

[Robótica] Canal de Juan Carlos Martín Castillo

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

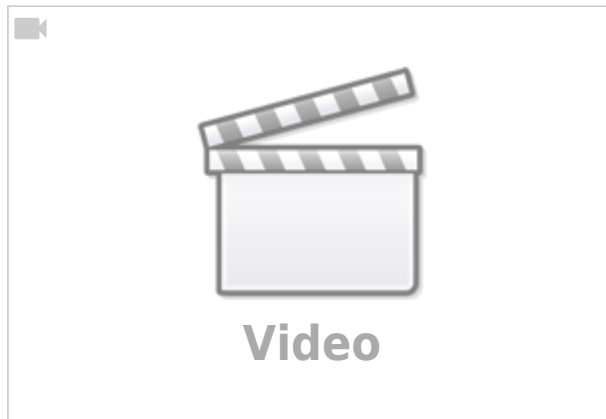
RobotStudio



Videos

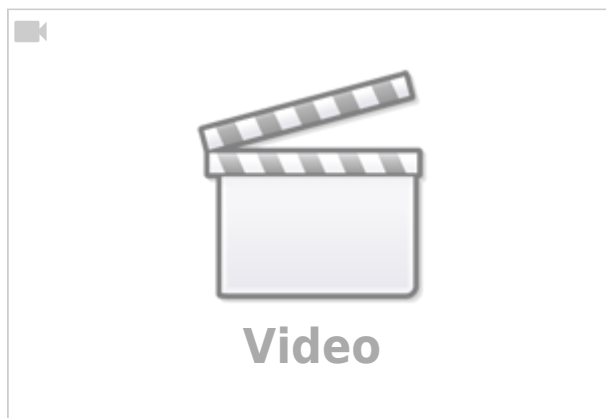
1

[Sistemas de coordenadas \(51m 17s\)](#)



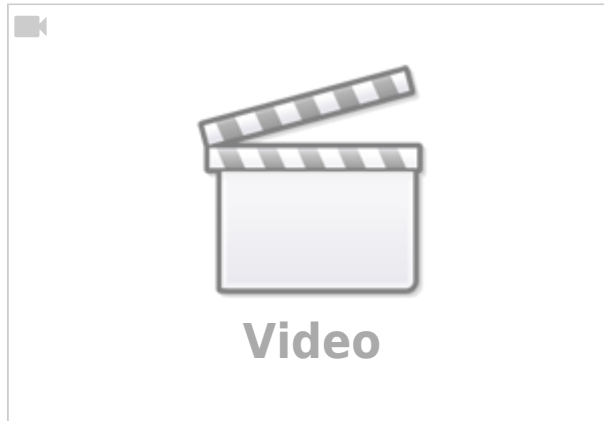
2

[Diferentes formas de crear estaciones \(19m 22s\)](#)



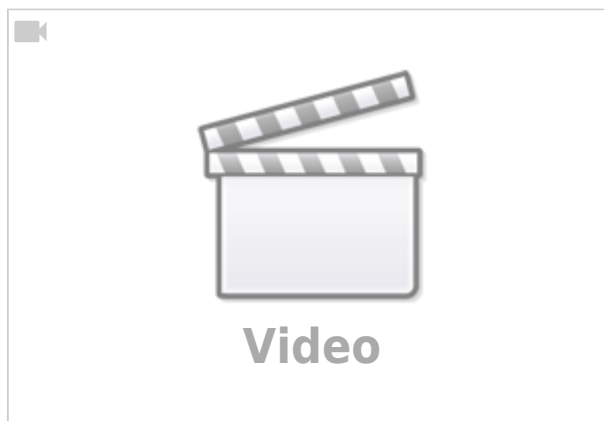
3

[Configuración de una estación \(24m 51s\)](#)



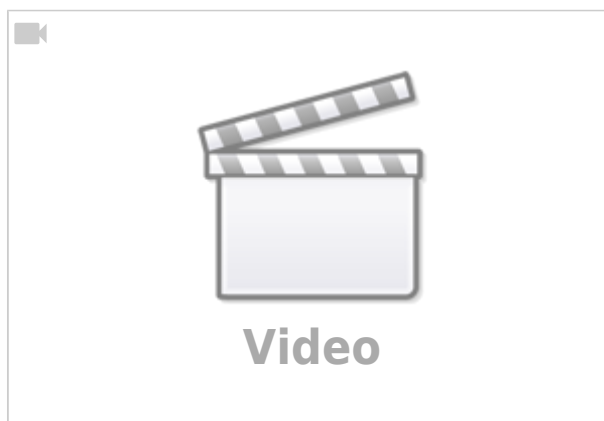
4

[Configuración de una controladora virtual \(11m 12s\)](#)



