```
Masse = 174.60 grammes
Volume = 14129.60 millimètres cubes
Superficie = 15407.81 millimètres carrés
Centre de gravité: ( millimètres )
         X = -0.72
         Y = -0.15
         Z = 183.41
Principaux axes et moments d'inertie: ( grammes * millimètres carrés )
Pris au centre de gravité.
          Ix = (1.00, -0.01, -0.05)
                                         Px = 320804.79
          ly = (0.01, 1.00, -0.01)
                                         Py = 422470.81
          Iz = (0.05, 0.01, 1.00)
                                         Pz = 675134.35
Moments d'inertie: ( grammes * millimètres carrés )
Pris au centre de gravité et aligné avec le système de coordonnées de sortie.
         Lxx = 321662.68
                              Lxy = -1235.24
                                                   Lxz = -17300.22
                              Lyy = 422512.28
         Lyx = -1235.24
                                                   Lyz = -3585.35
         Lzx = -17300.22
                              Lzy = -3585.35
                                                   Lzz = 674235.00
Moments d'inertie: ( grammes * millimètres carrés )
Pris au système de coordonnées de sortie.
         Ixx = 6195329.04
                              Ixy = -1216.84
                                                   Ixz = -40448.29
```

lyy = 6296266.15

Izy = -8254.86

Un ou plusieurs composants ont des propriétés de masse remplacées:

lyz = -8254.86

Izz = 674329.94

Propriétés de masse de HEAD Configuration: Défaut

lyx = -1216.84

XC-430 idle

Izx = -40448.29

test head<1><Défaut>

Système de coordonnées: -- par défaut --