**DH 1**: Se numeran los eslabones comenzando por el primer eslabón móvil, acabando con el ultimo eslabón móvil, se numera 0 a la base.

**DH 2:** Numeración de cada articulación comenzando por 1 que es el primer grado de libertad y acabando en n.

**DH 3:** Localización del eje de cada articulación. Si rota el eje en su primer eje de giro. Si es prismático el eje será el cual produce el desplazamiento.

**DH 4:** Para i de 0 a n-1 situado al eje zi sobre la articulación i+1.

**DH 5:** Se sitúa el eje del sistema en cualquier punto del eje zo. se sitúan los ejes xo y Yo formando un sistema dextrógiro (sentido de giro en sentido a las manecillas del reloj) con zo.

**DH 6:** Para i de 1 a n-1 se sitúa el origen del sistema con intersección con zi con línea normal continua zi-1 y zi. si se cortan esos ejes se sitúan en el punto de corte y si fueran paralelos se sitúan en la articulación i+1.

**DH 7:** Se sitúa xi en la línea común zi-1 y zi.

**DH 8:** Se sitúa yi formando un Sistema dextrógiro con xi y zi.

**DH 9:** se sitúa el sistema de modo que zn coincida con la dirección de zn-1 y xm y sea normal a zn-1 y zn.

**DH 10:** se obtiene como el ángulo que gira en torno a zi-1 para que xi-1 y xi sean paralelos.

**DH 11:** di se obtiene como la distancia a lo largo de zi-1 que se desplaza para que xi y xi-1 queden alineados.

**DH 12:** ai se obtiene como la distancia medida a lo largo de xi que se desplaza de si-1 para que su origen coincida con si.

**DH 13:**se obtiene como el Angulo que gira en torno a xi para que si-1 coincida con si.

**DH 14:**se obtienen las matrices de transformación i-1ª.

**DH 15:** Se obtiene la matriz de transformación con relación al sistema de la base con el extremo de robot T=0A1 1A2 n-1An

**DH 16:** T define la orientación y posición en función a las n coordenadas.

