Biblioteca GK Archivo de conocimiento

Bastan cuatro números por articulación. La convención de Denavit-Hartenberg (Denavit-Hartenberg Convention)

Dirección del artículo

https://www.gklibrarykor.com/es/article/17103/

Vista previa del PDF · Fragmento

Imaginemos un brazo robótico industrial con seis articulaciones. Basta con que una articulación gire un poco para que todo el tramo del brazo que le sigue se mueva con ella y la mano del extremo pase a una posición completamente distinta. Para calcular este movimiento en cadena, primero hay que describir de manera sistemática cómo son las articulaciones y los eslabones del brazo. Si cada persona eligiera sus propias referencias, obtendríamos ecuaciones distintas para un mismo robot. La convención de Denavit-Hartenberg (Denavit-Hartenberg Convention) permite describir esta relación de forma ord