

Propriétés de masse de XM_BDX
Configuration: Défaut
Système de coordonnées: -- par défaut --

Masse = 1875.72 grammes

Volume = 1433108.42 millimètres cubes

Superficie = 641089.55 millimètres carrés

Centre de gravité: (millimètres)

X = -13.78

Y = 2.66

Z = 23.97

Principaux axes et moments d'inertie: (grammes * millimètres carrés)

Pris au centre de gravité.

Ix = (0.00, 0.00, 1.00)

Px = 8078814.43

Iy = (0.01, -1.00, 0.00)

Py = 2592916.24

Iz = (1.00, 0.01, 0.00)

Pz = 29796936.57

Moments d'inertie: (grammes * millimètres carrés)

Pris au centre de gravité et aligné avec le système de coordonnées de sortie.

Lxx = 29796482.91 Lxy = -39030.05 Lxz = -35662.64

lyx = -39030.05 lyy = 25929437.32 lyz = -36412.52

Lzx = -35662.64 Lzy = -36412.52 Lzz = 8078947.00

Moments d'inertie: (grammes * millimètres carrés)

Pris au système de coordonnées de sortie.

lxx = 30887123.82 lxy = -107903.15 lxx = -655203.71

lyx = -107903.15 lyy = 27363045.30 lyz = 83351.70

lzx = -655203.71 lzy = 83351.70 lzz = 8448541.95

Un ou plusieurs composants ont des propriétés de masse remplacées:

XM,H-430_idler@BODY

XM,H-430_idler@BODY

support_back_V2<1><Défaut>@BODY<1><Défaut>

ROBOTIS_U2D2_Power_Hub_Board<1><Défaut>@BODY<1><Défaut>

Raspberry Pi Zero 2 W<1><Défaut>@BODY<1><Défaut>

support_front_V2<1><Défaut>@BODY<1><Défaut>

lower_body<1><Défaut>@BODY<1><Défaut>

upper_body<1><Défaut>@BODY<1><Défaut>

bat_lipo_1.1v_2200mah<1><Défaut>@BODY<1><Défaut>

Adafruit BNO085 STEMMAQT<1><Défaut>@BODY<1><Défaut>

XC-430_idle@BODY

BIOLOID_3P_Extension_PCB<1><Défaut>@BODY<1><Défaut>

power_regulator_rpi<1><Défaut>@BODY<1><Défaut>

protection_converter<1><Défaut>@BODY<1><Défaut>

hip_v2<1><Défaut>@HIP_LEFT<1><Défaut>

XM,H-430_idler@HIP_LEFT

hip_v2<2><Défaut>@HIP_RIGHT<1><Défaut>

XM,H-430_idler@HIP_RIGHT

XM,H-430_idler@THIGH_LEFT

XM,H-430_idler@THIGH_LEFT

XM,H-430_idler@THIGH_RIGHT

XM,H-430_idler@THIGH_RIGHT

XM,H-430_idler@CALF_LEFT

XM,H-430_idler@CALF_RIGHT

neck_solid<1><Défaut>@NECK<1><Défaut>

neck_joint<2><Défaut>@NECK<1><Défaut>

neck_joint<3><Défaut>@NECK<1><Défaut>

test_head<1><Défaut>@HEAD<1><Défaut>

XC-430_idle@HEAD