```
밀도 = 0.00 입방 밀리미터 당 그램
질량 = 800.00 그램
볼륨 = 1012766.37 입방 밀리미터
면적 = 63064.73 평방 밀리미터
중심: ( 밀리미터 )
      X = 0.00
      Y = 0.00
      Z = 27.76
주관성축(Principal axes of inertia)과 주관성 모멘트(principal moments of inertia): ( 그램 * 평방 밀리미터 )
질량 중심에서 얻음.
                                Px = 1366786.03
       Ix = (1.00, 0.00, 0.00)
       ly = (0.00, 1.00, 0.00)
                                Py = 1366786.03
       Iz = (0.00, 0.00, 1.00)
                                Pz = 2322576.01
관성 모멘트: ( 그램 * 평방 밀리미터 )
질량 중심에서 계산되며 출력 좌표계에 맞추어집니다.
      Lxx = 1366786.03 Lxy = 0.00 Lxz = 0.00 Lyx = 0.00 Lyz = 0.00
      Lzx = 0.00
                   Lzy = 0.00 Lzz = 2322576.01
관성 모멘트: ( 그램 * 평방 밀리미터 )
출력 사용자 좌표계에서 얻은 값.
                           1xy = 0.00
      1xx = 1983280.11
                                        1xz = 0.00
                |yy| = 1983280.11 |yz| = 0.0
|zy| = 0.00 |zz| = 2322576.01
                                       |yz| = 0.00
      1yx = 0.00
      |zx = 0.00|
```

new_wheel의 물성치 설정: 기본

좌표계: -- 기본 --