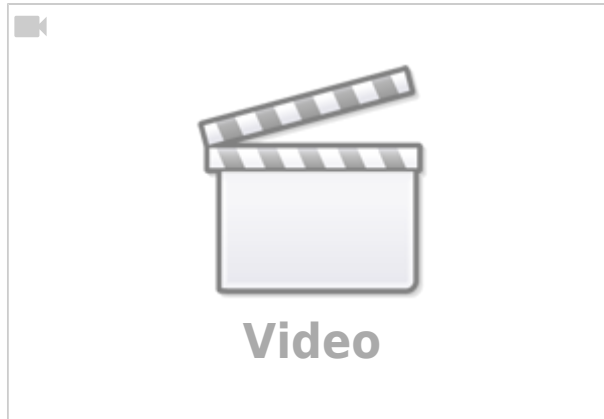
5

[Modelado \(9m 25s\)](#)

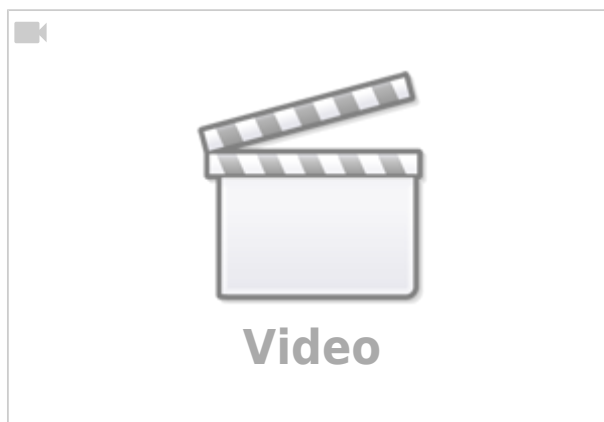


6

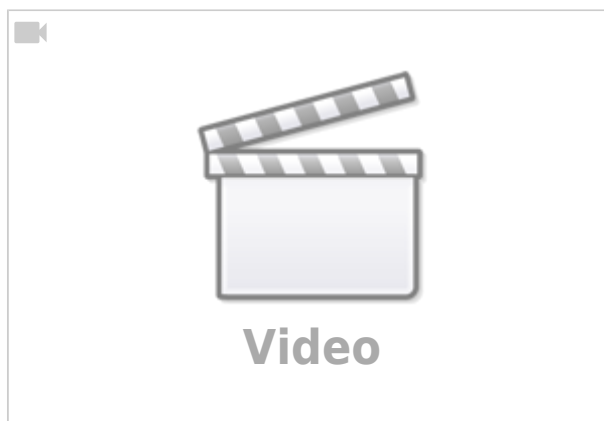
[Uso de las herramientas de modelado \(I\) \(33m 24s\)](#)



7

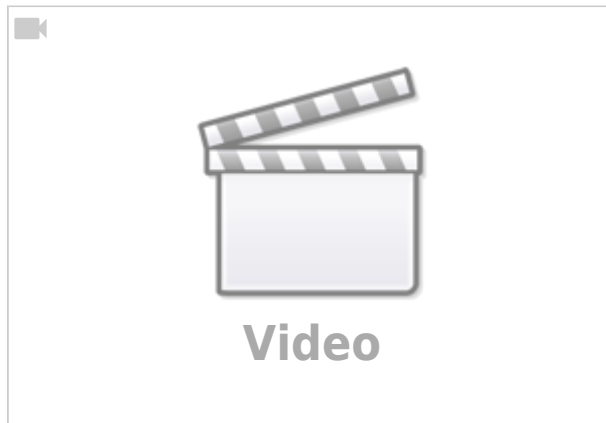
[Configuración básica de la herramienta \(25m 11s\)](#)

8

[Configuración avanzada de herramientas \(35m 56s\)](#)

