```
Système de coordonnées: -- par défaut --
Masse = 19.00 grammes
Volume = 23608.51 millimètres cubes
Superficie = 14632.29 millimètres carrés
Centre de gravité: ( millimètres )
          X = -0.02
          Y = 0.33
          Z = 38.00
Principaux axes et moments d'inertie: ( grammes * millimètres carrés )
Pris au centre de gravité.
          Ix = (0.00, 1.00, 0.00)
                                         Px = 7801.81
          ly = (0.00, 0.00, 1.00)
                                         Py = 9818.22
          Iz = (1.00, 0.00, 0.00)
                                         Pz = 16023.00
Moments d'inertie: ( grammes * millimètres carrés )
Pris au centre de gravité et aligné avec le système de coordonnées de sortie.
                              Lxy = 0.00Lxz = 0.00
          Lxx = 16023.00
          Lyx = 0.00 Lyy = 7801.81
                                         Lyz = 0.00
          Lzx = 0.00Lzy = 0.00Lzz = 9818.22
Moments d'inertie: ( grammes * millimètres carrés )
Pris au système de coordonnées de sortie.
          Ixx = 43461.03
                              Ixy = -0.14
                                                   Ixz = -16.30
          lyx = -0.14
                              lyy = 35237.82
                                                   lyz = 236.35
          Izx = -16.30
                              Izy = 236.35
                                                   Izz = 9820.26
```

Un ou plusieurs composants ont des propriétés de masse remplacées:

neck_solid<1><Défaut> neck_joint<2><Défaut> neck_joint<3><Défaut>

Propriétés de masse de NECK Configuration: Défaut