

BASE LINK

Массовые характеристики: выбранные компоненты

Система координат: base_link

Масса = 1909.4 граммов

Объем = 368898.27 кубические миллиметры

Площадь поверхности = 183578.25 квадратных миллиметров

Центр тяжести: (миллиметры)

X = 0

Y = -0.55

Z = 66.83

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

центр тяжести

Ix = (1, 0, 0)

Px = 3860891.44

Iy = (0, 1, -0.05)

Py = 3927663.3

Iz = (0, 0.05, 1)

Pz = 4348016.51

Моменты инерции: (граммов * квадратные миллиметры)

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

Lxx = 3860891.57

Lxy = -92.86

Lxz = -21.86

Lyx = -92.86

Lyx = 3928617.24

Lyz = -20003.39

Lzx = -21.86

Lzy = -20003.39

Lzz = 4347062.44

Моменты инерции: (граммов * квадратные миллиметры)

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

lxx = 12388537.34

lxy = 92.47

lxz = 69.6

lyx = 92.47

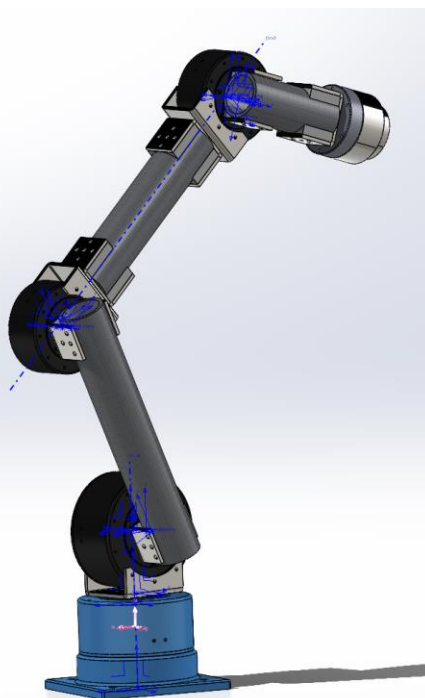
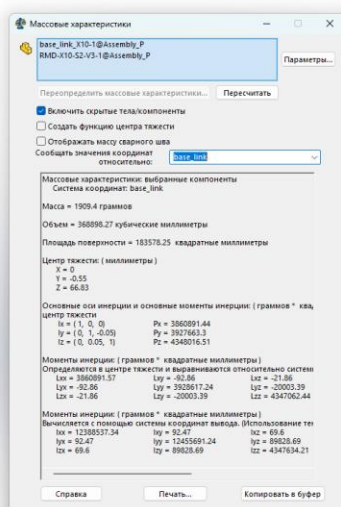
lyy = 12455691.24

lyz = 89828.69

lzx = 69.6

lzy = 89828.69

lzz = 4347634.21



1 LINK

Массовые характеристики: выбранные компоненты

Система координат: Joint1_DH

Масса = 1962.87 граммов

Объем = 193202.25 кубические миллиметры

Площадь поверхности = 134329.68 квадратных миллиметров

Центр тяжести: (миллиметры)

X = -0.57

Y = -8.12

Z = -3.12

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

центр тяжести

Ix = (-0.01, 1, -0.04) Px = 3051508.49

Iy = (-1, -0.01, -0.02) Py = 3818754.39

Iz = (-0.02, 0.04, 1) Pz = 4405698.1

Моменты инерции: (граммов * квадратные миллиметры)

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

Lxx = 3818836.85

Lxy = -9128.11

Lxz = 11201.75

Lyx = -9128.11

Lyx = 3053458.62

Lyz = -49764.13

Lzx = 11201.75

Lzy = -49764.13

Lzz = 4403665.52

Моменты инерции: (граммов * квадратные миллиметры)