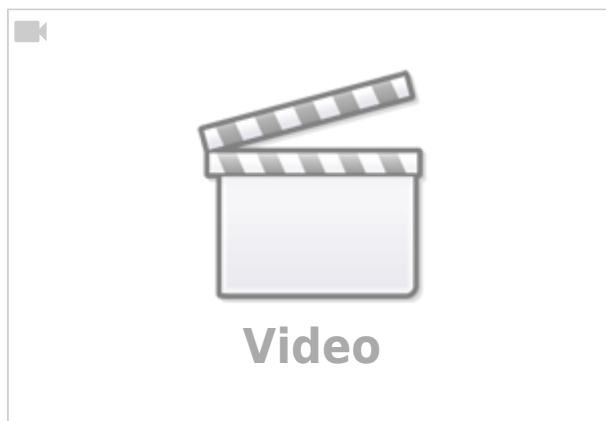
9

[Programación básica de posiciones y trayectorias \(23m 20s\)](#)



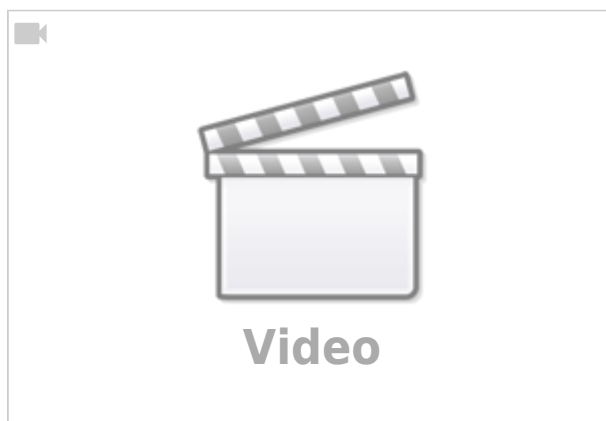
10

[Iniciación al uso de los WorkObjects \(12m 22s\)](#)



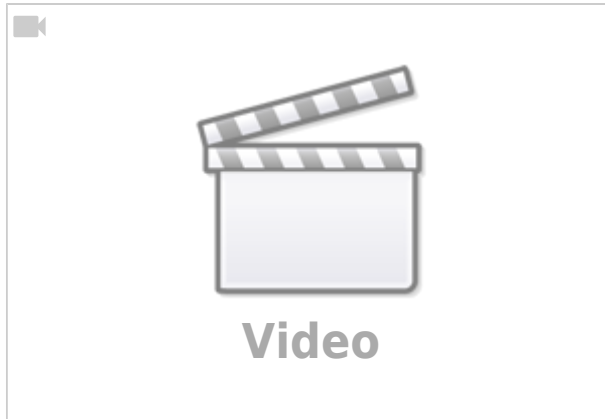
11

[Aplicación práctica de los WorkObjects- Instrucciones de movimiento \(35m 14s\)](#)

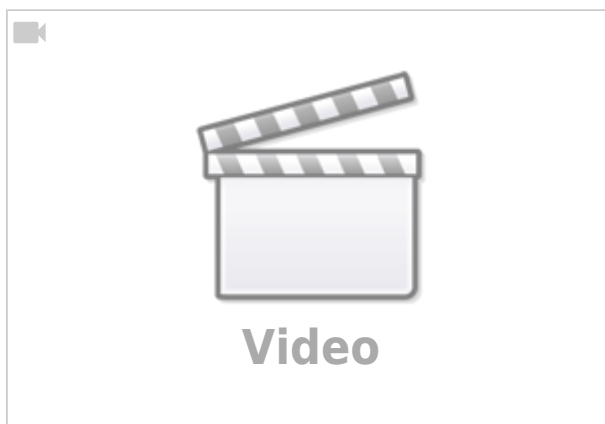


12

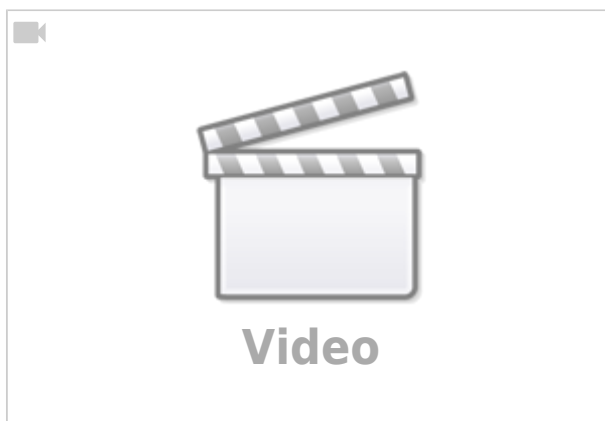
[Simulación en RobotStudio 6 \(6m 37s\)](#)



