



PROCEDIMIENTO DE EVALUACIÓN Y ACREDITACIÓN DE LAS COMPETENCIAS PROFESIONALES

CUESTIONARIO DE AUTOEVALUACIÓN PARA LAS TRABAJADORAS Y TRABAJADORES

UNIDAD DE COMPETENCIA

“UC2830_2: Realizar operaciones con robots por control remoto en demolición en construcción”

LEA ATENTAMENTE LAS INSTRUCCIONES

Conteste a este cuestionario de **FORMA SINCERA**. La información recogida en él tiene **CARÁCTER RESERVADO**, al estar protegida por lo dispuesto en la Ley Orgánica 15/1999, de 13 de diciembre, de protección de datos de carácter personal.

Su resultado servirá solamente para ayudarle, **ORIENTÁNDOLE** en qué medida posee la competencia profesional de la “UC2830_2: Realizar operaciones con robots por control remoto en demolición en construcción”.

No se preocupe, con independencia del resultado de esta autoevaluación, Ud. **TIENE DERECHO A PARTICIPAR EN EL PROCEDIMIENTO DE EVALUACIÓN**, siempre que cumpla los requisitos de la convocatoria.

| | |
|--|--------|
| Nombre y apellidos del trabajador/a: NIF: | Firma: |
| Nombre y apellidos del asesor/a: NIF: | Firma: |

INSTRUCCIONES CUMPLIMENTACIÓN DEL CUESTIONARIO:

Las actividades profesionales aparecen ordenadas en bloques desde el número 1 en adelante. Cada uno de los bloques agrupa una serie de actividades más simples (subactividades) numeradas con 1.1., 1.2.,..., en adelante.

Lea atentamente la actividad profesional con que comienza cada bloque y a continuación las subactividades que agrupa. Marque con una cruz, en los cuadrados disponibles, el indicador de autoevaluación que considere más ajustado a su grado de dominio de cada una de ellas. Dichos indicadores son los siguientes:

1. No sé hacerlo.
2. Lo puedo hacer con ayuda.
3. Lo puedo hacer sin necesitar ayuda.
4. Lo puedo hacer sin necesitar ayuda, e incluso podría formar a otro trabajador o trabajadora.

| 1: Revisar el estado del robot de demolición y/o desmantelamiento por control remoto para detectar elementos en posible mal estado, asegurando el estado funcional y operativo previo a la puesta en marcha. | INDICADORES DE AUTOEVALUACIÓN | | | |
|--|-------------------------------|--------------------------|--------------------------|--------------------------|
| | 1 | 2 | 3 | 4 |
| 1.1: Comprobar el estado general de los elementos del robot por control remoto (iluminación, soportes de apoyo, latiguillos hidráulicos, entre otros) y la presencia de pérdidas (aceites, refrigerantes, entre otros) visualmente, detectando posibles defectos, carencias o fugas que puedan poner en peligro a la maquinaria. | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| 1.2: Revisar el estado del tren de rodaje (orugas, articulaciones, rodillos, bulones), caminando alrededor de la máquina, con el motor parado y cable de alimentación desconectado, realizando una inspección visual y táctil para verificar y detectar posibles defectos de estado, descartando la presencia de fisuras o cortes, o el estado de bastidores, rodillos, tren de rodaje, casquillos, entre otros o deficiencias que comprometan la seguridad en el trabajo. | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| 1.3: Comprobar visualmente el estado de los implementos (cizallas, martillos picadores o demoledores, entre otros), y de sus componentes (dientes, cuchillas, pasadores y tornillería), antes de empezar el trabajo y según sea el mismo, verificando su idoneidad para las operaciones a realizar, detectando holguras excesivas, falta de elementos, engrase o desgastes excesivos. | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| 1.4: Verificar visualmente los niveles de aceite y refrigerante del motor, asegurando que puede operar la máquina sin deteriorarla, rellenando, en caso necesario, para evitar que la falta de lubricación del motor produzca daños en el mismo. | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |