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

lxx = 3967505.95

lxy = 92.47

lxz = 14674.39

lyx = 92.47

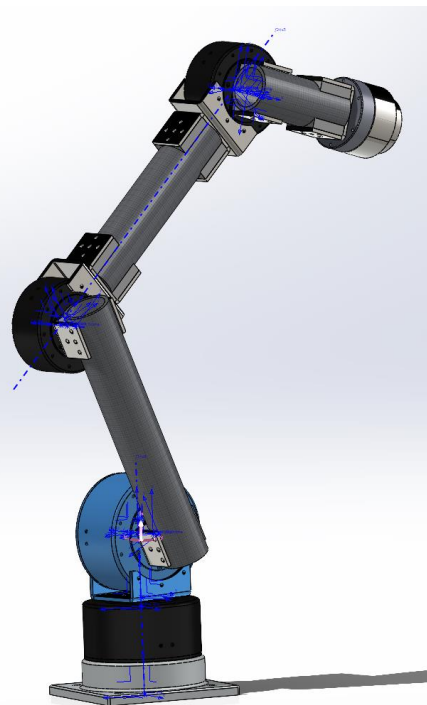
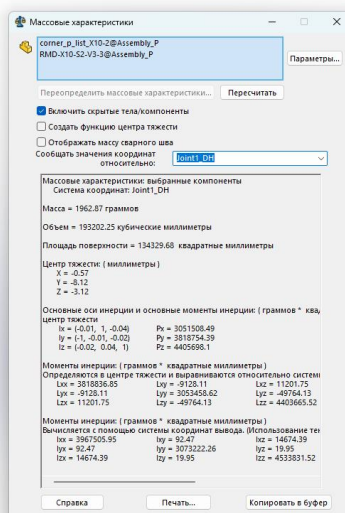
lyy = 3073222.26

lyz = 19.95

lzx = 14674.39

lzy = 19.95

lzz = 4533831.52



2 Link

Массовые характеристики: выбранные компоненты

Система координат: Joint2_DH

Центр тяжести и моменты инерции выводятся в координатной системе Assembly_P

Масса = 778.25 граммов

Объем = 232225.14 кубические миллиметры

Площадь поверхности = 126802.29 квадратных миллиметров

Центр тяжести: (миллиметры)

X = -122.73

Y = 0

Z = -42.17

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

центр тяжести

Ix = (1, 0, 0)

Px = 488927.91

Iy = (0, 1, 0)

Py = 9858850.05

Iz = (0, 0, 1)

Pz = 9973204.39

Моменты инерции: (граммов * квадратные миллиметры)

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

Lxx = 489002.75

Lxy = 1.13

Lxz = -26642.98

Lyx = 1.13

Lyx = 9858850.05

Lyz = -0.03

Lzx = -26642.98

Lzy = -0.03

Lzz = 9973129.55

Моменты инерции: (граммов * квадратные миллиметры)

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

lxx = 1872671.68

lxy = 0.26

lxx = 4000861.41

lyx = 0.26

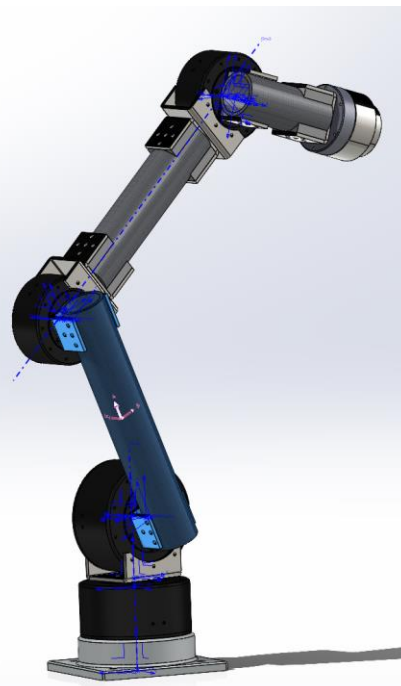
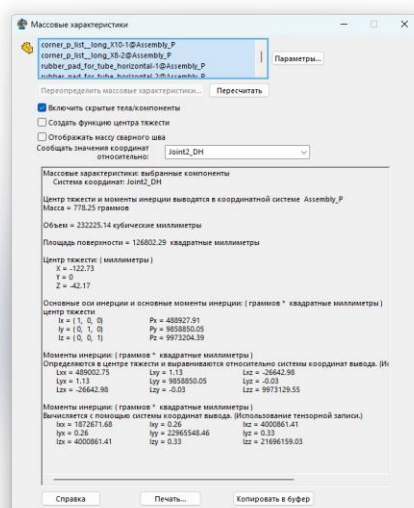
lyy = 22965548.46

lyz = 0.33

lzx = 4000861.41

lzy = 0.33

lzz = 21696159.03



3 Link

Массовые характеристики: выбранные компоненты

Система координат: Joint3_DH

Масса = 2849.28 граммов

Объем = 449934.75 кубические миллиметры

Площадь поверхности = 309526.57 квадратных миллиметров

Центр тяжести: (миллиметры)

