DENAVIT-HARTENBERG

**Pedro Ignacio Ibarra Mercado**

**8ºA T/M**

**Carlos Enrique Morán Garabito**

**Cinemática de Robots**

**Universidad Politécnica De La Zona Metropolitana De Guadalajara**

Es un proceso sencillo para obtener el modelo cinemático directo cuya estructura queda en representación de transformaciones. La conversión Denavit-Hartenberg, consiste en determinar una tabla de parámetros relacionados con los eslabones del robot. Los cuatro parámetros de D-H () dependen de únicamente de las características, geométricas de cada eslabón. La cinemática directa es la forma general de transformaciones que los sistemas de referencia cartesianos, asociados a los eslabones del robot, todos relativos al sistema de referencia.

D-H1.- Numerar los eslabones se enumera como eslabón 0 a la base fija del robot.

D-H2.- Numera las articulaciones.

D-H3.- Localizar los ejes de cada articulación.

D-H4.- Para i de 0 a n-1 situar el eje z sobre el eje de la articulación i+1.

D-H5.- Situar el origen de la base en cualquier punto del eje z.

D-H6.- Para i de 1 a n-1, situar el sistema en la intersección del eje z.

D-H7.- Situar x en la línea normal común.

D-H8.- Situar y de modo que forme un sistema dextrógiro con x y z.

D-H9.- Situar el sistema en el extremo del robot.

D-H10.- Obtener como el ángulo a z paralelo entre x y z.