

Propriétés de masse de BODY

Configuration: Défaut

Système de coordonnées: -- par défaut --

Masse = 726.99 grammes

Volume = 602613.44 millimètres cubes

Superficie = 312105.37 millimètres carrés

Centre de gravité: ( millimètres )

X = -1.61

Y = 8.08

Z = 69.49

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

Pris au centre de gravité.

Ix = ( 1.00, -0.04, 0.00)

Px = 1310433.98

Iy = ( 0.00, -0.03, -1.00)

Py = 1969073.12

Iz = ( 0.04, 1.00, -0.03)

Pz = 2296148.96

Moments d'inertie: ( grammes \* millimètres carrés )

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

Lxx = 131832.69

Lxy = -37040.97

Lxz = -1321.61

Lyx = -37040.97

lyy = 2294450.38

lyz = 10027.83

Lzx = -1321.61

Lzy = 10027.83

Lzz = 1969372.99

Moments d'inertie: ( grammes \* millimètres carrés )

Pris au système de coordonnées de sortie.

Ixx = 4869776.48

Ixy = -105208.90

Ixz = -587590.03

Iyx = -105208.90

Iyy = 5902843.27

Iyz = 418206.70

Izx = -587590.03

Izy = 418206.70

Izz = 214743.49

Un ou plusieurs composants ont des propriétés de masse remplacées:

XM,H-430\_idler

XM,H-430\_idler

support\_back\_V2<1><Défaut>

ROBOTIS\_U2D2\_Power\_Hub\_Board<1><Défaut>

Raspberry Pi Zero 2 W<1><Défaut>

support\_front\_V2<1><Défaut>

lower\_body<1><Défaut>

upper\_body<1><Défaut>

bat\_lipo\_1.1v\_2200mah<1><Défaut>

Adafruit BNO085 STEMMAQT<1><Défaut>

XC-430\_idler

BIOLOID\_3P\_Extension\_PCB<1><Défaut>

power\_regulator\_rpi<1><Défaut>

protection\_convertir<1><Défaut>