DENAVIT HARTEIBERG

En los parámetros que describe el artículo señala las formas para diseñar un robot para que sus movimientos sean simétricos y dinámicos los pasos del algoritmo que describen los parámetros D-H los menciono a continuación.

1. Numerar los eslabones dependiendo de los tipos de eslabones en este caso se tendrá que mencionar como origen o punto cero donde se sostiene el robot.
2. Numerar las articulaciones, dependiendo de cuantos grados de libertad sea o este compuesto el robot este va a tener esas articulaciones dependiendo a sus especificaciones.
3. Localizar el eje de articulaciones es el eje que va a estar en movimiento respecto a los demás ejes.
4. Eje Z es el van asignadas los sistemas de localización XYZ en el cual se define el tercer tipo de movimiento o articulación que se mueve en el plano tridimensional.
5. Angulo teta es el ángulo que se mueve en las coordenadas X alrededor de Z.
6. Distancia es el cual donde se mueven los ejes YZ a lo largo del punto cero.
7. Matrices individuales cada uno de los grados de libertad tiene un eslabón y estos a su vez tienen una matriz que las define para su comportamiento en su plano.