

Tabela DH Padrão:

$c\theta$	$-s\theta c\alpha$	$s\theta s\alpha$	$r c\theta$
$s\theta$	$c\theta c\alpha$	$-c\theta s\alpha$	$r s\theta$
0	$s\alpha$	$c\alpha$	d
0	0	0	1

Referências:

https://densorobotics.com/content/user_manuals/19/005929.html

Selecionar a opção “ZYX” na seção “Euler angles (radians)”:

<https://www.andre-gaschler.com/rotationconverter/>

Transformações:

- base_org para o link1_org: É apenas um deslocamento em 0.125m em Z
- link1_org para o link2_org: $[\theta, d, r, \alpha] = [\theta_1, 0.125, 0, \pi/2]$

1	0	0	0
0	0	-1	0
0	1	0	0.125
0	0	0	1

$[r, p, y] = [p_1/2, 0, 0]$

$[x, y, z] = [0, 0, 0.125]$

- link2_org para o link3_org: $[\theta, d, r, \alpha] = [\theta_2 + \pi/2, 0, 0.210, 0]$

0	-1	0	0
1	0	0	0.210
0	0	1	0
0	0	0	1

$[r, p, y] = [0, 0, \pi/2]$

$[x, y, z] = [0, 0.210, 0]$

- link3_org para o link4_org: $[\theta, d, r, \alpha] = [\theta_3 - \pi/2, 0, -0.075, -\pi/2]$

0	0	1	0
-1	0	0	0.075
0	-1	0	0
0	0	0	1

$[r, p, y] = [-\pi/2, 0, -\pi/2]$

$[x, y, z] = [0, 0.075, 0]$

- link4_org para wrist1_org: $[\theta, d, r, \alpha] = [\theta_4, 0.210, 0, \pi/2]$

1	0	0	0
0	0	-1	0
0	1	0	0.210
0	0	0	1

$[r, p, y] = [\pi/2, 0, 0]$

$[x, y, z] = [0, 0, 0.210]$

- wrist1_org para wrist2_org: $[\theta, d, r, \alpha] = [\theta_5, 0, 0, -\pi/2]$

1	0	0	0
0	0	1	0
0	-1	0	0
0	0	0	1

$[r, p, y] = [-\pi/2, 0, 0]$

$[x, y, z] = [0, 0, 0]$

- Wrist2_org para tool_org: $[\theta, d, r, \alpha] = [\theta_5, 0.070, 0, 0]$

Ou seja, apenas um deslocamento de 0.070 em Z.