**Modelado Mediante la Formulación de LagrangeEuler**

Uicker en 1965, utilizo la representación de D-H basada en las matrices de transformación homogénea para formular el modelo dinámico de un robot mediante la ecuación de Lagrange. ν Este planteamiento utiliza, por tanto, las matrices i-1Ai que relacionan el sistema de coordenadas de referencia del elemento i con el elemento i-1.

-Se realizan en este caso operaciones de producto y suma innecesarias.

-Se trata de un procedimiento ineficiente desde el punto de vista computacional.

El algoritmo es de orden de complejidad computacional O(n4). ν Sin embargo, conduce a unas ecuaciones finales bien estructuradas donde aparecen de manera clara los diversos pares y fuerzas que intervienen en el movimiento. ν Se presenta a continuación al algoritmo a seguir para obtener el modelo dinámico del robot por el procedimiento de Lagrange-Euler (L-E).















