

[RobotStudio] Canal de Juan Carlos Martín Castillo

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

RobotStudio

1. [Sistemas de coordenadas \(51m 17s\)](#)
2. [Diferentes formas de crear estaciones \(19m 22s\)](#)
3. [Configuración de una estación \(24m 51s\)](#)
4. [Configuración de una controladora virtual \(11m 12s\)](#)
5. [Modelado \(9m 25s\)](#)
6. [Uso de las herramientas de modelado \(I\) \(33m 24s\)](#)
7. [Configuración básica de la herramienta \(25m 11s\)](#)
8. [Configuración avanzada de herramientas \(35m 56s\)](#)
9. [Programación básica de posiciones y trayectorias \(23m 20s\)](#)
10. [Iniciación al uso de los WorkObjects \(12m 22s\)](#)
11. [Aplicación práctica de los WorkObjects- Instrucciones de movimiento \(35m 14s\)](#)
12. [Simulación en RobotStudio 6 \(6m 37s\)](#)
13. [Iniciación a la programación en RAPID \(34m 55s\)](#)
14. [Saltos, variables y condicionales \(16m 53s\)](#)

FlexPendant

1. [Introducción al sistema robótico IRB 120 \(18m 01s\)](#)
2. [Uso del FlexPendant \(22m 58s\)](#)
3. [Programación de trayectorias con FlexPendant \(13m 32s\)](#)
4. [Instrucciones MoveJ, MoveL y MoveC \(16m 04s\)](#)
5. [Programación y configuración con FlexPendant \(I\) \(31m 11s\)](#)
6. [Programación y configuración con FlexPendant \(II\) \(25m 17s\)](#)

Otros

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, TPRReadNumb \(21m 36s\)](#)
11. [Proyecto \(3\): Activar salidas digitales con SetDO \(22m 05s\)](#)
12. [Proyecto \(4\): HMI en FlexPendant con ScreenMaker \(42m 45s\)](#)

RAPID avanzado

- 01 - Tipos de datos y procedimiento con argumentos (21m 48s)
- 02 - AliasIO para controlar salidas digitales (7m 47s)
- 03 - Posicionamiento basado en variables (uso del pos.trans y Cpos) (34m 48s)
- 04 - Array de posiciones tipo robtarget (11m 11s)
- 05 - Paletizado con Offset y bucles FOR (22m 6s)
- 06 - Trayectoria rectangular dinámica (18m 38s)
- 07 - Trayectoria triangular dinamica (11m 22s)
- 08 - Trayectoria circular dinamica (14m 5s)
- 09 - Posicionamiento relativo Offs vs RelTool (14m 25s)
- 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:vid_castillo:inicio?rev=1746025404

Last update: **2025/04/30 17:03**

