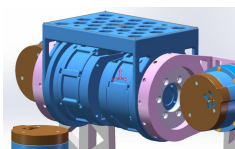


link质量&惯量图： 图片

质量&惯量

baselink



crotch-1@Alexbotmini\_lowerbody

fsa80\_29e-1@Alexbotmini\_lowerbody

fsa80\_29e-1@Alexbotmini\_lowerbody/fsa80\_29e (2)-1@fsa80

选项(O)...

覆盖质量属性...

重算(R)

☒ 包括隐藏的实体/零部件(H)

☐ 创建质心特征

☐ 显示焊缝质量

报告与以下项相对的坐标值: 坐标系1

所选零部件 的质量属性

坐标系: 坐标系1

质量 = 3.70285775 千克

体积 = 664666.86866164 立方毫米

表面积 = 0.37365239 平方米

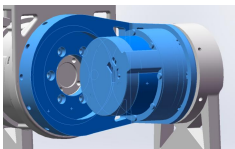
重心 : ( 米 )  
X = -0.00000322  
Y = 0.00085133  
Z = -0.06759252

惯性主轴和惯性主力矩: ( 千克 \* 平方米 )  
由重心决定。  
Ix = ( 0.01491759, 0.99988828, -0.00094118)  
Iy = (-0.00343675, 0.00099255, 0.99999360)  
Iz = ( 0.99988282, -0.01491426, 0.00345117)  
Px = 0.00839420  
Py = 0.02089756  
Pz = 0.02250066

惯性张量: ( 千克 \* 平方米 )  
由重心决定, 并且对齐输出的坐标系。 (使用负张量记数法。)  
Lxx = 0.02249750  
Lxy = -0.00021041  
Lxz = 0.00000571  
Lyx = -0.00021041  
Lyy = 0.00839735  
Lyz = 0.00001168  
Lzx = 0.00000571  
Lzy = 0.00001168  
Lzz = 0.02089756

惯性张量: ( 千克 \* 平方米 )  
由输出坐标系决定。 (使用负张量记数法。)  
lxx = 0.03941761  
lxy = -0.00021040  
lsx = 0.00000490  
lyx = -0.00021040  
lyy = 0.02531477  
lyz = 0.00022476  
lzx = 0.00000490  
lzy = 0.00022476  
lzz = 0.02090025

leftlink1



☒ 包括隐藏的实体/零部件(H)

☐ 创建质心特征

☐ 显示焊缝质量

报告与以下项相对的坐标值: 坐标系7

所选零部件 的质量属性

坐标系: 坐标系7

质量 = 1.3062404 千克

体积 = 0.0002572 立方米

表面积 = 0.1517202 平方米

重心 : ( 米 )  
X = -0.0034625  
Y = 0.0387197  
Z = -0.0001301

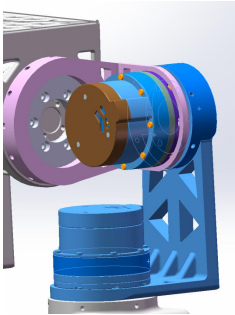
惯性主轴和惯性主力矩: ( 千克 \* 平方米 )  
由重心决定。  
Ix = ( 0.3723258, 0.9280830, 0.0059556)  
Iy = (-0.9280200, 0.3723706, -0.0109128)  
Iz = (-0.0123456, -0.0014638, 0.9999227)  
Px = 0.0018608  
Py = 0.0021238  
Pz = 0.0022448

惯性张量: ( 千克 \* 平方米 )  
由重心决定, 并且对齐输出的坐标系。 (使用负张量记数法。)  
Lxx = 0.0020874  
Lxy = -0.0000909  
Lxz = -0.0000021  
Lyx = -0.0000909  
Lyy = 0.0018972  
Lyz = -0.0000016  
Lzx = -0.0000021  
Lzy = -0.0000016  
Lzz = 0.0022448