13

[Iniciación a la programación en RAPID \(34m 55s\)](#)

14

[Saltos, variables y condicionales \(16m 53s\)](#)

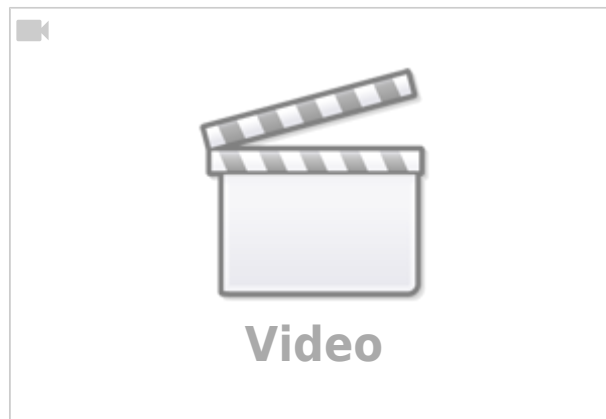
FlexPendant



Vídeos

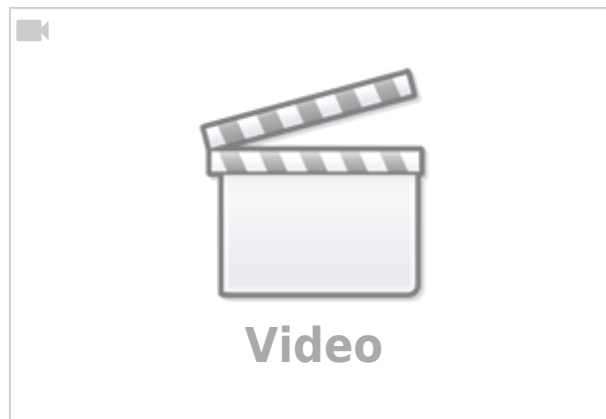
1

[Introducción al sistema robótico IRB 120 \(18m 01s\)](#)



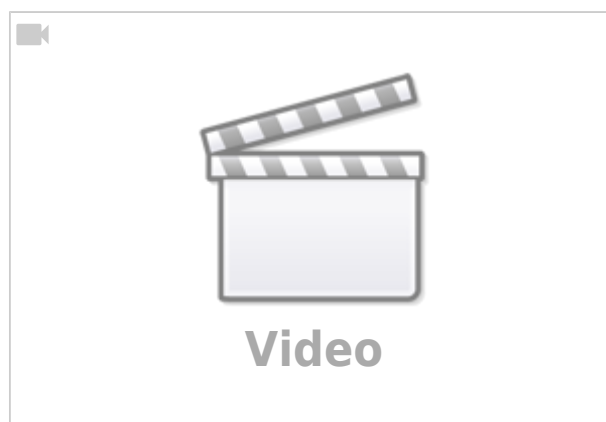
2

[Uso del FlexPendant \(22m 58s\)](#)



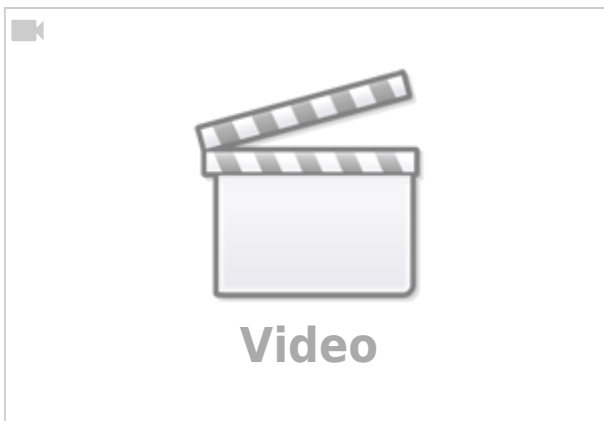
3

[Programación de trayectorias con FlexPendant \(13m 32s\)](#)



