



Explicación

Ya que se trata de un robot prismático solo se desliza en los ejes Z debido a la convención del algoritmo D.H.

Nuestra primera matriz de transformación homogénea se desliza en Z la distancia L1, es decir el largo de la articulación L1. Después rotamos en X 90° grados positivo a su vez el vector de posición de esta matriz es 0,0L2, porque al igual que la articulación anterior solo se desliza en L2 en el eje Z. Posteriormente necesitamos una rotación en Y de 90 grados, pero negativos y también se desplazará solo en Z la distancia L3. Por ultimo solo necesitamos hacer una traslación para el ultimo eje de coordenadas, donde también el vector de posición es 0, 0 , L4.