

Propiedades de masa de Floating Robot

Configuración: Predeterminado

Sistema de coordenadas: -- predeterminado --

Masa = 4336.97 gramos

Volumen = 948959.52 milímetros cúbicos

Área de superficie = 609276.82 milímetros cuadrados

Centro de masa: ( milímetros )

X = 3.59

Y = 51.43

Z = 2.70

Ejes principales de inercia y momentos principales de inercia: ( gramos \* milímetros cuadrados )

Medido desde el centro de masa.

Ix = ( 0.33, 0.10, 0.94)

Px = 42325076.10

Iy = ( 0.93, 0.11, -0.34)

Py = 45398992.48

Iz = (-0.14, 0.99, -0.06)

Pz = 51099562.71

Momentos de inercia: ( gramos \* milímetros cuadrados )

Obtenidos en el centro de masa y alineados con el sistema de coordenadas de resultados. (Usando notación tensorial positiva)

Lxx = 45171939.71    Lxy = 892876.00    Lxz = 913139.06

Lyx = 892876.00    Lyy = 50938785.53    Lyz = 603092.67

Lzx = 913139.06    Lzy = 603092.67    Lzz = 42712906.05

Momentos de inercia: ( gramos \* milímetros cuadrados )

Medido desde el sistema de coordenadas de salida. (Usando notación tensorial positiva.)

Ixx = 56676340.54    Ixy = 1693533.00    Ixz = 955101.13

Iyx = 1693533.00    Iyy = 51026174.16    Iyz = 1204381.54

Izx = 955101.13    Izy = 1204381.54    Izz = 54241668.95