```
Système de coordonnées: -- par défaut --
Masse (remplacée par l'utilisateur) = 32.00 grammes
Volume = 7515.12 millimètres cubes
Superficie = 15672.16 millimètres carrés
Centre de gravité: ( millimètres )
          X = 0.00
          Y = -9.34
          Z = 0.00
Principaux axes et moments d'inertie: ( grammes * millimètres carrés )
Pris au centre de gravité.
          Ix = (0.00, 0.00, 1.00)
                                         Px = 6903.70
                                         Py = 31642.44
          ly = (1.00, 0.00, 0.00)
          Iz = (0.00, 1.00, 0.00)
                                         Pz = 31744.29
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 = 31642.44
          Lyx = 0.00 Lyy = 31744.29
                                         Lyz = 0.00
          Lzx = 0.00Lzy = 0.00Lzz = 6903.70
Moments d'inertie: ( grammes * millimètres carrés )
Pris au système de coordonnées de sortie.
          Ixx = 34431.23
                              Ixy = 0.00 Ixz = 0.00
```

lyz = 0.00

Propriétés de masse de FOOT_RIGHT

lyx = 0.00 lyy = 31744.29

Izx = 0.00 Izy = 0.00 Izz = 9692.49

Configuration: Défaut