

Nolasco Casillas Hector Alejandro.

Ing. Mecatrónica 8 A

Cinemática de robots.

Moran Garabito Carlos Enrique.

**Análisis D-H.**

En la lectura, realice hasta de cómo resolver un algoritmo de D enavit – Hartember y de un modelo cinemático directo, ya que en la lectura vienen unas indicaciones para poder realizarlo, vienen 16 pasos de como elevarlo. L que también hablo la lectura fue que hay cuatro parámetros de D-H y que dependen únicamente de las características geométricas de cada eslabón y de las articulaciones que le unes con el anterior y el siguiente y que también ya afanando los parámetros D-H, el cálculo de las operaciones entre los eslabones consecutivos del robot es inmediato, ya que vienen todas por las matrices A, que se calculan según, y las relaciones entre eslabones no consecutivos viene dadas por las matrices T. que se obtienen como producto de un conjunto de matrices A.

En la lectura también explica sobre como calcular la matriz T, que se necesita realizar 12 llamadas a defunciones trascedentes, teniendo en cuenta que el vector A se calcula como el producto vectorial de los vectores N y O (a=nxo).