

Robotica - 01CFIDV, 02CFICY

docente: prof. Basilio BONA
tel. 7023

basilio.bona@polito.it
www.ladispe.polito.it/meccatronica/01CFI/

Lucidi 002/2005

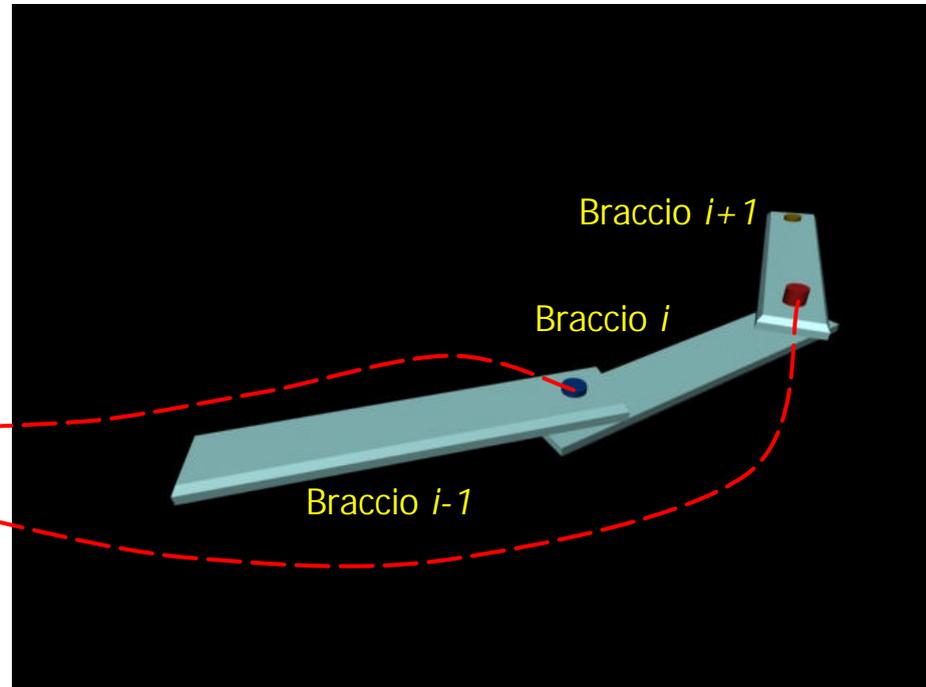
Convenzioni di Denavit-Hartenberg (DH-1)

- Dato un sistema multicorpo con n corpi rigidi collegati
- Le convenzioni assegnano un sistema di riferimento a ogni corpo, introducendo alcuni vincoli
- Invece che 6 parametri di rototraslazione, ne bastano solo $4 = 2$ di rotazione + 2 di traslazione

