

[Robótica] Canal de Juan Carlos Martín Castillo

- [Canal Juan Carlos Martín Castillo](#)
- [RAPID avanzado](#)
- [Revista de Electricidad, Electrónica y Automática](#)

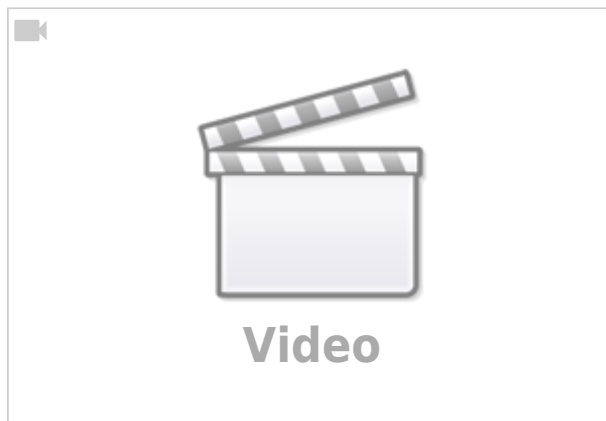
Otros



Videos

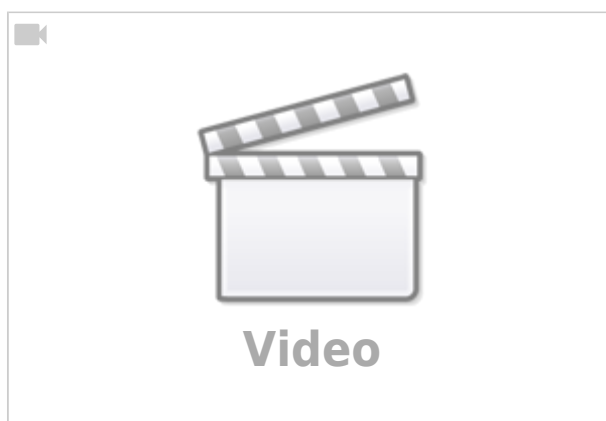
1

[Entradas y Salidas \(I\) \(28m 35s\)](#)



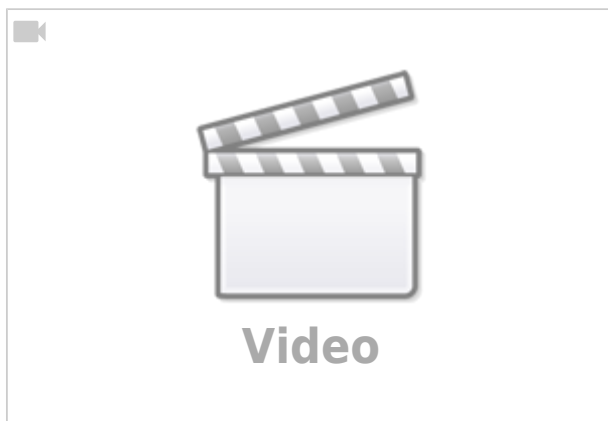
2

[Entradas y Salidas \(II\) \(42m 53s\)](#)



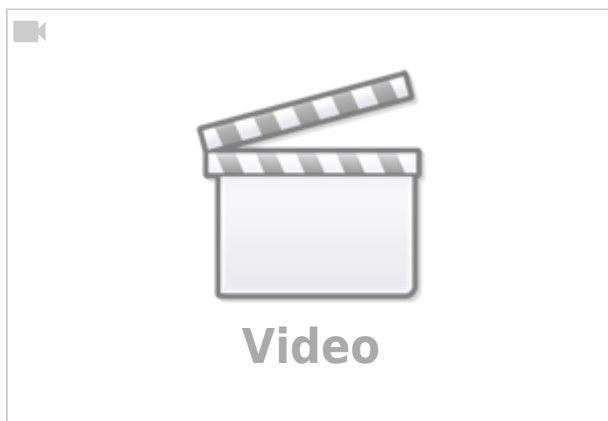
3

[Entradas y salidas virtuales en Robotware 6 \(14m 34s\)](#)