X = -167

Y = 0.7

Z = -1.37

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

центр тяжести

Ix = (-1, 0, 0)

Px = 2131796.16

Iy = (0, -0.95, -0.31)

Py = 62647355.47

Iz = (0, -0.31, 0.95)

Pz = 62753124.08

Моменты инерции: (граммов * квадратные миллиметры)

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

Lxx = 2131796.16

Lxy = -56.24

Lxz = 117.36

Lyx = -56.24

Lyx = 62657761.92

Lyz = 31502.09

Lzx = 117.36

Lzy = 31502.09

Lzz = 62742717.63

Моменты инерции: (граммов * квадратные миллиметры)

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

lxx = 2138572.78

lxy = 332909.02

lxz = 654126.41

lyx = 332909.02

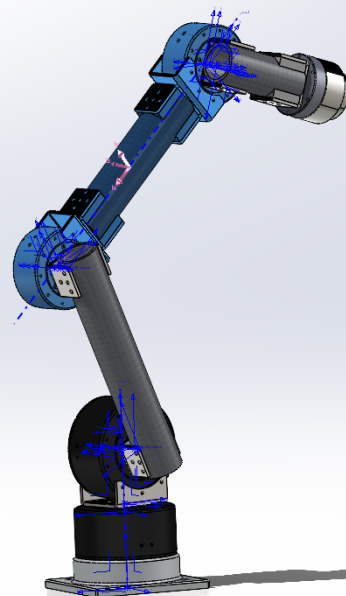
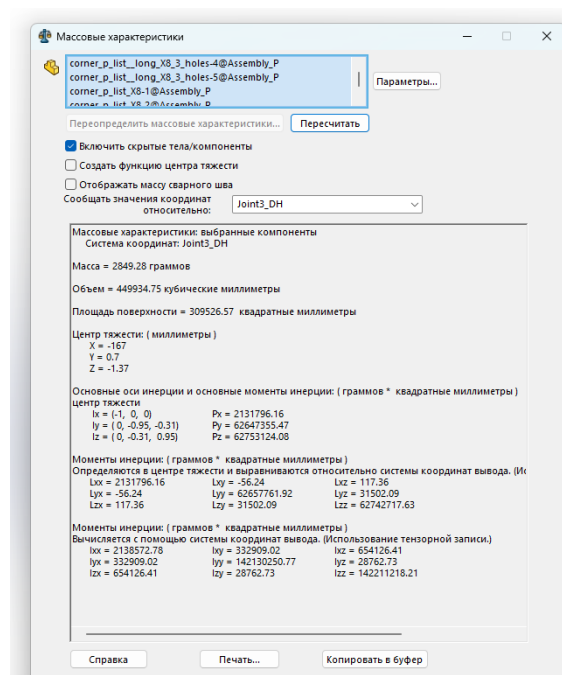
lyy = 142130250.77

lyz = 28762.73

lzx = 654126.41

lzy = 28762.73

lzz = 142211218.21



4 Link

Массовые характеристики: выбранные компоненты

Система координат: Joint4_DH

Масса = 1195.76 граммов

Объем = 400015.34 кубические миллиметры

Площадь поверхности = 119646.51 квадратных миллиметров

Центр тяжести: (миллиметры)

X = 0.04

Y = 49.52

Z = 89.34

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

центр тяжести

Ix = (0, -0.1, -0.99)

Px = 770273.19

Iy = (1, 0, 0)

Py = 4353264.33

Iz = (0, -0.99, 0.1)

Pz = 4491244.64

Моменты инерции: (граммов * квадратные миллиметры)

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

Lxx = 4353267.05

Lxy = -538.97

Lxz = 1056.78

Lyx = -538.97

Lyx = 4453147.88

Lyz = 374559.1

Lzx = 1056.78

Lzy = 374559.1

Lzz = 808367.22

Моменты инерции: (граммов * квадратные миллиметры)

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

Ixx = 16829224.19

Ixy = 1903

Ixz = 5461.9

Iyx = 1903

Iyy = 13996441.2

Iyz = 5664860.08

Izx = 5461.9

Izy = 5664860.08

Izz = 3741035.11

