

Etapa	Ações	
1	1.1	Identificar e numerar as juntas do robô por ordem crescente começando da base com a junta 1 até à junta N .
	1.2	Estabelecer o sistema de coordenadas $(\hat{x}_0, \hat{y}_0, \hat{z}_0)$ na base de suporte, com \hat{z}_0 ao longo do eixo da junta 1. Convencionar \hat{x}_0 e \hat{y}_0 de forma conveniente.
2	For $i = 1$ to $N - 1$	
	2.1	Definir o eixo da junta i e alinhar \hat{z}_i com eixo da junta $i + 1$
	2.2	Definir O_i (origem do sistema de coordenadas) de um dos seguintes modos: <ul style="list-style-type: none">• Interseção de \hat{z}_i com \hat{z}_{i-1}• Interseção da normal comum entre \hat{z}_i e \hat{z}_{i-1} com \hat{z}_i
		2.3
	2.4	Definir $\hat{y}_i = \hat{z}_i \times \hat{x}_i$
Next i		
3	Estabelecer o sistema de coordenadas da mão O_N (o último). Normalmente, a junta N é rotacional: <ul style="list-style-type: none">• \hat{z}_N é colinear com \hat{z}_{N-1} e, em geral, a apontar para «fora»• \hat{x}_N normal a \hat{z}_N e \hat{z}_{N-1}• \hat{y}_N de acordo com o sistema direto usual	
4	For $i = 1$ to $N - 1$	
	4.1	$\theta_i = \angle(\hat{x}_{i-1}, \hat{x}_i) _{\hat{z}_{i-1}}$; é a variável de junta se for rotacional.
	4.2	$l_i = (\hat{z}_{i-1} \cap \hat{x}_i), O_i _{\hat{x}_i}$
	4.3	$d_i = O_{i-1}, (\hat{z}_{i-1} \cap \hat{x}_i) _{\hat{z}_{i-1}}$; é a variável de junta se for prismática.
	4.4	$\alpha_i = \angle(\hat{z}_{i-1}, \hat{z}_i) _{\hat{x}_i}$
Next i		