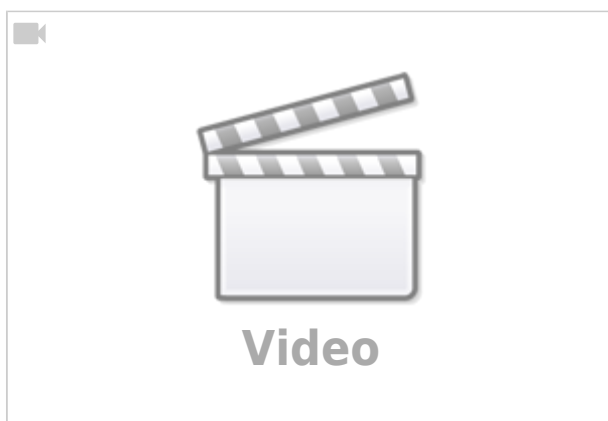
4

[Detener o reanudar el movimiento de un robot con entradas digitales \(4m 01s\)](#)



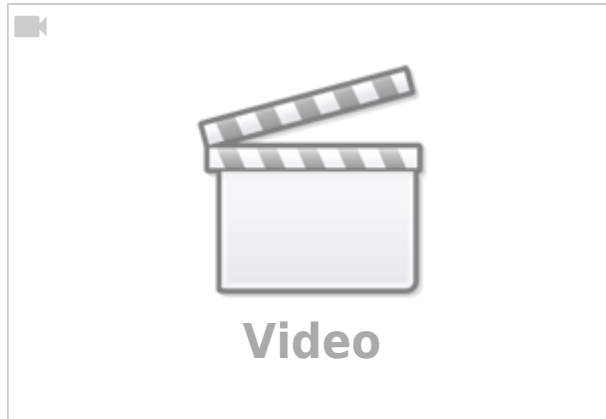
5

[Propuesta de actividad: Paletizado \(0m 43s\)](#)

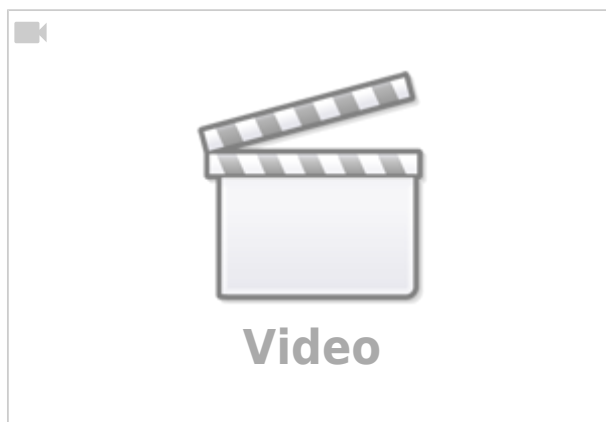


6

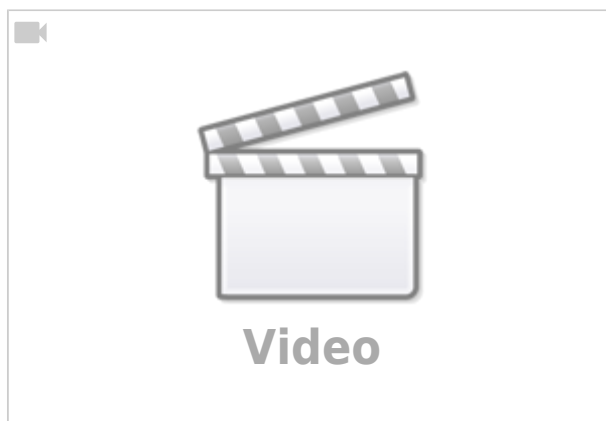
[Iniciación al uso de Smart Components \(34m 03s\)](#)



7

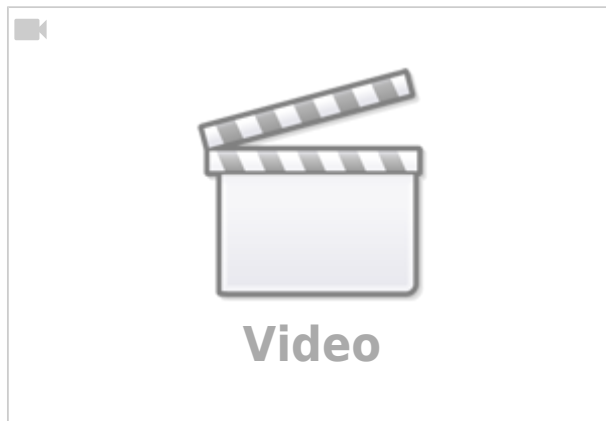
[Kit de Smart Components para RobotStudio \(11m 58s\)](#)