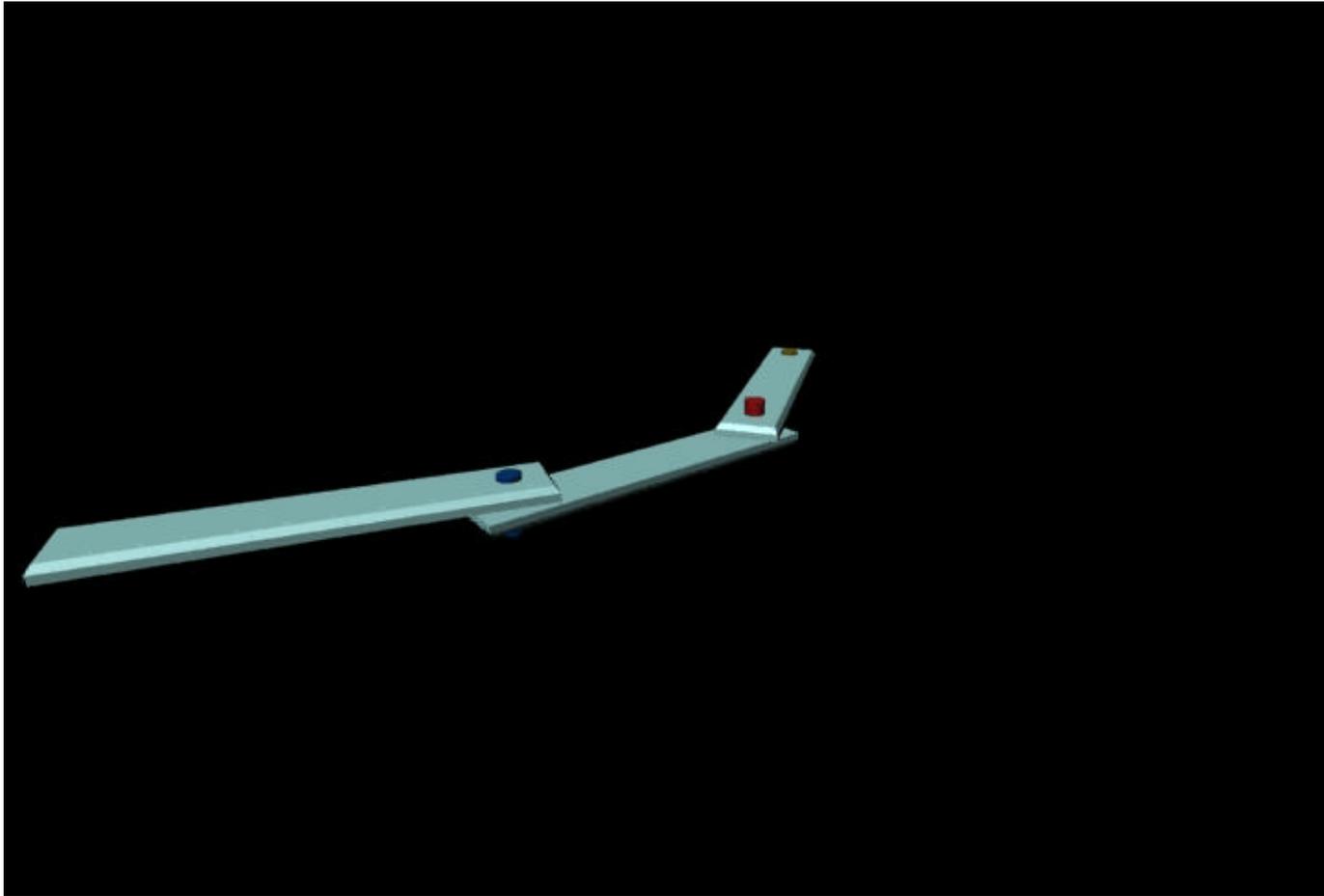
Possiamo avere un braccio complesso e vogliamo fissare su di esso un sistema di riferimento

