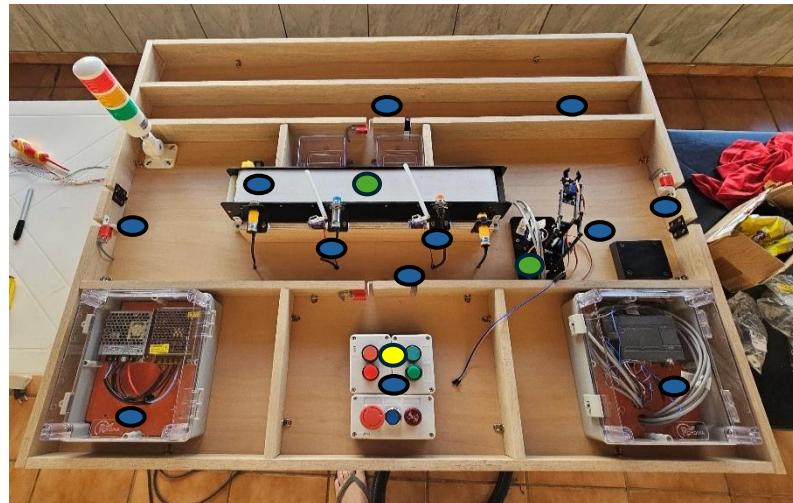


#### 4.2.3. Aplicações em automação e segurança

**Mapa de risco projeto esteira transportadora com garra robótica**



Identificação	Perigo identificado	Meio de controle
1	Queda de material	Sistema de segurança nas portas ao adentrar o perímetro da máquina, botão de emergência, sinalização de máquina em operação, EPI's obrigatórios para função como luva, protetor auditivo, capacete
2	Esmagamento de membros	Sistema de segurança nas portas ao adentrar o perímetro da máquina, botão de emergência, sinalização de máquina em operação, EPI's obrigatórios para função como luva, protetor auditivo, capacete
3	Choque elétrico	Aterramento e dispositivos de proteção, EPI's obrigatórios para função como luva para alta tensão, protetor auditivo, capacete, ferramentas isoladas 1KV
4	Ruído excessivo (ambiente físico)	Uso obrigatório de protetor auditivo
5	Risco ergonômico (postura e repetitividade)	Pausas programadas, rotação de tarefas, uso de calçados ergonômicos e assentos ajustáveis

Legenda		
Risco alto e não pode ser controlado		Risco físico
		Risco químico
Risco relevante e pode ser controlado		Risco ergonômico
		Risco mecânico/de acidentes
Risco baixo ou médio já controlado		Risco biológico