8

[Comunicación con WinCC Flexible mediante OPC Server \(51m 40s\)](#)

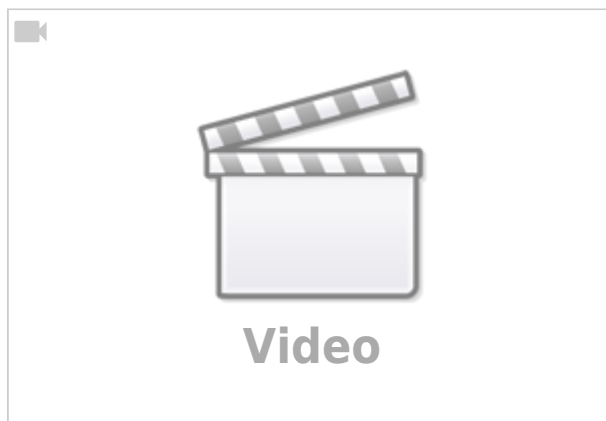
9

[Proyecto \(1\): Programando y copiando trayectorias \(19m 12s\)](#)



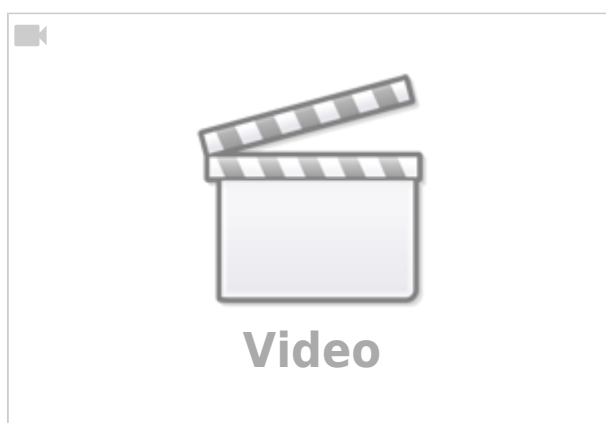
10

[Proyecto \(2\): Uso de If-Then, For, CallByVar, TReadNumb \(21m 36s\)](#)



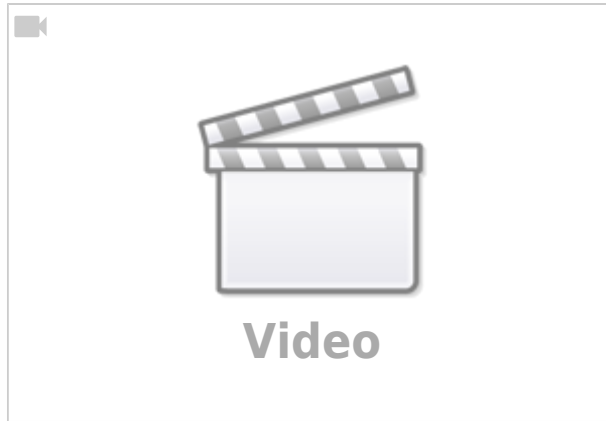
11

[Proyecto \(3\): Activar salidas digitales con SetDO \(22m 05s\)](#)



12

[Proyecto \(4\): HMI en FlexPendant con ScreenMaker \(42m 45s\)](#)



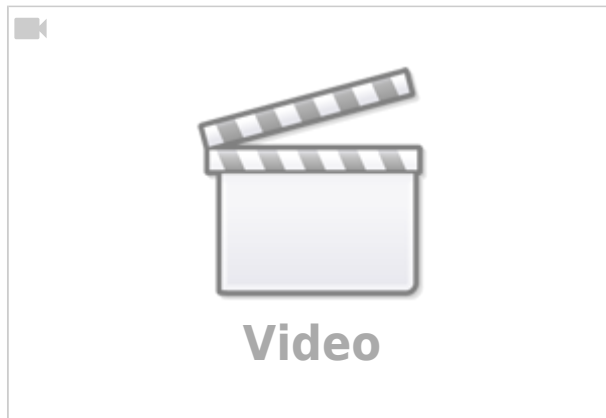
RAPID avanzado



Videos

1

01 - Tipos de datos y procedimiento con argumentos (21m 48s)