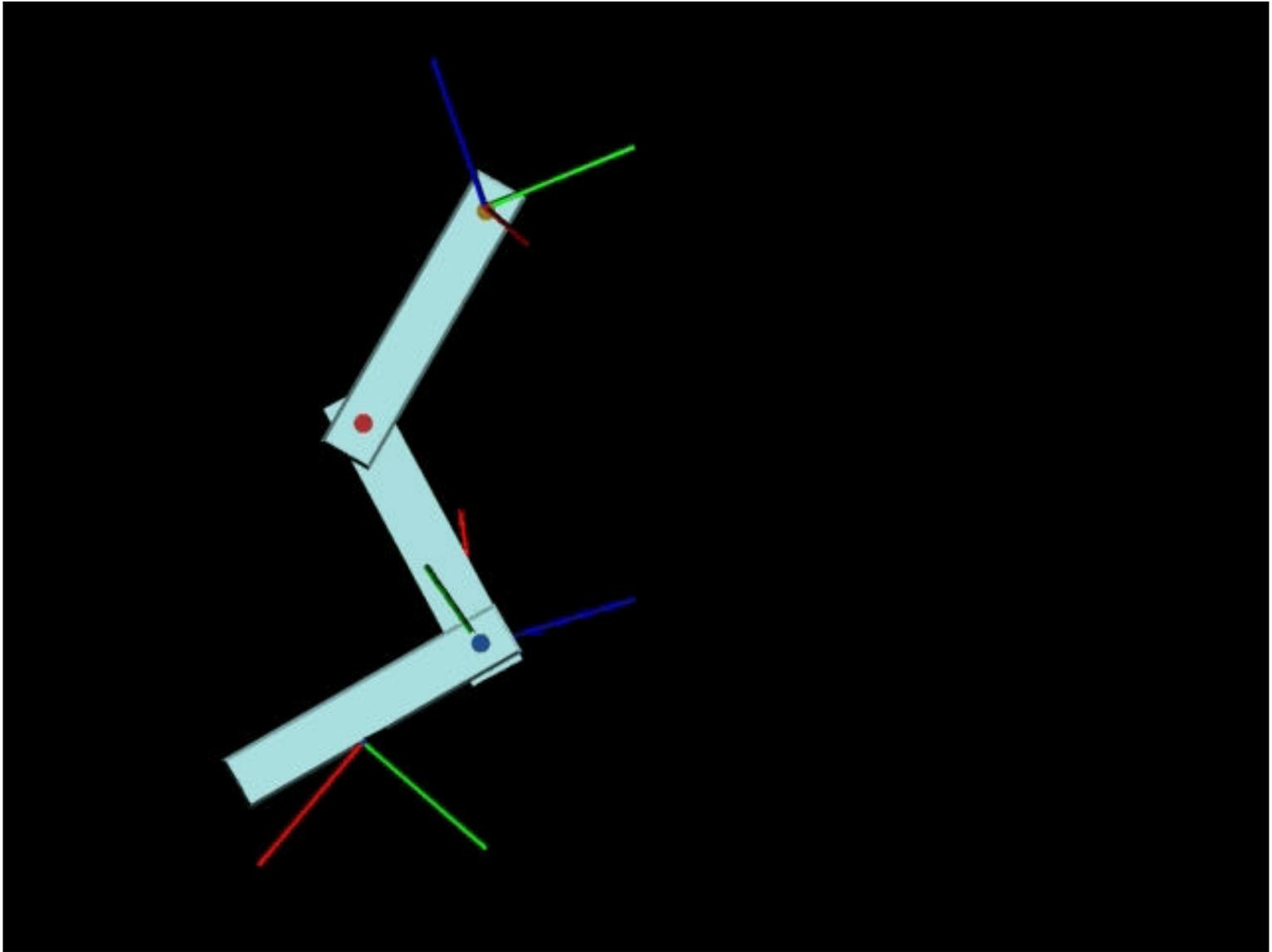
giunto a monte

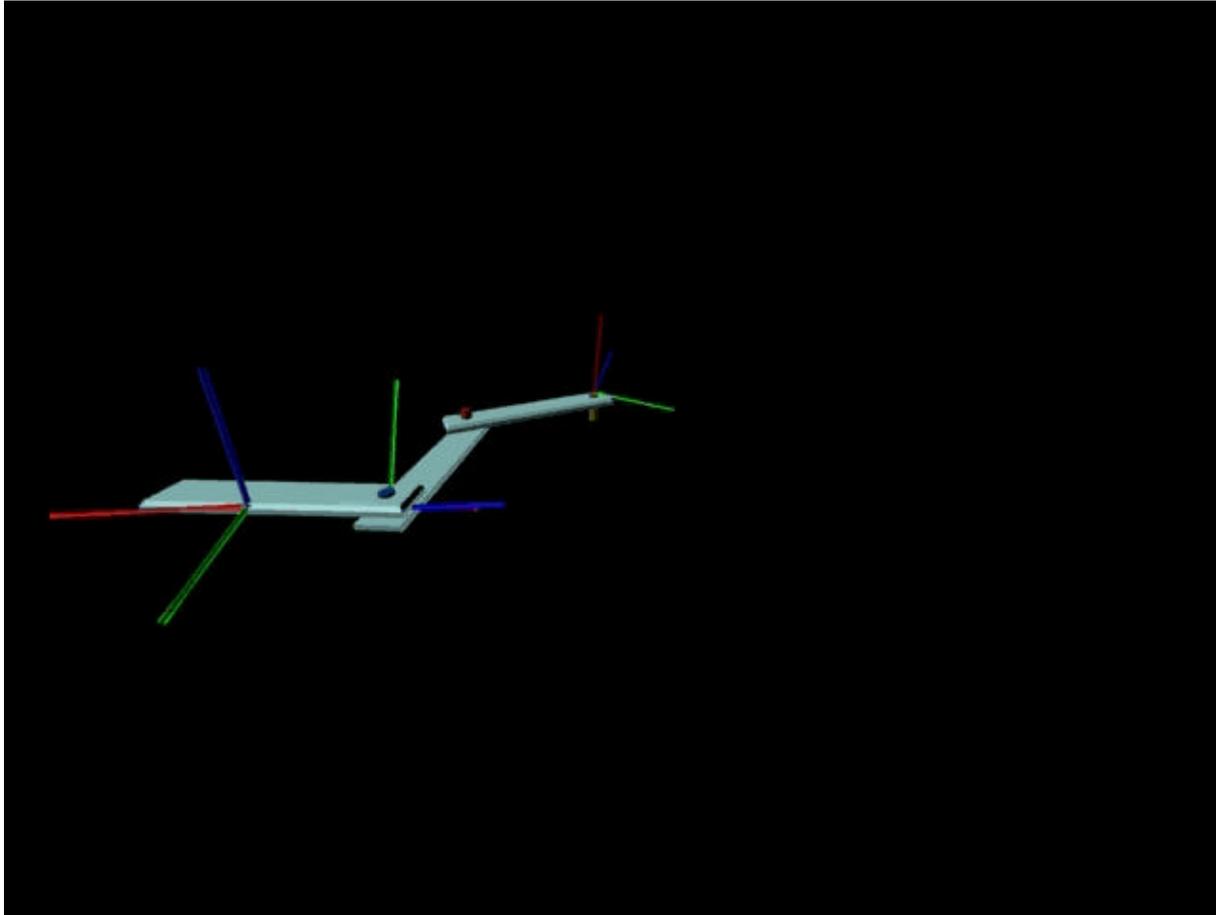
giunto a valle

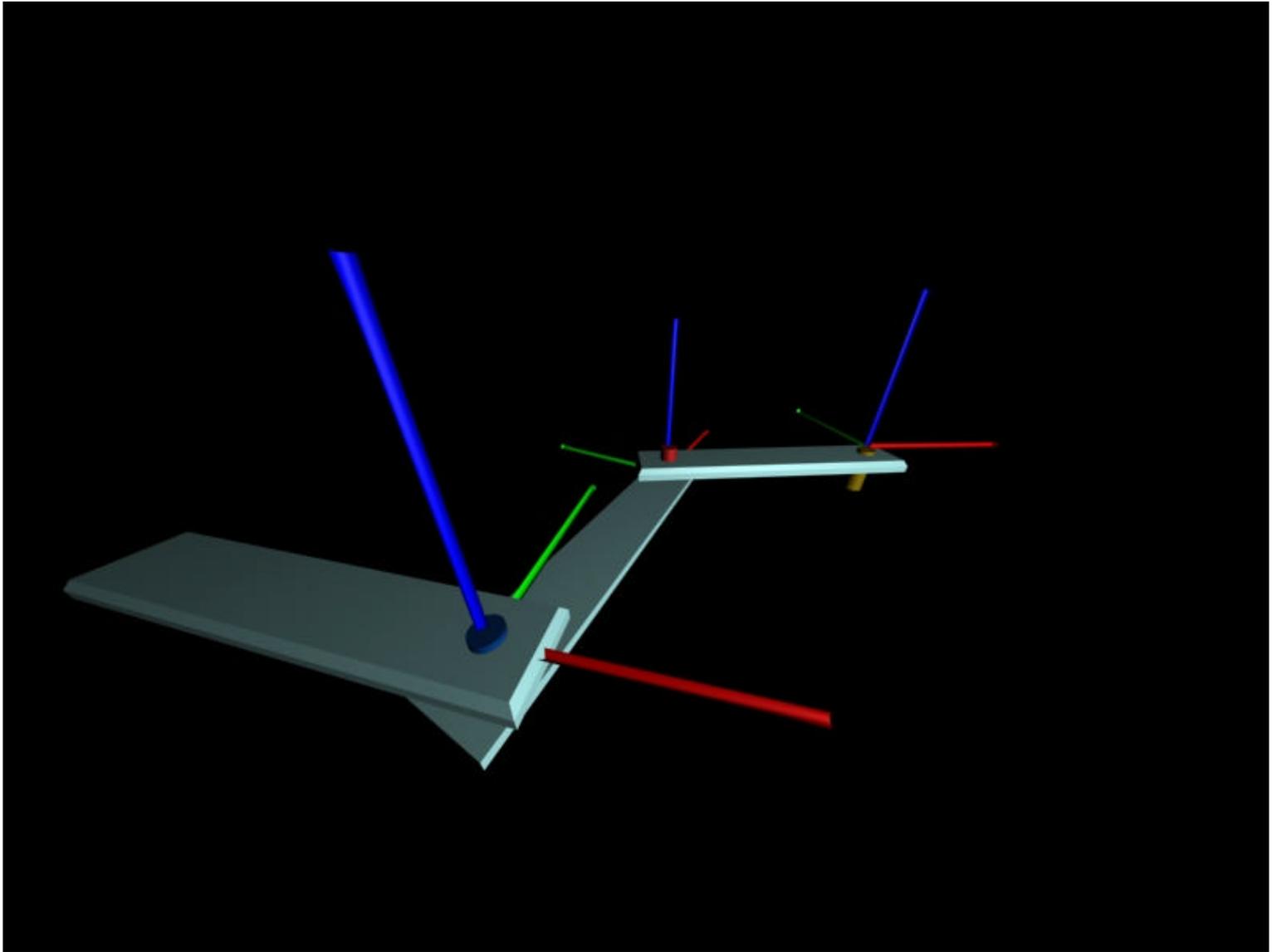


Convenzioni di Denavit-Hartenberg (DH-2)









Convenzioni di Denavit-Hartenberg (DH-3)

- Il riferimento del braccio si trova sull'asse del giunto a valle,
- Origine nell'intersezione del segmento a minima distanza tra i due assi
- Versore k diretto lungo l'asse del giunto a valle

