

TP Denavid Hartenberg

- 1) Hallar los parámetros DH para los siguientes robots.
a)

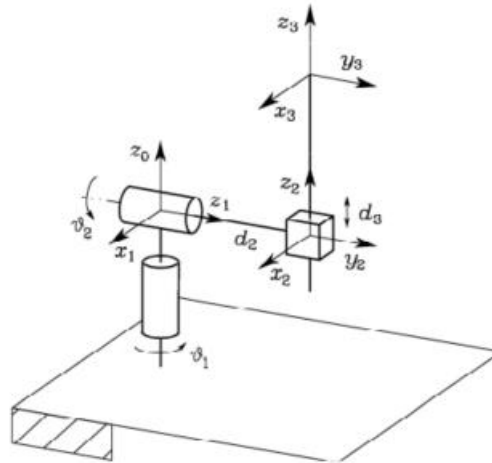


Fig. 2.22. Spherical arm

Table 2.3. DII parameters for the spherical arm

Link	a_i	α_i	d_i	ϑ_i
1	0	$-\pi/2$	0	ϑ_1
2	0	$\pi/2$	d_2	ϑ_2
3	0	0	d_3	0

- b) Robot Stanford

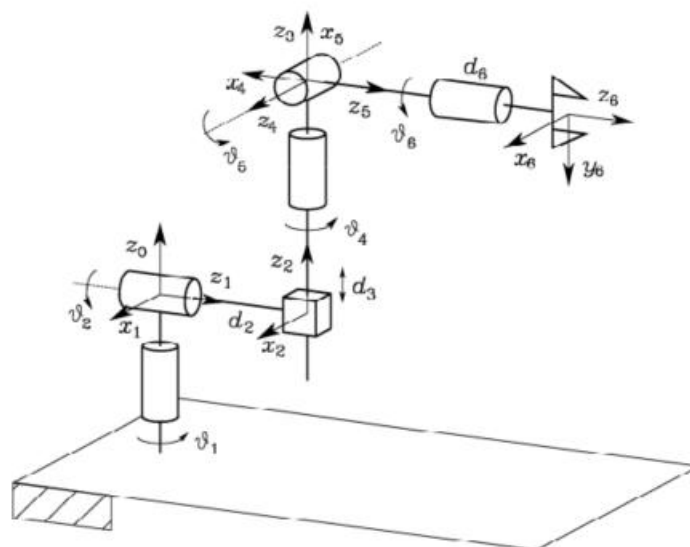
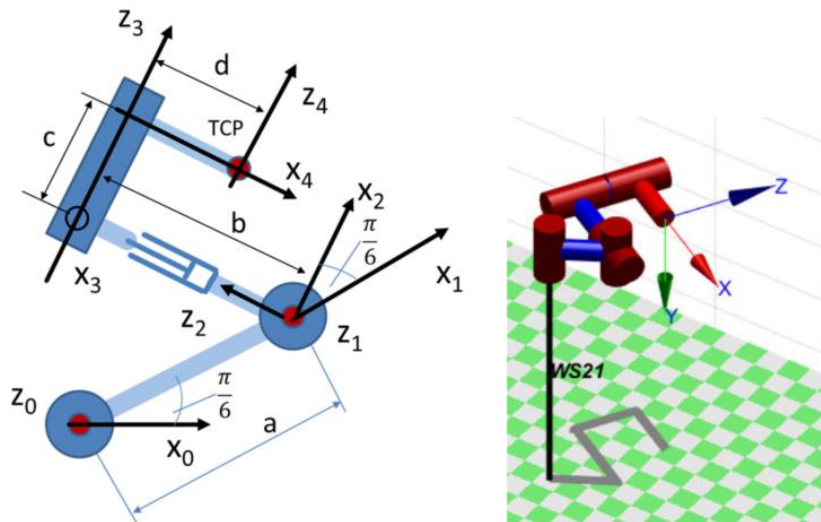


Fig. 2.25. Stanford manipulator

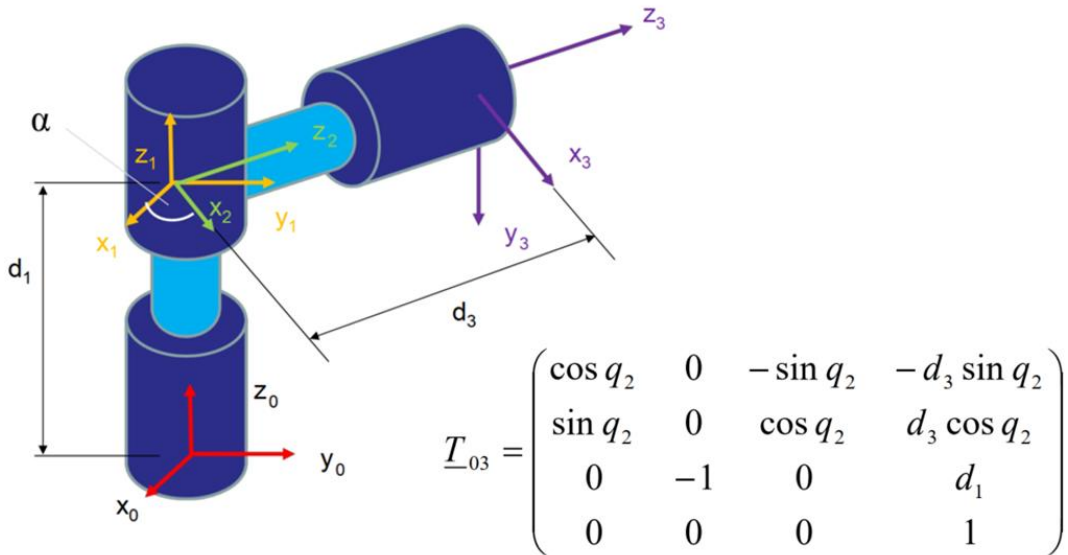
c) Brazo robot de 6 grados de libertad



d) Determine los parámetros de Denavit-Hartenberg ($i=1,2,3,4$) para la posición cinemática del robot representada, basándose en los sistemas de coordenadas dibujados. Los ángulos θ deben especificarse explícitamente. Los ejes z_0, z_1 y x_3 apuntan fuera del plano de la pala.



- 2) Hallar los parámetros DH y además las matrices de rotación homogéneas finales para los siguientes robots
 a)



b)

