



PROCEDIMIENTO DE EVALUACIÓN Y ACREDITACIÓN DE LAS COMPETENCIAS PROFESIONALES

CUESTIONARIO DE AUTOEVALUACIÓN PARA LAS TRABAJADORAS Y TRABAJADORES

ESTÁNDAR DE COMPETENCIAS PROFESIONALES “ECP2716_3: Configurar y programar 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 3/2018, de 5 de diciembre, de Protección de Datos Personales y garantía de los derechos digitales.

Su resultado servirá solamente para ayudarle, ORIENTÁNDOLE en qué medida posee la competencia profesional del "ECP2716_3: Configurar y programar 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:	Firma:
NIF:	
Nombre y apellidos del asesor/a:	Firma:
NIF:	

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: Configurar los parámetros del sistema, identificando los menús del panel de control y creando programas de movimiento para utilizar en proyectos de robótica colaborativa.	INDICADORES DE AUTOEVALUACIÓN			
	1	2	3	4
1.1: Identificar los menús de la consola de programación y los elementos del panel de conexiones, comprobando que se adaptan a robots colaborativos a utilizar en entornos industriales.	☐	☐	☐	☐
1.2: Desplazar el robot, mediante el panel de movimiento, usando los recursos de éste y comprobando su funcionamiento en entornos colaborativos industriales.	☐	☐	☐	☐
1.3: Configurar la posición y orientación del punto central de herramienta mediante el método que incluye posicionar el robot en diferentes orientaciones respecto al mismo punto de referencia, verificando los parámetros de carga y centro de gravedad de la herramienta mediante la utilidad del robot para determinarlos en un entorno industrial colaborativo.	☐	☐	☐	☐
1.4: Posicionar el robot en varias posiciones y orientaciones determinadas, generando los movimientos con los comandos de los diferentes tipos de movimiento en programa de robot colaborativo e implementando la lectura de señales de entrada y modificación de las de salida.	☐	☐	☐	☐

2: Desarrollar programas, interactuando con señales de entradas y salidas, y optimizando movimientos y tiempo de ciclo en robots automatizados colaborativos.	INDICADORES DE AUTOEVALUACIÓN			
	1	2	3	4
2.1: Desarrollar el programa de coger y dejar un objeto, interactuando con sensores, actualizando los parámetros de carga y centro de gravedad de la herramienta al coger y dejar objetos, y optimizando el movimiento y tiempo de ciclo del programa.	☐	☐	☐	☐
2.2: Configurar el programa, las señales y variables utilizadas según sus acciones principales, estructurando los puntos de paso, renombrándolos y verificando las limitaciones en los parámetros de las funciones de seguridad.	☐	☐	☐	☐
2.3: Configurar el arranque automático de un programa al encender el robot, implementado subprogramas para un mejor funcionamiento del sistema colaborativo.	☐	☐	☐	☐
2.4: Aplicar los bucles y comandos condicionales para posibilitar una ejecución no lineal del programa, creando un sistema de referencia y generando movimientos respecto a éste.	☐	☐	☐	☐

3: Aplicar recursos avanzados de programación, ampliando la funcionalidad del programa y la interacción con otros dispositivos.	INDICADORES DE AUTOEVALUACIÓN			
	1	2	3	4
3.1: Implementar los hilos de ejecución en paralelo al programa principal generados simultáneamente a éste o por una condición, ejecutando comandos en el lenguaje de bajo nivel.	☐	☐	☐	☐
3.2: Implementar las funciones en el lenguaje de bajo nivel (binario, de máquina, ensambladores, entre otros), ejecutando comandos en el lenguaje de bajo nivel enviados de manera remota.	☐	☐	☐	☐
3.3: Cargar el programa mediante comandos enviados de manera remota, ejecutándolos y verificando que funcionan en modo pausa y parado.	☐	☐	☐	☐
3.4: Configurar los buses de comunicaciones industriales, verificando que se escriben y leen los registros del robot para interactuar con otros periféricos.	☐	☐	☐	☐

4: Desarrollar programas para aplicaciones concretas a partir de las especificaciones, secuenciando las fases de la acción y estructurándolo mediante un diagrama de flujo en robots colaborativos.	INDICADORES DE AUTOEVALUACIÓN			
	1	2	3	4
4.1: Caracterizar las aplicaciones, secuenciándolas mediante la implementación de un diagrama de flujo para un funcionamiento adecuado del robot colaborativo.	☐	☐	☐	☐
4.2: Valorar la estructura de programa más apropiada para cada aplicación específica, dado un diagrama de flujo concreto, implementado un programa para paletizar y para coger de una cinta transportadora, moviéndose de manera sincronizada.	☐	☐	☐	☐
4.3: Valorar la estructura de programa más apropiada para cada aplicación específica, dado un diagrama de flujo, implementado un programa para dosificar, pulir, atornillar o que utiliza un Punto Central de Herramienta remoto.	☐	☐	☐	☐