



ATRAPAMIENTO POR INYECTORA

1. NATURALEZA DE LOS TRABAJOS

La máquina inyectora en donde ocurrió el accidente se utiliza para la elaboración de envases de plástico y desarrolla el trabajo de forma semi-automática.

Realiza el moldeado en la parte inferior y dispone, encima de la misma, de un robot que efectúa diversas maniobras; retirada de las preformas de los machos, en secuencias de avance y retroceso y traslado, hasta las cintas transportadoras de salida, de las piezas elaboradas.

2. DESCRIPCIÓN DEL ACCIDENTE

El accidentado se encontraba en su puesto de trabajo en tareas de vigilancia y control de la inyectora.

En un determinado momento se produjo una avería. Al detectarla el operario, tomó la iniciativa de acceder a la parte superior de la máquina, a la zona del robot, sin colocar el programa en manual, por lo que el robot seguía funcionando en semi-automático.

El trabajador accedió a la zona del plato de recogida de las preformas para corregir el fallo detectado, cuando se produjo el avance del plato, atrapándole la cabeza.

3. CAUSAS

- Carencia de un resguardo o dispositivo de seguridad eficaz para controlar el riesgo de atrapamiento por elementos móviles. (Se había realizado la evaluación de riesgos, pero aún no se habían adoptado las medidas correctoras propuestas).
- Decisión imprudente del trabajador al acceder a la zona del robot sin cambiar previamente el modo de funcionamiento a manual.

4. ACCIONES CORRECTORAS

- Incorporación de un sistema de seguridad eficaz para control del riesgo de acceso a la zona del robot. (Ejemplo: un resguardo móvil con enclavamiento y bloqueo).
- Elaborar procedimientos escritos para actuaciones concretas.
- Llevar a cabo un mantenimiento preventivo para evitar fallos.
- Aumentar la formación de todos los trabajadores en materia preventiva.

