

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

Masse = 174.00 grammes

Volume = 93661.42 millimètres cubes

Superficie = 28123.25 millimètres carrés

Centre de gravité: (millimètres)

X = 1.64

Y = -0.65

Z = 10.65

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

Pris au centre de gravité.

Ix = (0.01, 1.00, 0.00)

Px = 5187.61

Iy = (0.00, 0.00, 1.00)

Py = 93367.67

Iz = (1.00, -0.01, 0.00)

Pz = 1453.76

Moments d'inertie: (grammes * millimètres carrés)

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

Lxx = 1447.79

Lxy = 599.78

Lxz = 0.00

Lyx = 599.78

lyy = 5193.58

lyz = 0.00

Lzx = 0.00Lzy = 0.00Lzz = 93367.67

Moments d'inertie: (grammes * millimètres carrés)

Pris au système de coordonnées de sortie.

Ixx = 131258.20

Ixy = 415.54

Ixz = 3035.15

Iyx = 415.54

Iyy = 71398.01

Iyz = -198.09

Izx = 3035.15

Izy = -198.09

Izz = 93907.13

Un ou plusieurs composants ont des propriétés de masse remplacées:

leg_connector<1><Défaut>

leg_connector<2><Défaut>

XM,H-430_idler

XM,H-430_idler