

Proprietà di massa di robot_assembly_JUST_LINK1
Configurazione: Default
Sistema di coordinate: Global Reference Frame

Massa = 145.225 chilogrammi

Volume = 0.019 metri cubici

Area superficie = 1.158 metri quadrati

Centro di massa: (metri)

X = -0.179

Y = -0.078

Z = 0.004

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

Nel centro della massa.

Ix = (0.579, 0.369, 0.727) Px = 2.569

Iy = (0.737, 0.144, -0.660) Py = 7.442

Iz = (-0.349, 0.918, -0.189) Pz = 7.983

Momenti di inerzia: (chilogrammi * metri quadrati)

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

Lxx = 5.873 Lxy = 1.215 Lxz = 2.015

lyx = 1.215 lyy = 7.234 lyz = 1.401

Lzx = 2.015 Lzy = 1.401 Lzz = 4.887

I.E. Aligned with the specified
Reference System, which is "Global
Reference Frame" in this case

Momenti di inerzia: (chilogrammi * metri quadrati)

Al sistema di coordinate di output.

Ixx = 6.763 Ixy = 3.248 Ixz = 1.901

Iyx = 3.248 Iyy = 1.897 Iyz = 1.352

Izx = 1.901 Izy = 1.352 Izz = 10.433