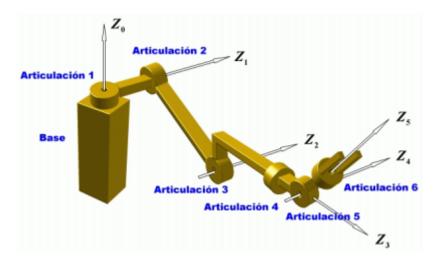
1 Convención Danavit-Hartenberg

Se trata de un procedimieto sistemático para describir la estructura cinemática de una cadena articulada constituida por articulaciones con. un solo grado de libertad.

- 1. Tenemos que enumerar los n+1 eslabones de 0 a 1, comenzando desde la base y terminando en el efector final.
- 2. Identificar los ejes de cada articulación. Si es rotacional será el eje de giro, y si es prismática será el eje a lo largo del cual se produce el desplazamiento.
- 3. Enumerar los ejes de 1 a n comenzando desde el que une eslabón base con el eslabón 1.



- 4. Para i de 0 a n-1 : situar el eje en el eje Zi de articulación i+1.
- 5. El eje Zn se colocará en el extremo del último eslabón, en la misma dirección que el Zn-1.
- 6. Situar el origen del sistema de la base So en cualquier punto del eje Zo.
- 7. Para i de 1 a n: situar el eje a partir del punto donde se definió el Si sobre la recta que es perpendicular simultáneamente al eje Zi y al eje Zi-1. Si los ejes Zi y Zi-1 se cortan el eje X debe ser perpendicular a ambos. El sentido es indiferente.
- 8. El Xo se puede colocar libremente. Puede resultar útil que esté alineado con el X1.
- 9. Para i de 0 a n: colocar el eje Yi de modo que forme un sistema dextrógiro con los ejes Xi y Zi.

