

Practica 1.

Parámetros DH de un

Robot Cartesiano.

Alumna:

Hernández Castillo Ana Yuritzi.

Grado y grupo:

8°A

Materia:

Cinemática de Robots.

Carrera:

Ingeniería Mecatrónica.

Ana Yuritzi Hernández Castillo.

18 / Febrero / 18

eslabón	d_{i-1}	α_{i-1}	d_i	θ_i
1	0	0	d_1	0
2	0	90°	d_2	90°
3	0	90°	d_3	90°

$$T_1^0 = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & d_1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$

$$T_2^1 = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & -d_2 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$T_3^2 = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & -d_3 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$T_3^0 = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 & d_3 \\ -1 & 0 & 0 & -d_2 \\ 0 & -1 & 0 & d_1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

