

Оптимальное положение для ручной обработки груза

Оптимальное положение для ручной обработки груза (ideal posture for manual handling): положения тела вертикальное и симметричное по отношению к грузу с обеспечением в горизонтальной плоскости расстояния между центром массы тела и центром массы обрабатываемого груза менее 0,25 м, в вертикальной плоскости захвата груза выше локтевого сустава - не более чем на 0,25 м

Источник: " ГОСТ Р ИСО 11228-1-2009. Система стандартов безопасности труда. Эргономика. Ручная обработка грузов. Часть 1. Поднятие и переноска. Общие требования"

(утв. Приказом Ростехрегулирования от 27.07.2009 № 261-ст)