範囲	制限速度	地形、地盤の状況に応じた適正な制限速度を定める () km/h			
	運行経路	必要な幅員 () m・ガードレールの設置・その他 ()			
		路肩の崩壊防止措置	ガードレールの設置・その他 ()		
		地盤の不等沈下防止措置			
	作業範囲	路肩・傾斜地作業	誘導員の配置・ガードレールの設置・標識の設置		
		労働者の接触防止措置	誘導員の配置・危険箇所立入禁止		
運搬機械と労働者の通行区分		図 示			
作業方法	作業予定時間	平成 年 月 日 開始 時 分 終了 時 分			
	荷	種類・形状・寸法・有害性			
		重量・数量			
	機械の種類に適した作業方法になっていること				
	<div style="border: 1px solid black; padding: 5px; display: inline-block;"> 例：運搬の順序・旋回方法・誘導者との合図の方法・機械の安定度 </div>				
作業場所の地形、地盤に適した作業方法になっていること					
留意事項	・作業計画の内容を関係者全員に周知			指示命令系 統	
	・				
	・				

配置図

(作業場所全体を示す平面図。必要に応じて側面図)

図示する事項
 工作物・機械の配置・運行経路(幅員・ガードレール)・作業範囲(誘導者ガードレール・標識)・危険箇所立入禁止・安全通路・作業方法(順序・旋回方法) その他

元 請 確 認

打合せ参加者のサイン (打合日 平成 年 月 日)