Thư viện GK Ghi chép tri thức

Mỗi khớp bốn con số là đủ: Quy ước Denavit-Hartenberg (Denavit-Hartenberg Convention)

Địa chỉ bài viết
https://www.gklibrarykor.com/vi/article/17103/

Xem trước bố cục PDF - chỉ có đoạn trích

Giả sử có một cánh tay robot công nghiệp với sáu khớp. Chỉ cần một khớp xoay một chút, cả đoạn cánh tay phía sau cũng chuyển động theo, và bàn tay ở đầu mút dịch sang một vị trí hoàn toàn khác. Để tính chuỗi chuyển động này, trước hết phải ghi lại hình dạng từng khớp và từng đốt theo một cách đã thống nhất. Nếu mỗi người tự chọn chuẩn riêng, cùng một robot cũng sẽ ra các phương trình khác nhau. Lời hứa sắp xếp gọn mối quan hệ đó chỉ bằng bốn con số cho mỗi khớp—đó chính là ‘Quy ước Denavit-Hartenberg (Denavit-Hartenberg Convention)’. Nói đơn giản, quy ước Denavit-Hartenberg nghĩa là ‘phương ph