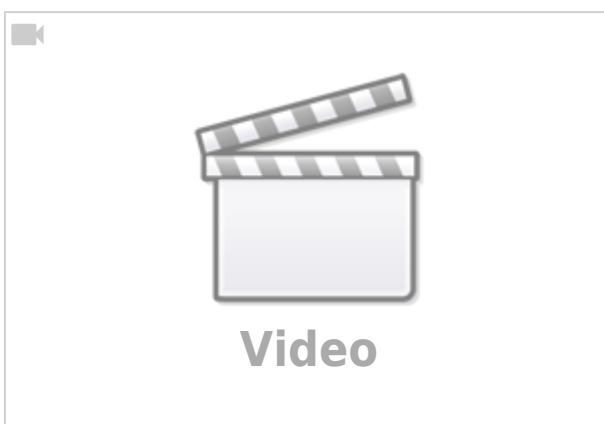
4

[Instrucciones MoveJ, MoveL y MoveC \(16m 04s\)](#)



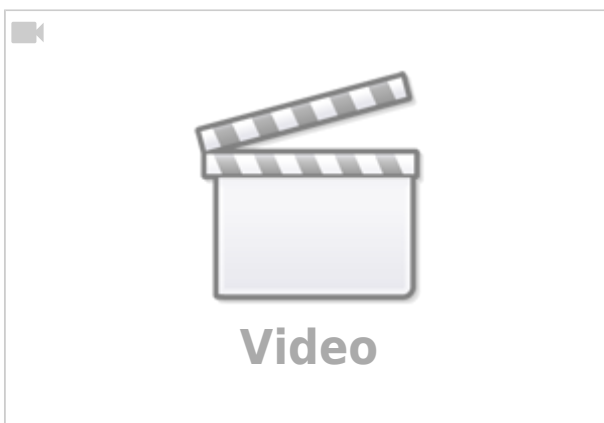
5

[Programación y configuración con FlexPendant \(I\) \(31m 11s\)](#)



6

[Programación y configuración con FlexPendant \(II\) \(25m 17s\)](#)