惯性张量: ( 千克 \* 平方米 )  
由输出坐标系决定。 (使用负张量记数法。)  
lxx = 0.0040457  
lxy = 0.0000842  
lsx = -0.0000027  
lyx = 0.0000842  
lyy = 0.0019129  
lyz = 0.0000049  
lzx = -0.0000027  
lzy = 0.0000049  
lzz = 0.0042188

rightlink1

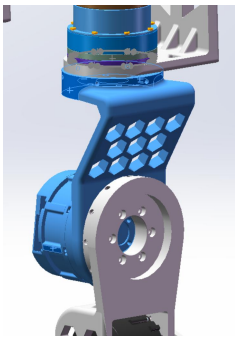
leftlink2



rightlink2

报告与以下项相对的坐标值: 坐标系8		
所选零部件 的质量属性		
坐标系: 坐标系8		
质量 = 1.7560393 千克		
体积 = 0.0004238 立方米		
表面积 = 0.1756798 平方米		
重心 : ( 米 )		
X = 0.0430933		
Y = 0.0000353		
Z = -0.0705719		
惯性主轴和惯性主力矩: ( 千克 * 平方米 )		
由重心决定。		
Ix = (-0.5819135, -0.0004447, 0.8132506)		
Iy = (0.8132499, 0.0010835, 0.5819136)		
Iz = (-0.0011399, 0.9999993, -0.0002689)		
Px = 0.0038604		
Py = 0.0053963		
Pz = 0.0071625		
惯性张量: ( 千克 * 平方米 )		
由重心决定, 并且对齐输出的坐标系。 (使用负量记数法。)		
Lxx = 0.0048762		
Lxy = -0.0000024		
Lxz = 0.0007269		
Lyx = -0.0000024		
Lyy = 0.0071625		
Lyz = 0.0000001		
Lzx = 0.0007269		
Lzy = 0.0000001		
Lzz = 0.0043805		
惯性张量: ( 千克 * 平方米 )		
由输出座标系决定。 (使用负量记数法。)		
lxx = 0.0136219		
lxy = -0.0000051		
lxz = 0.0060673		
lyx = -0.0000051		
lyy = 0.0191693		
lyz = 0.0000045		
lzx = 0.0060673		
lzy = 0.0000045		
lzz = 0.0076415		

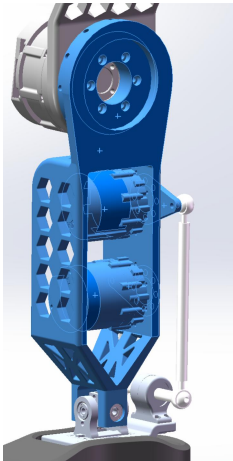
leftlink3



rightlink3

<input checked="" type="checkbox"/> 包括隐藏的实体/零部件(H)		
<input type="checkbox"/> 创建质心特征		
<input type="checkbox"/> 显示焊缝质量		
报告与以下项相对的坐标值: 坐标系9		
所选零部件 的质量属性		
坐标系: 坐标系9		
质量 = 2.1149564 千克		
体积 = 0.0004299 立方米		
表面积 = 0.2088304 平方米		
重心 : ( 米 )		
X = -0.0002834		
Y = -0.0056758		
Z = -0.1063657		
惯性主轴和惯性主力矩: ( 千克 * 平方米 )		
由重心决定。		
Ix = (-0.0115529, 0.1883602, 0.9820321)		
Iy = (0.3230739, -0.9287210, 0.1819356)		
Iz = (0.9463032, 0.3193708, -0.0501248)		
Px = 0.0036594		
Py = 0.0105562		
Pz = 0.0107860		
惯性张量: ( 千克 * 平方米 )		
由重心决定, 并且对齐输出的坐标系。 (使用负量记数法。)		
Lxx = 0.0107610		
Lxy = 0.0000845		
Lxz = 0.0000673		
Lyx = 0.0000845		
Lyy = 0.0103349		
Lyz = -0.0012794		
Lzx = 0.0000673		
Lzy = -0.0012794		
Lzz = 0.0039056		
惯性张量: ( 千克 * 平方米 )		
由输出座标系决定。 (使用负量记数法。)		
lxx = 0.0347571		
lxy = 0.0000811		
lxz = 0.0000036		
lyx = 0.0000811		
lyy = 0.0342630		
lyz = -0.0025562		
lzx = 0.0000036		
lzy = -0.0025562		
lzz = 0.0039739		

