

Propriétés de masse de CALF\_LEFT  
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