| 1: Revisar el estado del robot de demolición y/o desmantelamiento por control remoto para detectar elementos en posible mal estado, asegurando el estado funcional y operativo previo a la puesta en marcha. | INDICADORES DE AUTOEVALUACIÓN | | | |
|--|-------------------------------|--------------------------|--------------------------|--------------------------|
| | 1 | 2 | 3 | 4 |
| 1.5: Comprobar visualmente el nivel de los líquidos hidráulicos, verificando que se encuentran dentro de los valores, añadiendo, en caso necesario, hasta alcanzarlos. | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| 1.6: Comprobar el estado de las protecciones antivuelco, estabilizadores, entre otros, verificando el estado de los anclajes, para detectar deterioros que puedan afectar a la seguridad del robot, en los procesos de demolición o perforación. | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| 1.7: Comprobar el estado de los sistemas de seguridad que disponga el equipo (paradas de emergencia, sistemas luminosos, entre otros), verificando el estado de mismos para evitar que puedan afectar a la seguridad del operador y/o terceras personas. | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |

| 2: Realizar las acciones de puesta en marcha del robot de demolición y/o desmantelamiento por control remoto, siguiendo el modo y orden para ponerla en disposición de trabajo. | INDICADORES DE AUTOEVALUACIÓN | | | |
|--|-------------------------------|--------------------------|--------------------------|--------------------------|
| | 1 | 2 | 3 | 4 |
| 2.1: Realizar la conexión de la máquina mediante un interruptor de fuga a tierra con protección personal, verificando que se activa a 30 mA, asegurando de que no pase el cable por encima de la misma o aplastado por el tren de rodaje y que la tensión de red corresponde con la placa de características de la máquina. | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| 2.2: Arrancar la máquina, introduciendo la llave en su caso y activando el seccionador para dar paso al encendido eléctrico, verificando que el cable eléctrico de conexión este enrollado para evitar sobrecalentamientos. | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| 2.3: Identificar visualmente los indicadores y testigos luminosos del cuadro de mando por control remoto, asegurándose que las lecturas están dentro de los parámetros de operación normal de la máquina, no realizando ninguna maniobra hasta que se haya verificado que el cable de alimentación no esté enganchado y que no hay personas alrededor de la máquina. | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| 2.4: Maniobrar los mandos de la máquina en vacío (sin exigencia de esfuerzo) para comprobar su funcionamiento. | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |

| 2: Realizar las acciones de puesta en marcha del robot de demolición y/o desmantelamiento por control remoto, siguiendo el modo y orden para ponerla en disposición de trabajo. | INDICADORES DE AUTOEVALUACIÓN | | | |
|---|-------------------------------|--------------------------|--------------------------|--------------------------|
| | 1 | 2 | 3 | 4 |
| 2.5: Accionar los dispositivos de seguridad de la máquina (tales como avisadores ópticos y acústicos, limitadores de carga o vuelco, entre otros), revisándolos manualmente para asegurarse que funcionan. | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| 2.6: Seleccionar los elementos de la máquina e implementos necesarios en función del trabajo a realizar (demolición, corte, carga, entre otros), para poder realizarlo en las mejores condiciones y de forma segura. | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| 2.7: Montar o desmontar los implementos para acondicionar la máquina para un nuevo trabajo, con la máquina en posición estable, alineando el equipo con el implemento y realizando las conexiones o desconexiones necesarias. | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |

