

ELABORACIÓ DE CONTINGUTS AUDIOVISUALS I SONORS PER A LA PROMOCIÓ DE LA SEGURETAT INDUSTRIAL I DIFUSIÓ DELS MATEIXOS EN EN YOUTUBE I ALTRES XARXES SOCIALS

El principal problema que ens hem trobat en les anteriors campanyes de promoció de la Seguretat Industrial ha sigut com fer tangible i comprensible per a qualsevol persona que és la seguretat industrial.

Però, com fer tangible la seguretat industrial si és una cosa que no es veu?

Per a això, es proposa personificar-la mitjançant la creació d'un personatge que encarne la Seguretat Industrial. De tal forma que aquest personatge actue d'eix conductor en l'elaboració de continguts audiovisuals de tota la campanya.

Es pretén crear una imatge icònica i potent que permeti adaptar-la a qualsevol format gràfic.

A més, s'ha demostrat que el format de comunicació més consumit actualment són els vídeos de curta duració. Per això, es realitzarà un vídeo segmentat en píndoles d'uns 15 segons de duració, en la qual en cada píndola es presentarà una escena quotidiana d'una família on es visualitzen diferents sistemes o instal·lacions relacionades amb la Seguretat Industrial, en les quals apareixerà un personatge que personalitza la Seguretat Industrial vetllant pel seu adequat funcionament. El resultat serà:

- Vídeo de 30 segons, amb els 5 primers segons més enfocats a mostrar marca o missatge important.
 - Enllaç a vídeo en castellà
 - Enllaç a vídeo en valencià
- Píndoles de 15 segons màxim amb les tres històries del vídeo principal.

D'altra banda, cal assenyalar que la comunicació a través de Podcast està tenint cada vegada més rellevància, atés que són espais amb entrevistes i informació d'actualitat, tècnica, sobre normativa, consells... Pel que també proposem la realització d'almenys 5 Podcast amb entrevistes a persones expertes o representatives en matèria de seguretat industrial.

El referido prototipo de inspección remota de un cuadro eléctrico supuso un primer paso para profundizar en la digitalización y actuación en remoto de las actividades de mantenimiento y que es además extrapolable y aplicable a otros tipos de instalaciones de seguridad industrial.

FEMPA propone ahora una segunda fase utilizando como base el prototipo diseñado inicial, a fin de permitir con las tecnologías digitales a incorporar no solo la inspección visual remota, si no también interactuar a distancia sobre elementos físicos de este tipo de instalaciones.

La primera fase ejecutada se basó en aprovechar las Tecnologías Habilitadoras Digitales (IoT, sistemas embebidos de control y servicios cloud) ya maduras para desarrollar una plataforma de monitorización y control basada en la conexión remota mediante interfaces avanzadas y dispositivos robóticos. El prototipo objeto de la actuación comprendía un brazo robótico incluido dentro de un cuadro eléctrico, controlado de manera remota a través de un desarrollo en IoT. Este brazo robótico incorpora un dispositivo de inspección termográfica, pudiendo incluir otra serie de sensores de captación sonora, vibración, etc.

En segunda fase, se propone la incorporación de una mano robótica que permita actuar mecánicamente con los dispositivos del cuadro eléctrico.

De esta manera, se tratará de resolver una buena parte de las siguientes operaciones de mantenimiento:

- Comprobar el accionamiento mecánico de todos los mecanismos de mando y protección
- Accionar el pulsador de prueba de los mecanismos diferenciales
- Comprobar el estado de apriete de los tornillos
- Comprobar el estado de apriete de los bornes
- Comprobar el accionamiento mecánico de los contadores
- Medir el valor de la intensidad nominal instantánea y verificar que es inferior a la nominal
- Verificar todos los parámetros de regulación de los interruptores y mecanismos (In, sensibilidad, tiempo de retardo)

Este dispositivo será compatible con la inspección termográfica ya desarrollada en la primera fase. Además, con la posibilidad de incorporar algoritmos de Inteligencia Artificial para detectar algún tipo de sintomatología.

La actuación propuesta precisa del desarrollo de un nuevo prototipo de cuadro eléctrico, que incorpore un brazo robótico más robusto y el diseño y desarrollo de una mano que incluya, no solo las funciones de interacción mecánica, sino el visor termo gráfico para el análisis de sobrecalentamientos. Este exige un diseño personalizado de la solución, y un modelado de la interacción entre ambos elementos y el propio conjunto inicial de visión.