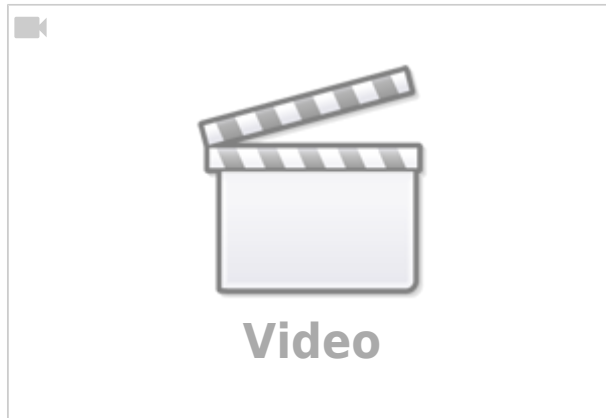
Otros



Vídeos

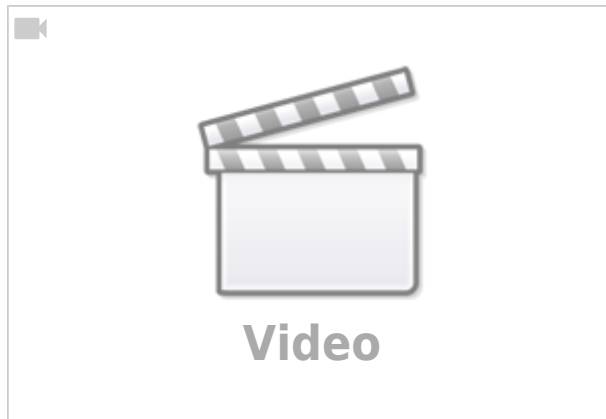
1

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



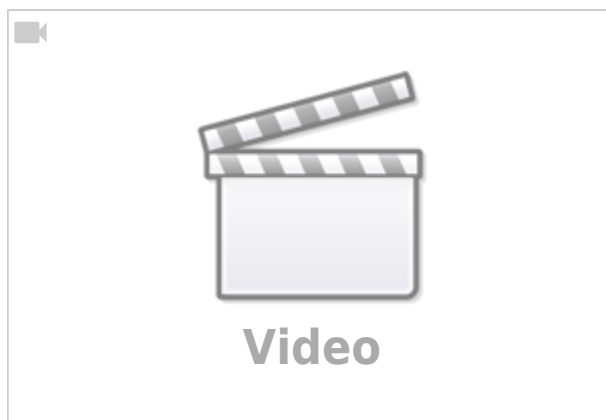
2

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



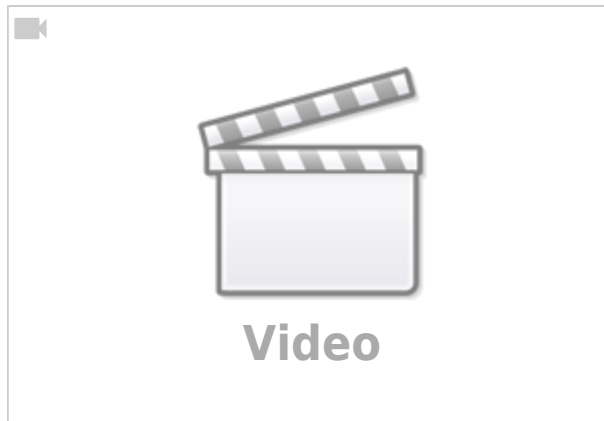
3

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



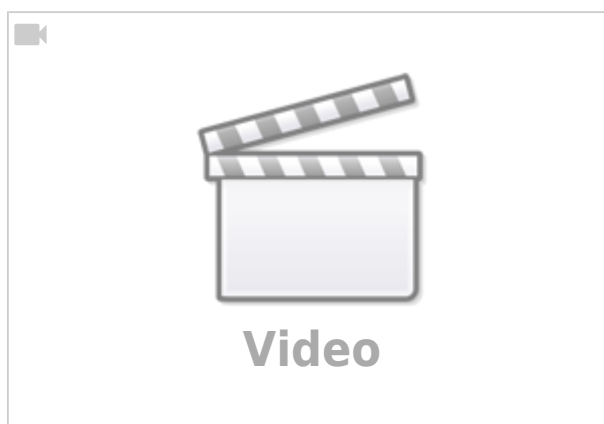
4

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



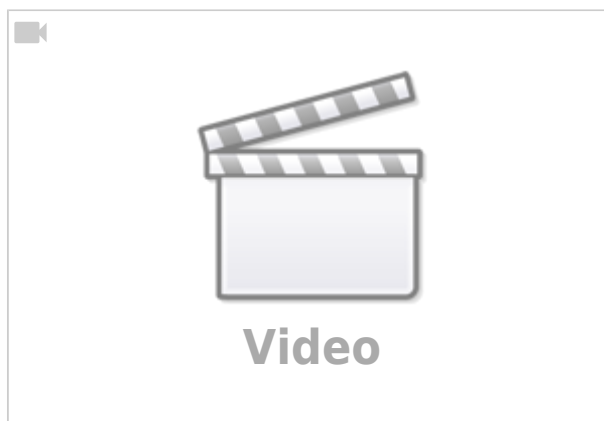
5

Propuesta de actividad: Paletizado (0m 43s)



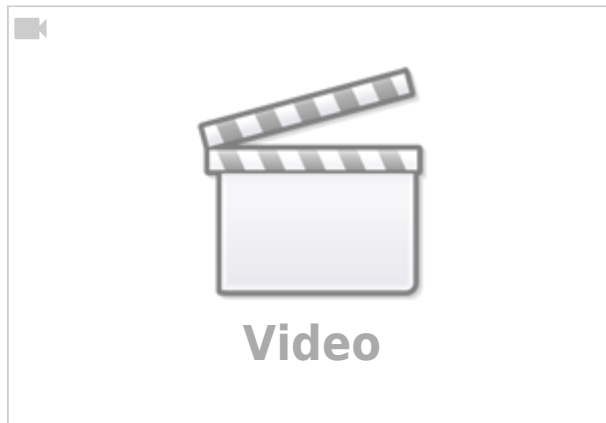
6

Iniciación al uso de Smart Components (34m 03s)



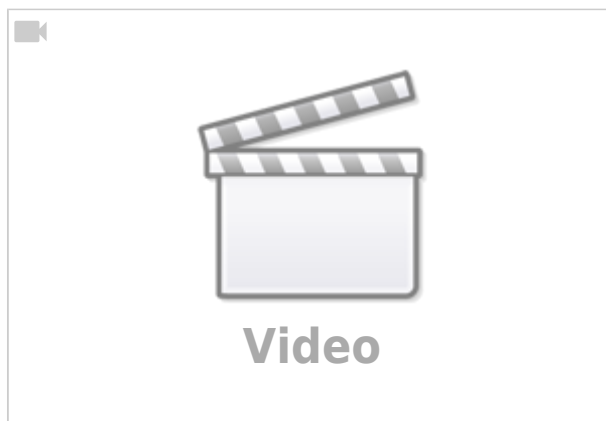
7

Kit de Smart Components para RobotStudio (11m 58s)