leftlink4



rightlink4

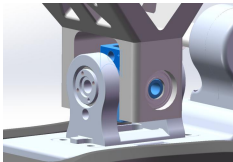
☒ 包括隐藏的实体/零部件(H)  
☐ 创建质心特征  
☐ 显示焊缝质量

报告与以下项相对的坐标值: 坐标系10

所选零部件 的质量属性  
坐标系: 坐标系10

质量 = 2.1749387 千克  
体积 = 0.0005630 立方米  
表面积 = 0.2606351 平方米  
重心 : ( 米 )  
X = -0.0049200  
Y = -0.0209127  
Z = -0.1334658  
惯性主轴和惯性主力矩: ( 千克 \* 平方米 )  
由重心决定。  
Ix = ( 0.0218107, 0.0957005, 0.9951712)  
Iy = ( 0.9996685, 0.0115370, -0.0230187)  
Iz = (-0.0136842, 0.9953433, -0.0954171)  
Px = 0.0024472  
Py = 0.0127318  
Pz = 0.0138047  
惯性张量: ( 千克 \* 平方米 )  
由重心决定, 并且对齐输出的坐标系。 (使用负张量记数法。)  
Lxx = 0.0127271  
Lxy = -0.0000361  
Lxz = -0.0002218  
Lyx = -0.0000361  
Lyy = 0.0137006  
Lyz = -0.0010814  
Lzx = -0.0002218  
Lzy = -0.0010814  
Lzz = 0.0025560  
惯性张量: ( 千克 \* 平方米 )  
由输出座标系决定。 (使用负张量记数法。)  
lxx = 0.0524207  
lxy = -0.0002599  
lxz = -0.0016500  
lyx = -0.0002599  
lyy = 0.0524957  
lyz = -0.0071519  
lzx = -0.0016500  
lzy = -0.0071519  
lzz = 0.0035599

leftlink5



rightlink5

覆盖质量属性...

重算(R)

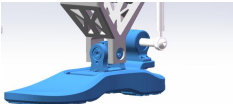
☒ 包括隐藏的实体/零部件(H)  
☐ 创建质心特征  
☐ 显示焊缝质量

报告与以下项相对的坐标值: 坐标系11

GR1-07-2-030 踝十字轴\_copy 的质量属性  
配置: 默认  
坐标系: 坐标系11

重心和惯性张量的输出是以 Alexbotmini\_lowerbody 为坐标系。  
密度 = 2700.0000000 千克 / 立方米  
质量 = 0.0173111 千克  
体积 = 0.0000064 立方米  
表面积 = 0.0045071 平方米  
重心 : ( 米 )  
X = 0.0000000  
Y = 0.0000000  
Z = 0.0000000  
惯性主轴和惯性主力矩: ( 千克 \* 平方米 )  
由重心决定。  
Ix = ( 0.0000000, 1.0000000, 0.0000000)  
Iy = ( 0.0000000, 0.0000000, 1.0000000)  
Iz = ( 1.0000000, 0.0000000, 0.0000000)  
Px = 0.0000013  
Py = 0.0000015  
Pz = 0.0000018  
惯性张量: ( 千克 \* 平方米 )  
由重心决定, 并且对齐输出的坐标系。 (使用负张量记数法。)  
Lxx = 0.0000018  
Lxy = 0.0000000  
Lxz = 0.0000000  
Lyx = 0.0000000  
Lyy = 0.0000013  
Lyz = 0.0000000  
Lzx = 0.0000000  
Lzy = 0.0000000  
Lzz = 0.0000015  
惯性张量: ( 千克 \* 平方米 )  
由输出座标系决定。 (使用负张量记数法。)  
lxx = 0.0000018  
lxy = 0.0000000  
lxz = 0.0000000  
lyx = 0.0000000  
lyy = 0.0000013  
lyz = 0.0000000  
lzx = 0.0000000  
lzy = 0.0000000  
lzz = 0.0000015

leftlink6



rightlink6

覆盖质量属性...

重算(R)

☒ 包括隐藏的实体/零部件(H)

☐ 创建质心特征

☐ 显示焊缝质量

报告与以下项相对的坐标值：

坐标系11

左小腿组件\_copy 的质量属性

配置：默认

坐标系：坐标系11

质量（用户覆盖）= 0.500000 千克

体积 = 0.0004112 立方米

表面积 = 0.1606973 平方米

重心：(米)

X = 0.0282194

Y = 0.0002390

Z = -0.0328665

惯性主轴和惯性主力矩：(千克 \* 平方米)

由重心决定。

lx = ( 0.9941447, 0.0004592, -0.1080557)

ly = (-0.0008926, 0.9999918, -0.0039625)

lz = ( 0.1080530, 0.0040358, 0.9941369)

