

Proprietà di massa di robot\_assembly\_JUST\_LINK2  
Configurazione: Default  
Sistema di coordinate: Sistema di coordinate1

Massa = 21.103 chilogrammi

Volume = 0.003 metri cubici

Area superficie = 0.174 metri quadrati

Centro di massa: ( metri )

X = 0.000

Y = 0.240

Z = 0.000

Asse principale di inerzia e momenti principali di inerzia: ( chilogrammi \* metri quadrati )

Nel centro della massa.

Ix = ( 0.000, 1.000, 0.000) Px = 0.016

Iy = ( 0.000, 0.000, 1.000) Py = 0.523

Iz = ( 1.000, 0.000, 0.000) Pz = 0.524

Momenti di inerzia: ( chilogrammi \* metri quadrati )

Presi nel centro di massa e allineati con il sistema di coordinate risultato.

Lxx = 0.524 Lxy = 0.000 Lxz = 0.000

lyx = 0.000 lyy = 0.016 lyz = 0.000

Lzx = 0.000 Lzy = 0.000 Lzz = 0.523

Momenti di inerzia: ( chilogrammi \* metri quadrati )

Al sistema di coordinate di output.

Ixx = 1.743 Ixy = 0.000 Ixz = 0.000

Iyx = 0.000 Iyy = 0.016 Iyz = 0.000

Izx = 0.000 Izy = 0.000 Izz = 1.743