2

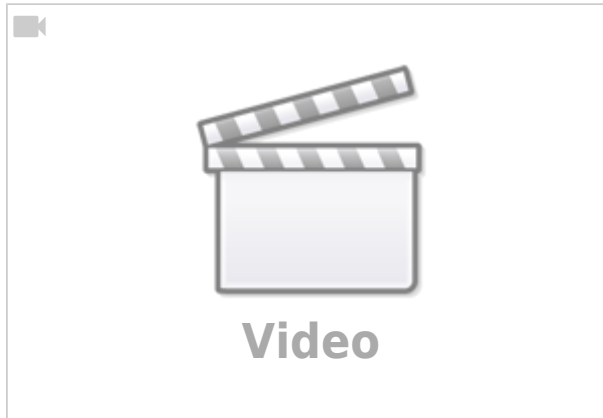
02 - AliasIO para controlar salidas digitales (7m 47s)





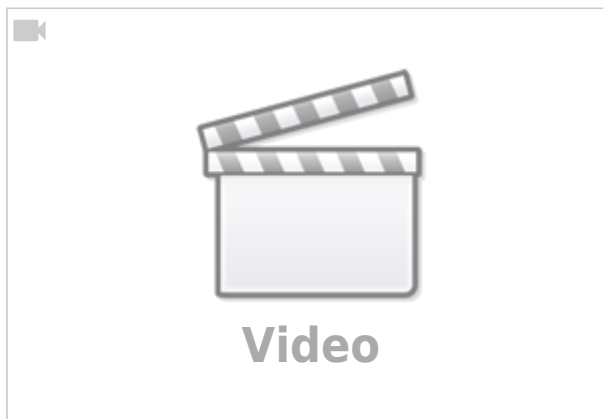
3

03 - Posicionamiento basado en variables (uso del pos.trans y Cpos) (34m 48s)



4

04 - Array de posiciones tipo robtarget (11m 11s)



5

05 - Paletizado con Offset y bucles FOR (22m 6s)





Video

6

06 - Trayectoria rectangular dinámica (18m 38s)



Video

7

07 - Trayectoria triangular dinamica (11m 22s)



Video

8

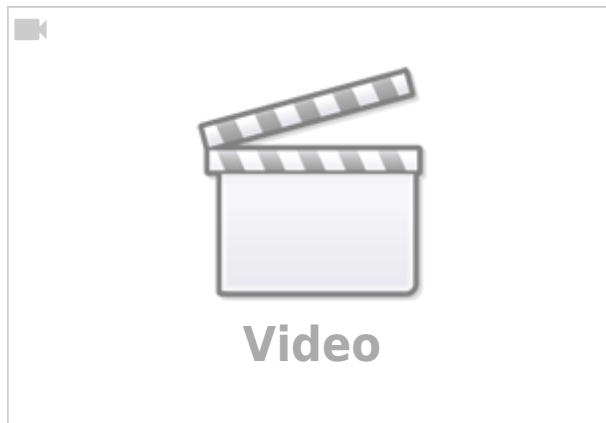
08 - Trayectoria circular dinamica (14m 5s)



Video

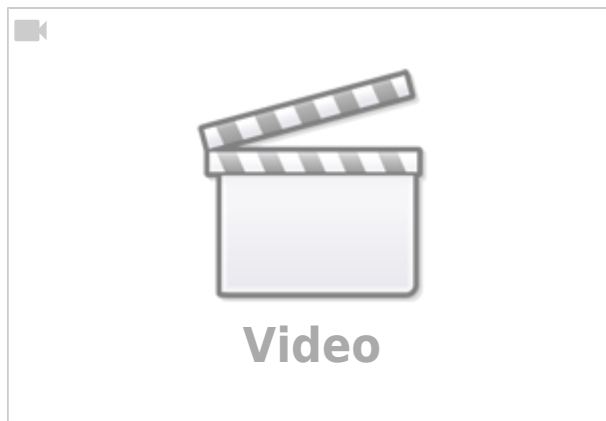
9

09 - Posicionamiento relativo Offs vs RelTool (14m 25s)



10

10 - Trayectoria circular dinamica con Offs y RelTool (7m 24s)



From:
<https://euloxio.myds.me/dokuwiki/> - **Euloxio wiki**

Permanent link:
https://euloxio.myds.me/dokuwiki/doku.php/doc:tec:robot:jcmc_general:inicio?rev=1746027847

Last update: **2025/04/30 17:44**