Px = 0.0003571

Py = 0.0022807

Pz = 0.0024122

惯性张量：(千克 \* 平方米)

由重心决定，并且对齐输出的坐标系。（使用负张量记数法。）

Lxx = 0.0003811

Lxy = -0.0000008

Lxz = 0.0002208

Lyx = -0.0000008

Lyx = 0.0022807

Lyz = 0.0000006

Lzx = 0.0002208

Lzy = 0.0000006

Lzz = 0.0023882

惯性张量：(千克 \* 平方米)

由输出坐标系决定。（使用负张量记数法。）

lxx = 0.0009212

lxy = -0.0000042

lxz = 0.0006845

lyx = -0.0000042

lyy = 0.0032190

lyz = 0.0000046

lzx = 0.0006845

lzy = 0.0000046

lzz = 0.0027864

已在装配体级别覆盖质量属性。因此，在零部件级别指定的任何覆盖都将在惯性矩计算中忽略。一个或多个零部件具有被忽略的用户覆盖质量属性：

注意事项：1. 更改坐标系，改为你导出urdf的坐标系 2. 更改负张量计数法 3. 注意单位：kg&m



fsa60\_43e-3@Alexbotmini\_lowerbody

选项(O)...

覆盖质量属性... 重算(R)

☒ 包括隐藏的实体/零部件(H)  
☐ 创建质心特征  
☐ 显示焊缝质量

报告与以下项相对的坐标值: 坐标系2

所选零部件 的质量属性

坐标系: 坐标系2

质量 = 1.30624037 千克

体积 = 257211.06861091 立方毫米

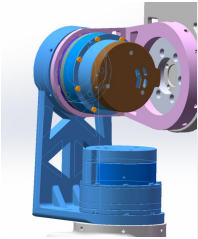
表面积 = 0.15172015 平方米

重心 : ( 米 )  
X = -0.00346251  
Y = -0.03838086  
Z = 0.00009482

惯性主轴和惯性主力矩: ( 千克 \* 平方米 )  
由重心决定。  
Ix = (-0.31518874, 0.94899624, -0.00788603) Px = 0.00187285  
Iy = (-0.94902430, -0.31520246, -0.00052942) Py = 0.00209778  
Iz = (-0.00298812, 0.00731716, 0.99996876) Pz = 0.00223492

惯性张量: ( 千克 \* 平方米 )  
由重心决定, 并且对齐输出的坐标系。(使用负张量记数法。)  
Lxx = 0.00207544 Lxy = 0.00006728 Lxz = -0.00000097  
Lyx = 0.00006728 Lyy = 0.00189522 Lyz = 0.00000269  
Lzx = -0.00000097 Lzy = 0.00000269 Lzz = 0.00223490

惯性张量: ( 千克 \* 平方米 )  
由输出座标系决定。(使用负张量记数法。)  
lxx = 0.00399966 lxy = -0.00010632 lxz = -0.00000054  
lyx = -0.00010632 lyy = 0.00191089 lyz = 0.00000744  
lzx = -0.00000054 lzy = 0.00000744 lzz = 0.00417477



fsa60\_43e\_output-3@Alexbotmini\_lowerbody

选项(O)...

覆盖质量属性...

重算(R)

☒ 包括隐藏的实体/零部件(H)

☐ 创建质心特征

☐ 显示焊缝质量

报告与以下项相对的坐标值: 坐标系3

所选零部件 的质量属性

坐标系: 坐标系3

质量 = 1.75603935 千克

体积 = 423803.28149815 立方毫米

表面积 = 0.17567976 平方米

重心 : (米)

X = 0.04317333

Y = -0.00012183

Z = -0.07057187

惯性主轴和惯性主矩: (千克 \* 平方米)

由重心决定。

lx = (-0.57951185, -0.00130395, 0.81496277)

ly = (0.81495170, -0.00638102, 0.57949376)

lz = (0.00444466, 0.99997879, 0.00476053)

Px = 0.00387999

Py = 0.00539920

Pz = 0.00715951

惯性张量: (千克 \* 平方米)

由重心决定, 并且对齐输出的坐标系。 (使用负张量记数法。)

