



PROCEDIMIENTO DE EVALUACIÓN Y ACREDITACIÓN DE LAS COMPETENCIAS PROFESIONALES

CUESTIONARIO DE AUTOEVALUACIÓN PARA LAS TRABAJADORAS Y TRABAJADORES

ESTÁNDAR DE COMPETENCIAS PROFESIONALES “ECP2718_3: Gestionar la seguridad y mantenimiento de 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 "ECP2718_3: Gestionar la seguridad y mantenimiento de 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: Caracterizar la seguridad de una instalación robótica colaborativa, teniendo en cuenta las características de la instalación y la normativa de aplicación, según exigencias del proyecto o encargo de trabajo.	INDICADORES DE AUTOEVALUACIÓN			
	1	2	3	4
1.1: Analizar las características de la instalación, identificando las categorías y tipos de paro, según el sistema colaborativo y entorno de trabajo.	☐	☐	☐	☐
1.2: Caracterizar los modos de seguridad y operativos, comprobando que cumple las exigencias técnicas y de seguridad establecidas en el cargado de trabajo.	☐	☐	☐	☐
1.3: Identificar las funciones de seguridad del robot, caracterizando los elementos de seguridad del robot o sistema colaborativo, según naturaleza del encargo.	☐	☐	☐	☐

2: Aplicar las funciones de seguridad del robot de acuerdo a su función en el sistema y el entorno de trabajo, comprobando las exigencias técnicas y de seguridad establecidas en el proyecto o encargo de trabajo.	INDICADORES DE AUTOEVALUACIÓN			
	1	2	3	4
2.1: Caracterizar la limitación de fuerza, teniendo en cuenta la limitación de potencia requerida en el robot y sistema colaborativo.	☐	☐	☐	☐

2: Aplicar las funciones de seguridad del robot de acuerdo a su función en el sistema y el entorno de trabajo, comprobando las exigencias técnicas y de seguridad establecidas en el proyecto o encargo de trabajo.	INDICADORES DE AUTOEVALUACIÓN			
	1	2	3	4
2.2: Caracterizar la limitación de momento, configurando limitaciones en los parámetros de las funciones de seguridad del robot colaborativo.	☐	☐	☐	☐
2.3: Crear los planos de seguridad, configurando entradas configurables de seguridad y salidas, según requisitos del encargo.	☐	☐	☐	☐

3: Evaluar la normativa en seguridad para máquinas, aplicando los procedimientos sobre robots industriales y comprobando las exigencias establecidas en el proyecto o encargo de trabajo.	INDICADORES DE AUTOEVALUACIÓN			
	1	2	3	4
3.1: Caracterizar las directivas, leyes y estándares, identificando las reglas generales de diseño con máquinas, según normativa de seguridad.	☐	☐	☐	☐
3.2: Identificar los requisitos del sistema para robots industriales según normativa de seguridad, caracterizando los tipos de operación colaborativa y tipos de contacto.	☐	☐	☐	☐
3.3: Razonar los factores que influyen en la sensación de dolor, calculando la distancia de seguridad según normativa y elaborando una evaluación de riesgos en una aplicación colaborativa.	☐	☐	☐	☐
3.4: Aplicar las medidas correctoras para eliminación y/o reducción de riesgos en una aplicación robótica colaborativa, verificando que cumplen las exigencias de seguridad establecidas en el proyecto o encargo de trabajo y normativa de seguridad.	☐	☐	☐	☐

4: Verificar el funcionamiento seguro de robots y periféricos, teniendo en cuenta su área de trabajo y su interacción en el conjunto en el sistema automatizado colaborativo de entornos industriales.	INDICADORES DE AUTOEVALUACIÓN			
	1	2	3	4
4.1: Comprobar el conexionado entre los elementos que conforman un sistema robotizado, verificando el funcionamiento de los dispositivos de seguridad.	☐	☐	☐	☐
4.2: Analizar el protocolo de actuación para la puesta en servicio de un robot y/o un sistema de control de movimiento, verificando la secuencia de funcionamiento con las exigencias establecidas en el proyecto o encargo colaborativo.	☐	☐	☐	☐
4.3: Calibrar los sensores internos para el posicionamiento de un robot y/o un sistema de control de ejes, comprobando la respuesta de los sistemas de control de movimiento ante situaciones anómalas.	☐	☐	☐	☐
4.4: Monitorizar el estado de las señales externas e internas y el valor de los datos procesados, actualizando software y firmware del robot cuando sea necesario.	☐	☐	☐	☐
4.5: Tener en cuenta las normas de seguridad, realizando el plan de mantenimiento del sistema colaborativo.	☐	☐	☐	☐

5: Mantener entornos industriales robotizados, diagnosticando y solucionando disfunciones y elaborando informes de incidencias, según exigencias del proyecto o encargo de trabajo.	INDICADORES DE AUTOEVALUACIÓN			
	1	2	3	4
5.1: Caracterizar el método de las ocho disciplinas para la resolución de problemas, reconociendo los puntos susceptibles de avería, utilizando instrumentación de medida y comprobación.	☐	☐	☐	☐
5.2: Crear y/o restaurar la copia de seguridad del sistema, analizando el fichero de registro (Log File) y los registros de vuelo.	☐	☐	☐	☐
5.3: Analizar el programa, diagnosticando las causas de las averías y restableciendo el funcionamiento del sistema.	☐	☐	☐	☐

5: Mantener entornos industriales robotizados, diagnosticando y solucionando disfunciones y elaborando informes de incidencias, según exigencias del proyecto o encargo de trabajo.	INDICADORES DE AUTOEVALUACIÓN			
	1	2	3	4
5.4: Documentar la avería en un informe de incidencias del sistema, teniendo en cuenta las normas de seguridad y exigencias establecidas en el proyecto o encargo de trabajo.	☐	☐	☐	☐