

Propriétés de masse de HIP\_RIGHT  
Configuration: Défaut  
Système de coordonnées: -- par défaut --

Masse = 101.00 grammes

Volume = 67673.12 millimètres cubes

Superficie = 22287.35 millimètres carrés

Centre de gravité: ( millimètres )

X = 34.18

Y = -70.25

Z = 6.55

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

Pris au centre de gravité.

Ix = ( 0.09, 0.99, -0.07)

Px = 29635.33

Iy = (-0.86, 0.12, 0.49)

Py = 4121.63

Iz = ( 0.50, 0.02, 0.87)

Pz = 46160.35

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

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

Lxx = 42345.31

Lxy = 1005.06

Lxz = -2214.42

Lyx = 1005.06

lyy = 29793.43

lyz = -905.31

Lzx = -2214.42

Lzy = -905.31

Lzz = 44868.56

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

Pris au système de coordonnées de sortie.

Ixx = 545150.33

Ixy = -241548.86

Ixz = 20410.65

Iyx = -241548.86

Iyy = 152157.00

Iyz = -47401.66

Izx = 20410.65

Izy = -47401.66

Izz = 661362.93

Un ou plusieurs composants ont des propriétés de masse remplacées:

hip\_v2<2><Défaut>

XM,H-430\_idler