Lxx = 0.00488903

Lxy = 0.00000668

Lxz = 0.00071753

Lyx = 0.00000668

Lyx = 0.00715944

Lyz = 0.00000999

Lzx = 0.00071753

Lzy = 0.00000999

Lzz = 0.00439024

惯性张量: (千克 \* 平方米)

由输出座标系决定。 (使用负张量记数法。)

lxx = 0.01363482

lxy = 0.00001591

lxz = 0.00606787

lyx = 0.00001591

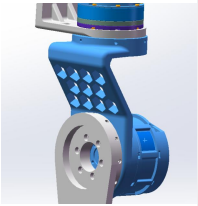
lyy = 0.01917834

lyz = -0.00000510

lzx = 0.00606787

lzy = -0.00000510

lzz = 0.00766341



fsa60\_43e\_output-4@Alexbotmini\_lowerbody  
fsa80\_29e (2)-2@Alexbotmini\_lowerbody

选项(O)...

覆盖质量属性...

重算(R)

☒ 包括隐藏的实体/零部件(H)

☐ 创建质心特征

☐ 显示焊缝质量

报告与以下项相对的坐标值: 坐标系4

所选零部件 的质量属性

坐标系: 坐标系4

质量 = 2.11495644 千克

体积 = 429936.23661758 立方毫米

表面积 = 0.20883043 平方米

重心 : (米)

X = -0.00026239

Y = 0.00567577

Z = -0.10622232

惯性主轴和惯性主矩: (千克 \* 平方米)

由重心决定。

lx = (-0.00819502, -0.19274451, 0.98121476)

ly = (-0.37570858, -0.90876089, -0.18164995)

lz = (0.92670163, -0.37013943, -0.06496845)

Px = 0.00362726

Py = 0.01053376

Pz = 0.01079730

惯性张量: (千克 \* 平方米)

由重心决定, 并且对齐输出的坐标系。 (使用负张量记数法。)

Lxx = 0.01075962

Lxy = -0.00010130

Lxz = 0.00003967

Lyx = -0.00010130

Lyx = 0.01031329

Lyz = 0.00131252

Lzx = 0.00003967

Lzy = 0.00131252

Lzz = 0.00388542

惯性张量: (千克 \* 平方米)

由输出座标系决定。 (使用负张量记数法。)

lxx = 0.03469118

lxy = -0.00009815

lxz = -0.00001928

lyx = -0.00009815

lyy = 0.03417687

lyz = 0.00258761

lzx = -0.00001928

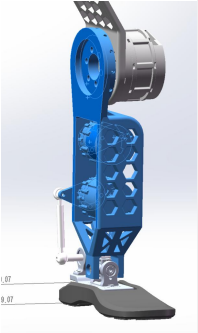
lzy = 0.00258761

lzz = 0.00395370

帮助

打印(P)...

复制到剪贴板(C)



质量属性

cal1 - 副本-1@Alexbotmini\_lowerbody  
fsa45\_30\_output-3@Alexbotmini\_lowerbody  
fsa45\_30\_output-4@Alexbotmini\_lowerbody  
fsa45\_30e-3@Alexbotmini\_lowerbody

选项(O)...

覆盖质量属性...

重算(R)

☒ 包括隐藏的实体/零部件(H)

☐ 创建质心特征

☐ 显示焊缝质量

报告与以下项相对的坐标值: 坐标系5

所选零部件的质量属性  
坐标系: 坐标系5

质量 = 2.17495162 千克

体积 = 563020.74777838 立方毫米

表面积 = 0.26064116 平方米

重心: (米)

X = -0.00492447

Y = 0.02094914

Z = -0.13340937

惯性主轴和惯性主力矩: (千克 \* 平方米)

由重心决定。

lx = ( 0.02193832, -0.09175006, 0.99554037)

ly = ( 0.99964424, -0.01309551, -0.02323565)

lz = ( 0.01516898, 0.99569596, 0.09143012)

Px = 0.00245496

Py = 0.01273874

Pz = 0.01380384

惯性张量: (千克 \* 平方米)

由重心决定, 并且对齐输出的坐标系。(使用负张量记数法。)

Lxx = 0.01273404

Lxy = 0.00003679

Lxz = -0.00022313

Lyx = 0.00003679

Lyx = 0.01370813

Lyz = 0.00103629

Lxx = -0.00022313

Lzy = 0.00103629

Lzz = 0.00255539

惯性张量: (千克 \* 平方米)

由输出坐标系决定。(使用负张量记数法。)

lxx = 0.05239847

lxy = 0.00026116

lhz = -0.00165200

lyx = 0.00026116

lxy = 0.05247079

lyz = 0.00711487

lzx = -0.00165200

lzy = 0.00711487

lzz = 0.00356264



右小腿组件\_copy-1@Alexbotmini\_lowerbody/GR1-07-2-030\_踝十

选项(O)...

