

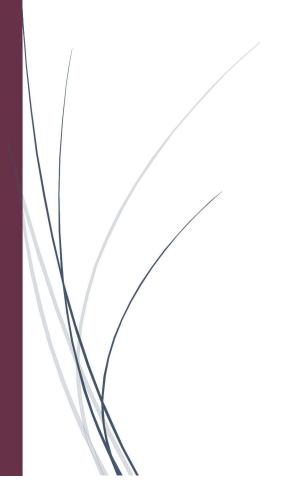
27-1-2019

Explicación: Algoritmos de D-H.

Materia: Cinemática de robots. Maestro: Carlos Enrique Morán

Garabito.

Ing. Mecatrónica 8°B T/M



Nombre: Alondra Salcedo González. UNIVERSIDAD POLITÉCNICA DE LA ZOA METROPOLITANA DE GUADALAJARA.

Materia: Cinemática de robots.



Es un método matricial que establece la localización en un sistema cartesiano.

El algoritmo de solución consta de 16 pasos:

- DH1: Se tienen que enumerar los eslabones.
- DH2: después de enumerar las articulaciones, si es rotativo su propio eje será el eje giratorio.
- DH3: Se tiene que localizar el eje de cada una de las articulaciones, como el caso anterior si es rotativo su propio eje será el eje giratorio.
- DH4: Se empieza en el eje Zi para empezar con la articulación i+1.
- DH5Para la base del sistema nos debemos de situar en el eje Zo (puede ser en cualquier lugar de eje) para que sea y gire en sentido horario.
- DH6: Nos debemos de situar en el origen del sistema donde se encuentra la intersección del eje Zi con la común Zi-1 y Zi.
- DH7: La línea normal común debe estar en Zi-1 y Zi.
- DH8: Yi se debe de situar en un sistema que gire en sentido horario con Xi y Zi.
- DH9: Se tiene que situar el sistema ∂n de modo que Zn coincida la dirección Zn-1 J sea normal.
- DH10: Cuando hay giro en torno a Zi-1 se van a quedar en paralelos, en este giro se obtiene θi.
- DH11: La distancia se obtiene a lo largo Zi-1 para que Xi-1 queden iguales de distancia.
- DH12: Se tiene que mover de nuevo para que se coincidan orígenes
- DH13: A final de todo para obtener el ángulo para girar el entorno para que coincidan.
- DH14: Se obtiene matrices de transformación.
- DH15: Se relaciona el sistema base con el extremo del robot.
- DH16 Se tiene la orientación y posición.