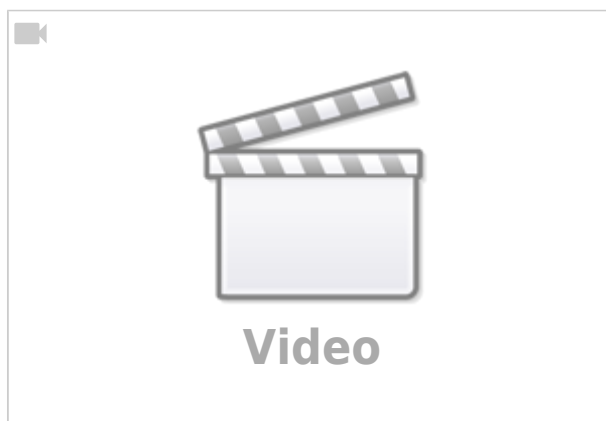
8

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



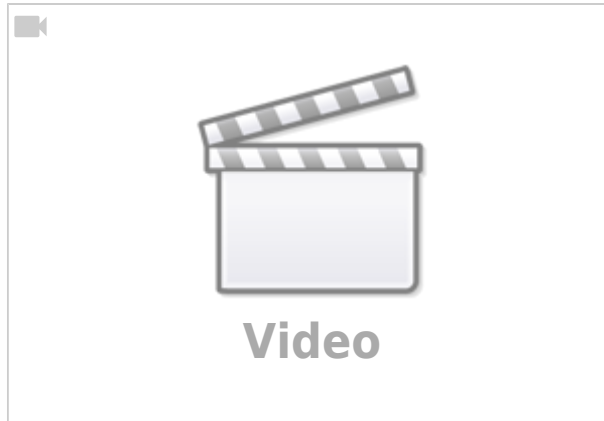
9

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



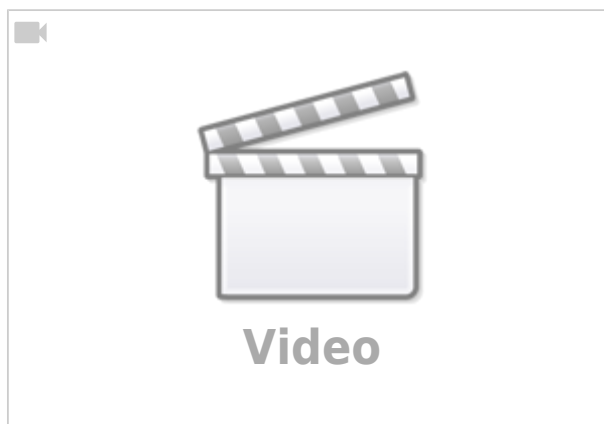
10

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



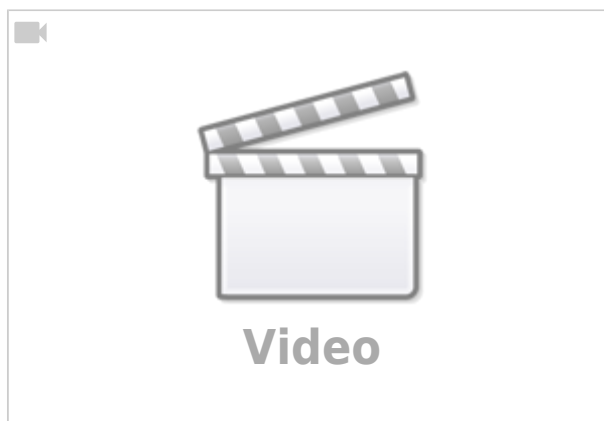
11

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)

Last update:

2025/04/30 17:27 doc:tec:robot:vid_castillo:inicio https://euloxio.myds.me/dokuwiki/doku.php/doc:tec:robot:vid_castillo:inicio?rev=1746026862

- [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=1746026862

Last update: **2025/04/30 17:27**