覆盖质量属性...

重算(R)

☒ 包括隐藏的实体/零部件(H)

☐ 创建质心特征

☐ 显示焊缝质量

报告与以下项相对的坐标值: 坐标系6

GR1-07-2-030\_踝十字轴\_copy 的质量属性  
配置: 默认  
坐标系: 坐标系6

重心和惯性张量的输出是以 Alexbotmini\_lowerbody 为坐标系。  
密度 = 0.00000270 千克 / 立方毫米

质量 = 0.01731106 千克

体积 = 6411.50304308 立方毫米

表面积 = 0.00450715 平方米

重心: (米)

X = 0.00000000

Y = 0.00000000

Z = 0.00000000

惯性主轴和惯性主力矩: (千克 \* 平方米)

由重心决定。

lx = ( 0.00000000, 1.00000000, 0.00000000)

ly = ( 0.00000000, 0.00000000, 1.00000000)

lz = ( 1.00000000, 0.00000000, 0.00000000)

Px = 0.00000128

Py = 0.00000153

Pz = 0.00000182

惯性张量: (千克 \* 平方米)

由重心决定, 并且对齐输出的坐标系。(使用负张量记数法。)

Lxx = 0.00000182

Lxy = 0.00000000

Lxz = 0.00000000

Lyx = 0.00000000

Lyx = 0.00000128

Lyz = 0.00000000

Lxx = 0.00000000

Lzy = 0.00000000

Lzz = 0.00000153

惯性张量: (千克 \* 平方米)

由输出坐标系决定。(使用负张量记数法。)

lxx = 0.00000182

lxy = 0.00000000

lhz = 0.00000000

lyx = 0.00000000

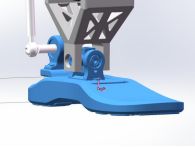
lxy = 0.00000128

lyz = 0.00000000

lzx = 0.00000000

lzy = 0.00000000

lzz = 0.00000153



右小腿组件\_copy-1@Alexbotmini\_lowerbody

选项(O)...

覆盖质量属性...

重算(R)

☒ 包括隐藏的实体/零部件(H)

☐ 创建质心特征

☐ 显示焊缝质量

报告与以下项相对的坐标值: 坐标系6

右小腿组件\_copy 的质量属性

配置: 默认

坐标系: 坐标系6

质量 (用户覆盖) = 0.50000000 千克

体积 = 411212.27945934 立方毫米

表面积 = 0.16069697 平方米

重心: ( 米 )

X = 0.02563457

Y = -0.00020855

Z = -0.03151555

惯性主轴和惯性主力矩: ( 千克 \* 平方米 )

由重心决定。

Ix = ( 0.99277965, -0.00058599, -0.11995096)

Iy = ( 0.00121467, 0.99998591, 0.00516814)

Iz = ( 0.11994624, -0.00527652, 0.99276637)

Px = 0.00034689

Py = 0.00222031

Pz = 0.00233392

惯性张量: ( 千克 \* 平方米 )

由重心决定, 并且对齐输出的坐标系。 (使用负量记数法。)

Lxx = 0.00037548

Lxy = 0.00000102

Lxz = 0.00023662

Lyx = 0.00000102

LYY = 0.00222031

Lyz = -0.00000007

Lzx = 0.00023662

Lzy = -0.00000073

Lzz = 0.00230532

惯性张量: ( 千克 \* 平方米 )

由输出座标系决定。 (使用负量记数法。)

lxx = 0.00067211

lxy = 0.00000369

lxz = 0.00064057

lyx = 0.00000369

lyy = 0.00304549

lyz = -0.00000040

lzx = 0.00064057

lzy = -0.00000401

lzz = 0.00263391

已在装配体级别覆盖质量属性。因此，

在零部件级别指定的任何覆盖

都将在惯性矩计算中忽略。一个或多个零部件具有

被忽略的用户覆盖质量属性: