***EXPLICACION DEL ALGORITOMO DE DENAVIT-HARTENBERG***:

Bueno a lo que entendí de esta lectura de este algoritmo es que nos sirve para poder hacer una tabla de cada uno de los puntos donde se puede realizar un cierto esfuerzo, o un punto de desgaste donde se podrá saber si habrá más desgaste de lo normal esa tabla representa un estándar en la descripción de la geometría.

Para poder realizar esa tabla se realiza una serie de pasos con el dibujo del diseño ya hecho del brazo robótico.

Para poder realizar esa tabla debemos de conocer cada parte de nuestro brazo robótico desde un eslabón 0, hasta un eslabón N, así como cada articulación, los ejes, como cada parte que se realizara un giro.

Y que cada articulación se debe de formar un plano cartesiano para formar o para situar cada punto en el.

El eslabón 0 viene siendo como el soporte que le da la fuerza para mantenerse de pie al brazo.

Unos de los pasos son saber identificar la “x,y,z” en cada punto de esfuerzo.



