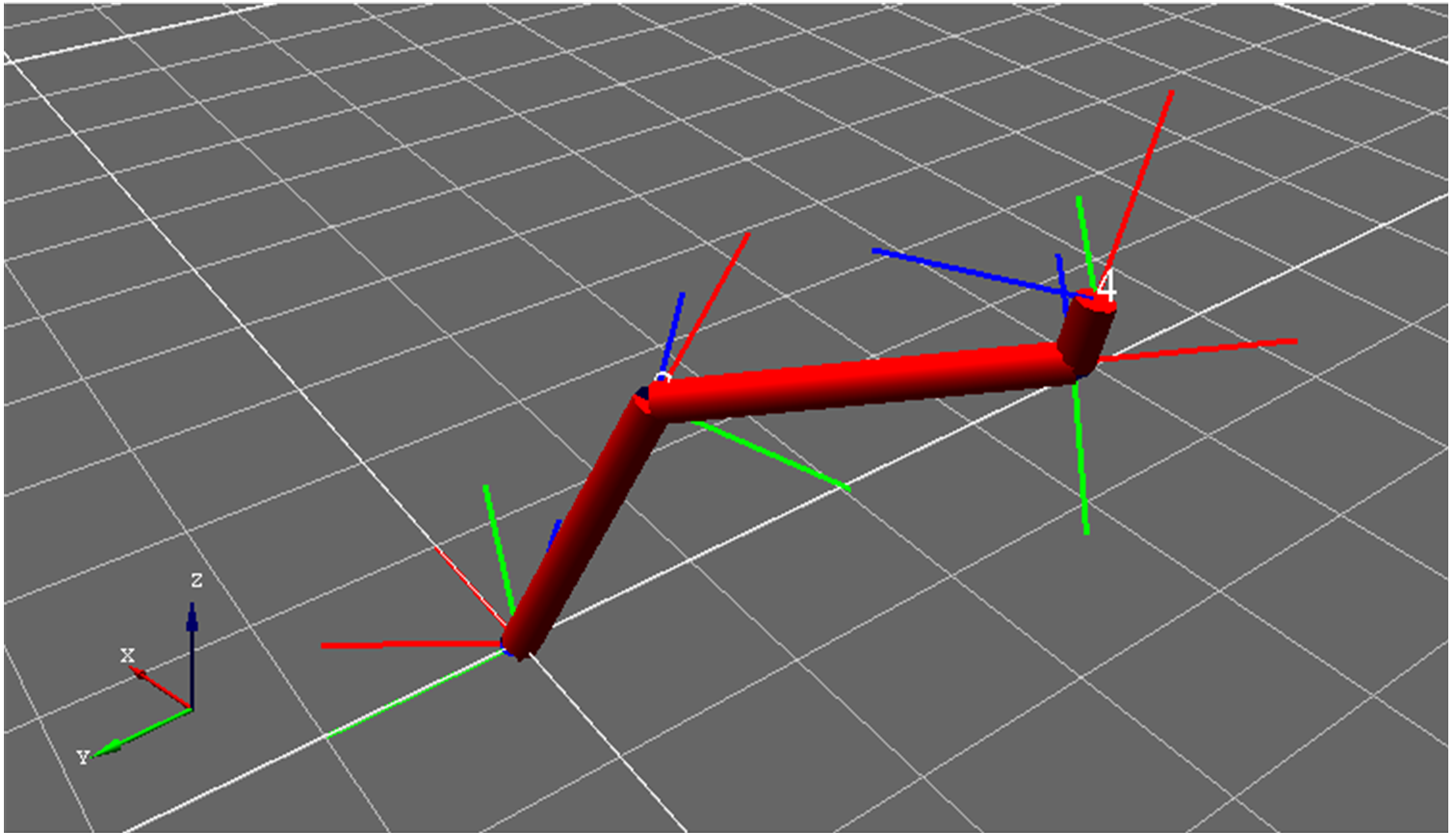


PARÁMETROS DH



List of kinematic links:

- 1: Type: R $\theta=51.00^\circ$ $d=0.00\text{mm}$ $a=0.00\text{mm}$ $\alpha=90.00^\circ$
- 2: Type: R $\theta=120.00^\circ$ $d=0.00\text{mm}$ $a=168.00\text{mm}$ $\alpha=0.00^\circ$
- 3: Type: R $\theta=54.00^\circ$ $d=0.00\text{mm}$ $a=190.00\text{mm}$ $\alpha=0.00^\circ$
- 4: Type: R $\theta=-69.00^\circ$ $d=0.00\text{mm}$ $a=33.00\text{mm}$ $\alpha=90.00^\circ$

$$\alpha_{i-1} = Z_i Z_{i+1} X_i$$

Es el ángulo que hay entre el eje Z_i actual al eje Z_{i+1} siguiente, medido a lo largo del eje X_i actual

$$a_{i-1} = Z_i Z_{i+1} X_i$$

Es la distancia que hay entre el eje Z_i actual al eje Z_{i+1} siguiente, medido a lo largo de eje X_i actual

$$d_i = X_{i-1} X_i Z_i$$

Es la distancia que hay entre el eje X_{i-1} anterior al eje X_i actual, medido a lo largo del eje Z_i actual

θ_i es una variable ya que las articulaciones son de tipo revoluta

i	α_{i-1}	a_{i-1}	d_i	θ_i
-----	----------------	-----------	-------	------------

1	$\alpha_0 = 90^\circ$	$a_0 = 0mm$	$d_1 = 0mm$	θ_1
2	$\alpha_1 = 0^\circ$	$a_1 = 168.28mm$	$d_2 = 0mm$	θ_2
3	$\alpha_2 = 0^\circ$	$a_2 = 190mm$	$d_3 = 0mm$	θ_3
4	$\alpha_3 = 90^\circ$	$a_3 = 33.43mm$	$d_4 = 0mm$	θ_4

Las coordenadas del punto P en el gripper són: $d_5=124.56mm$, $\alpha_5=0$, $a_4=0$

[Back](#)

(Ctrl + click derecho)