

Propriétés de masse de HIP_LEFT
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 = 26.28

Y = -1.54

Z = 55.85

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

Pris au centre de gravité.

Ix = (0.97, -0.03, 0.26)

Px = 28928.46

Iy = (0.23, 0.57, -0.79)

Py = 40889.20

Iz = (-0.12, 0.82, 0.55)

Pz = 45566.40

Moments d'inertie: (grammes * millimètres carrés)

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

Lxx = 29793.43

Lxy = 160.41

Lxz = 3279.54

lyx = 160.41

lyy = 44056.94

lyz = -2214.42

Lzx = 3279.54

Lzy = -2214.42

Lzz = 41533.69

Moments d'inertie: (grammes * millimètres carrés)

Pris au système de coordonnées de sortie.

lxx = 345102.97

lxy = -3931.15

lxz = 151522.71

lyx = -3931.15

lyy = 428876.26

lyz = -10910.45

lzx = 151522.71

lzy = -10910.45

lzz = 1523.50

Un ou plusieurs composants ont des propriétés de masse remplacées:

hip_v2<1><Défaut>

XM,H-430_idler