

作品No.	5811
区分	重筋作業・作業姿勢の改善

出品企業/事業所名	マツダ株式会社 防府工場 西浦地区(第4車両製造部)
作品名	楽・transfer (ラク・トランスファー)
作品の概要	ペダル操作1回で：①空容器の段バラシ・②指定位置への空箱供給・③実容器(約10kg)の払出しを実現。

**改善前** (写真、イラスト、図など)

❖ 容器を入れ替える毎に、以下の作業が発生していた  
※ 100枚/箱、(収納時間:約10分/箱)

①実容器(約10kg/箱)の運搬作業 **【重筋作業】**  
②空容器の仮置き場から移し作業 **【作業ロス】**  
③段積みされた空容器を仮置き場へ降ろす作業 **【作業ロス】**

①製品のバラタイズ & 品質チェック  
②実容器の払出し(約10kg)  
③空容器の供給  
④空容器の準備

困りごと・改善の目的	容器の準備及び運搬作業における重筋作業と作業ロスの削減
------------	-----------------------------

改善後	機構	<input checked="" type="checkbox"/> てこ <input checked="" type="checkbox"/> リンク <input checked="" type="checkbox"/> 斜面(重力) <input type="checkbox"/> 滑車・輪軸 <input type="checkbox"/> カム <input type="checkbox"/> 歯車 <input type="checkbox"/> ゼネバストップ <input type="checkbox"/> ベルト・ロープ・チェーン <input type="checkbox"/> その他	動力源	<input checked="" type="checkbox"/> 重力 <input checked="" type="checkbox"/> 人の力 <input type="checkbox"/> 磁力 <input type="checkbox"/> 弾性力 <input type="checkbox"/> ゼンマイ <input type="checkbox"/> 浮力 <input type="checkbox"/> 自然のエネルギー <input type="checkbox"/> 他動力 <input type="checkbox"/> 電気・エア <input type="checkbox"/> その他

(写真、イラスト、図など)

1回のペダル操作による段バラシ機構と払出し機構の連動

段バラシ機構と縁切り機構の組合せによる確実な1個供給

実容器の90° 旋回払出し機構

効果	金額	時間	製作工数
	2,311円/月 (27,733円/年)	0.9H/月 ⇒ 0.33H/月 (0.57H/月の削減)	19.0 H
	安全	環境	その他
	リスク評価 2 → 1	無し	無し

その他 同容器を使用するラインに対し、水平展開を検討中(実機のサイズ調整) / 不随作業として、リフト作業者の作業負荷軽減についても追加機構検討中