



PROCEDIMIENTO DE EVALUACIÓN Y ACREDITACIÓN DE LAS COMPETENCIAS PROFESIONALES

CUESTIONARIO DE AUTOEVALUACIÓN PARA LAS TRABAJADORAS Y TRABAJADORES

UNIDAD DE COMPETENCIA “UC2715_3: Desarrollar proyectos de robótica colaborativa”

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 “UC2715_3: Desarrollar proyectos de robótica colaborativa”.

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: Caracterizar tipos de robots, identificado los componentes que los forman, determinando sus aplicaciones para utilizarlos en entornos industriales automatizados.	INDICADORES DE AUTOEVALUACIÓN			
	1	2	3	4
1.1: Determinar la tipología y las características de los robots y manipuladores industriales, comprobando las especificaciones y requisitos establecidos en las prescripciones técnicas del contrato en función del tipo de trabajo encargado.	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
1.2: Identificar los robots y manipuladores industriales en función de la aplicación requerida, reconociendo los sistemas mecánicos a utilizar en las articulaciones de los equipos.	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
1.3: Caracterizar los elementos que conforman la unidad de control de robot, identificando los elementos que conforman la unidad de programación del mismo.	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>

2: Analizar la estructura de brazos robóticos industriales colaborativos, identificando sus ventajas y determinando sus aplicaciones en entornos industriales automatizados.	INDICADORES DE AUTOEVALUACIÓN			
	1	2	3	4
2.1: Identificar las características morfológicas del brazo robótico, analizando las características funcionales del mismo.	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>

2: Analizar la estructura de brazos robóticos industriales colaborativos, identificando sus ventajas y determinando sus aplicaciones en entornos industriales automatizados.	INDICADORES DE AUTOEVALUACIÓN			
	1	2	3	4
2.2: Evaluar las ventajas del brazo robótico industrial colaborativo respecto del brazo robótico industrial, comprobando la idoneidad para el uso en un entorno automatizados.	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
2.3: Identificar las aplicaciones industriales en las que se justifica el uso de brazos robot industrial colaborativo y sus elementos necesarios, caracterizando su aplicación en la industria en entornos automatizados.	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>

3: Caracterizar periféricos industriales, identificando su función y conexionado al robot, según las condiciones especificadas en las prescripciones técnicas del proyecto encargado.	INDICADORES DE AUTOEVALUACIÓN			
	1	2	3	4
3.1: Caracterizar los tipos de periféricos (sensores, efectores finales pulsadores e interruptores, entre otros) y su conexionado al robot, verificando su funcionamiento para entornos industriales automatizados.	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
3.2: Caracterizar los tipos de elementos de movimiento del robot (intercambiadores de herramientas, cintas transportadoras, sistemas neumáticos e hidráulicos, entre otros) y su conexionado al robot, verificando su funcionamiento para entornos industriales automatizados.	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
3.3: Caracterizar los tipos de automatismos eléctricos y su conexionado al robot, verificando su funcionamiento del sistema para usarlo en entornos industriales automatizados.	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>

4: Configurar aplicaciones basadas en visión artificial, identificando sus aplicaciones y calibrando las cámaras para utilizarlos en robots de entornos industriales automatizados.	INDICADORES DE AUTOEVALUACIÓN			
	1	2	3	4
4.1: Identificar los tipos de cámaras de visión artificial, caracterizando los tipos de detección y analizando las aplicaciones a utilizar para cada uno de ellos en robots colaborativos.	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>

4: Configurar aplicaciones basadas en visión artificial, identificando sus aplicaciones y calibrando las cámaras para utilizarlos en robots de entornos industriales automatizados.	INDICADORES DE AUTOEVALUACIÓN			
	1	2	3	4
4.2: Analizar la cámara del robot, comprobando que se adapta al entorno industrial automatizado requerido por el sistema.	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
4.3: Realizar el proceso de calibración de la cámara, configurando el sistema basado en detección por visión artificial.	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
4.4: Identificar las aplicaciones de los sistemas de visión artificial, clasificando las diversas áreas donde se utilizan en función de las necesidades del entorno industrial.	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>

5: Automatizar procesos manuales, integrando robots colaborativos para mejorar los indicadores clave en procesos industriales automatizados.	INDICADORES DE AUTOEVALUACIÓN			
	1	2	3	4
5.1: Calcular los indicadores clave de desempeño del proceso manual, dividiéndolo en tareas, comprobando cómo pueden mejorarse para adaptarlos a robots colaborativos.	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
5.2: Determinar el proceso de entrada de las piezas, su presentación y los elementos mecánicos que lo facilitan, evaluando a su vez el proceso de salida de las piezas y los elementos mecánicos necesarios para el sistema completo.	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
5.3: Determinar el modelo de robot, comprobando que se adecua a los requerimientos del equipo encargado y determinado las herramientas a utilizar en el entorno automatizado.	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
5.4: Implementar el programa de robot, calculando los indicadores clave de desempeño del proceso automatizado, comprobando cómo pueden mejorarse.	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
5.5: Evaluar los riesgos de la aplicación, corrigiéndolas según las especificaciones establecidas en el trabajo encargado.	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>