| 3: Desplazar el robot de demolición y/o desmantelamiento por control remoto al lugar de trabajo en la obra de forma segura, operándola, respetando la señalización e indicaciones del plan de seguridad y salud para realizar el trabajo encomendado. | INDICADORES DE AUTOEVALUACIÓN | | | |
|---|-------------------------------|--------------------------|--------------------------|--------------------------|
| | 1 | 2 | 3 | 4 |
| 3.1: Activar los circuitos de la máquina, estando los soportes de apoyo levantados, y colocándola en su conjunto en posición de desplazamiento para moverla a un lugar de trabajo, comprobando que la máquina no se va a desplazar en zonas profundas (o sótanos de construcciones) cuyo nivel de agua pueda alcanzar el equipamiento de la máquina. | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| 3.2: Hacer sonar el claxon antes de proceder a desactivar el bloqueador, para avisar al personal que pudiera encontrarse en las inmediaciones de la máquina. | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| 3.3: Bajar la máquina en funcionamiento, en el caso de que esté subida en un medio de transporte, sin comprometer la estabilidad del conjunto, no realizando maniobras bruscas para adaptarla a las condiciones del terreno. | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| 3.4: Desplazar la máquina hasta el lugar de trabajo (previa revisión del estado del terreno) de forma segura, desplazándola, estando el operador detrás o al lado de la misma, y en superficies con pendiente, delante de la misma, adecuando la velocidad de la marcha a las circunstancias del suelo y de los espacios interiores de la obra, evitando cualquier riesgo y solicitando la ayuda de un señalista, cuando sea necesario. | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |

| 3: Desplazar el robot de demolición y/o desmantelamiento por control remoto al lugar de trabajo en la obra de forma segura, operándola, respetando la señalización e indicaciones del plan de seguridad y salud para realizar el trabajo encomendado. | INDICADORES DE AUTOEVALUACIÓN | | | |
|---|-------------------------------|--------------------------|--------------------------|--------------------------|
| | 1 | 2 | 3 | 4 |
| 3.5: Revisar los lugares de paso de la máquina, verificando que se encuentran en condiciones de seguridad para el acceso de la misma a los lugares de trabajo, adecuándolos, en su caso o indicando que se realice su ejecución por otros medios. | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| 3.6: Examinar la documentación técnica y la orden de demolición y/o desmantelamiento recibida para conocer los datos necesarios para el desempeño del trabajo, evitando la rotura de líneas de servicio en su desplazamiento. | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| 3.7: Comprobar el lugar de trabajo sobre el que se va a ubicar la máquina que esté acondicionado (nivelado, pasos de acceso, entre otros), retirando aquellos objetos que puedan ocasionar la inestabilidad del equipo o suponer un riesgo, evitando realizar el operaciones inadecuadas e inseguras. | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |

| 4: Ejecutar trabajos de demolición y/o desmantelamiento con robot por control remoto sobre construcciones, adaptándose a las tipologías y espacios de las mismas para su posterior tratamiento. | INDICADORES DE AUTOEVALUACIÓN | | | |
|---|-------------------------------|--------------------------|--------------------------|--------------------------|
| | 1 | 2 | 3 | 4 |
| 4.1: Posicionar la máquina sobre un suelo firme y nivelado, verificando que no existen personas en la zona de riesgo de la máquina, extendiendo los soportes de apoyo por completo y verificando que el implemento de demolición es el adecuado al tipo de trabajo (corte, perforación, carga, desmantelamiento, entre otros), asegurándose que resiste su peso, especialmente en trabajos junto a bordes de desmontes, forjados y/o terrenos embarrados. | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| 4.2: Izar la máquina hasta su posición de demolición y/o desmantelamiento, no utilizando el brazo y la función de rotación para golpear, demoler o rascar, realizando el trabajo de arriba hacia abajo, verificando la estabilidad de los elementos, para evitar su caída inesperada hacia lugares no deseados o colindantes, evitando estar cerca de objetos fijos (paredes, por ejemplo) para aumentar la fuerza en el objeto de trabajo, ya que puede sufrir sobrecarga. | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| 4.3: Adaptar el implemento adecuado (cuchara, pala, pinza, entre otros) al robot, solicitando la colaboración de otros trabajadores de apoyo para realizar la carga de material sobre camión o gestión de los residuos de demolición según el tipo, que realizarán dicha actividad (transporte o gestión). | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |

