

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

Masse = 98.00 grammes

Volume = 60633.92 millimètres cubes

Superficie = 20643.07 millimètres carrés

Centre de gravité: (millimètres)

X = 44.99

Y = -34.40

Z = -22.56

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

Pris au centre de gravité.

Ix = (0.10, 0.63, 0.77) Px = 27762.52

Iy = (0.1, -0.77, 0.62) Py = 34246.60

Iz = (0.99, 0.02, -0.15) Pz = 44997.78

Moments d'inertie: (grammes * millimètres carrés)

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

Lxx = 44670.74	Lxy = 199.80	Lxz = 2144.20
lyx = 199.80	lyy = 31661.72	lyz = 3182.10
Lzx = 2144.20	Lzy = 3182.10	Lzz = 30674.45

Moments d'inertie: (grammes * millimètres carrés)

Pris au système de coordonnées de sortie.

lxx = 210537.86	lxy = -151488.72	lxz = -97351.71
lyx = -151488.72	lyy = 279961.69	lyz = 79250.74
lzx = -97351.71	lzy = 79250.74	lzz = 345051.29

Un ou plusieurs composants ont des propriétés de masse remplacées:

knee_joint<1><Défaut>

knee_joint<2><Défaut>

XM,H-430_idler