

Массовые характеристики: выбранные компоненты
Система координат: joint1_frame

Центр тяжести и моменты инерции выводятся в координатной системе Assembly_P
Масса = 249.63 граммов

Объем = 191922.25 кубические миллиметры

Площадь поверхности = 133657.68 квадратных миллиметры

Центр тяжести: (миллиметры)
X = -0.42
Y = 45.2
Z = -2.84

Основные оси инерции и основные моменты инерции: (граммов * квадратные миллиметры)
центр тяжести

Ix = (-0.01, 1, -0.06)	Px = 364071.49
Iy = (-1, -0.02, -0.02)	Py = 524526.98
Iz = (-0.02, 0.06, 1)	Pz = 580215.59

Моменты инерции: (граммов * квадратные миллиметры)

Определяются в центре тяжести и выравниваются относительно системы координат вывода. (Использование

Lxx = 524513.53	Lxy = -2214.97	Lxz = 1150.64
Lyx = -2214.97	Lyy = 364786.38	Lyx = -12125.96
Lzx = 1150.64	Lzy = -12125.96	Lzz = 579514.15

Моменты инерции: (граммов * квадратные миллиметры)

Вычисляется с помощью системы координат вывода. (Использование тензорной записи.)

Ixx = 1036468.56	Ixy = 7008.18	Ixz = 1452.18
Iyx = 7008.18	Iyy = 366849.5	Iyz = 44205.34
Izx = 1452.18	Izy = 44205.34	Izz = 1089496.17