| 4: Ejecutar trabajos de demolición y/o desmantelamiento con robot por control remoto sobre construcciones, adaptándose a las tipologías y espacios de las mismas para su posterior tratamiento. | INDICADORES DE AUTOEVALUACIÓN | | | |
|--|-------------------------------|--------------------------|--------------------------|--------------------------|
| | 1 | 2 | 3 | 4 |
| 4.4: Reposicionar los robots, realizando las maniobras necesarias (desplazando los equipos y la propia máquina, entre otros), para la continuación del trabajo, avisando al personal de prevención mediante comunicación directa de cualquier situación que afecte a la misma. | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| 4.5: Sustituir los elementos fungibles de los implementos (dientes, cuchillas, entre otros) en función de su desgaste, siguiendo las indicaciones del listado de repuestos y su codificación, para mantenerlos en estado de funcionamiento. | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |

| 5: Realizar las operaciones de fin de jornada para evitar daños inesperados a las personas o al robot de demolición y/o desmantelamiento por control remoto, dejándolo preparado para nuevos trabajos. | INDICADORES DE AUTOEVALUACIÓN | | | |
|--|-------------------------------|--------------------------|--------------------------|--------------------------|
| | 1 | 2 | 3 | 4 |
| 5.1: Dejar la máquina en parada técnica, apoyando los equipos de demolición y/o desmantelamiento en el terreno y estacionamiento de la misma, durante el tiempo suficiente hasta que la temperatura de los circuitos y del motor disminuya para evitar posibles averías. | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| 5.2: Estacionar la máquina de demolición, a ser posible en terreno llano y firme, colocando, en su caso, la estructura de la máquina en la dirección de los elementos de rodadura y activando el freno de giro. | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| 5.3: Parar el motor, desconectándolo y desactivando el cable de conexión, estando totalmente el brazo replegado y los soportes levantados, asegurándose que personas no autorizadas accedan a la máquina. | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| 5.4: Revisar visualmente el estado de la máquina, comprobando que no existen pérdidas de líquidos o elementos dañados, especialmente en las zonas de los cilindros de los brazos. | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| 5.5: Complimentar el parte de trabajo, especificando el trabajo realizado para llevar el control diario de la actividad ejecutada. | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |



Financiado por
la Unión Europea

| 6: Realizar las operaciones de mantenimiento preventivo propias del operador de robot de demolición y/o desmantelamiento por control remoto para evitar averías, según se indica en las instrucciones del manual de operación y mantenimiento. | INDICADORES DE AUTOEVALUACIÓN | | | |
|---|--------------------------------------|--------------------------|--------------------------|--------------------------|
| | 1 | 2 | 3 | 4 |
| 6.1: Comprobar visual y manualmente los elementos de desgaste a sustituir (correas, filtros, entre otros) y las características técnicas de los elementos de reposición (aceites, grasas, líquidos refrigerantes, entre otros). | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| 6.2: Documentar las operaciones de mantenimiento preventivo, cumplimentando diariamente las fichas de manutención de la máquina para tener constancia del seguimiento y control. | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| 6.3: Engrasar o lubricar los elementos, equipos e implementos de la máquina en todos sus puntos para mantener la misma en su estado de funcionamiento, atendiendo a periodos de mantenimiento, siempre que sea necesario. | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| 6.4: Limpiar los filtros de aceite, sustituyéndolos en caso necesario, verificando el estado del aceite y cambiándolos por otros de similares características técnicas, atendiendo a periodos de mantenimiento, desechando los usados en contenedores adecuados para su posterior gestión para ser repuestos en el caso de que sean necesarios. | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| 6.5: Revisar los elementos del tren de rodadura (orugas), tensando las mismas e identificando los elementos desgastados para que sean repuestos, en caso necesarios. | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| 6.6: Sustituir los elementos fungibles de la máquina, atendiendo a periodos de mantenimiento para mantenerla en estado de funcionamiento con la frecuencia indicada en el manual de uso. | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |