**ALGORITMO DE DENAVIT-HARTENBERG**

Como su nombre lo dice es un algoritmo, después de leerlo entendí que este algoritmo es una serie de pasos el cual se usa, no sé si actualmente, pero esta serie de pasos nos ayuda para el uso de un robot, en el aspecto de su fabricación, me refiero al uso de este algoritmo para desglosar el robot parte por parte, desde sus extremos, pernos, articulaciones, eslabones, entre muchas otras partes más. También nos ayuda para saber en qué parte hay que realizar las matrices para los cálculos correspondientes de los giros, movimientos de sus grados de libertad.

Este algoritmo consta de 16 pasos o del D-H1 al D-H16.

También nos ayuda con las características geométricas de cada eslabón y articulación en los ángulos formados en los ejes, en la distancia a lo largo de los ejes y en el Angulo de separación.

Después de haber obtenido eso se realiza una matriz T que esta será para expresar la orientación, rotación y posición.

En pocas palabras este algoritmo (Algoritmo de Denavit-Hartenber) nos sirve para el cálculo o aproximación de los posibles movimientos de un robot.