

BASE LINK

Массовые характеристики: выбранные компоненты

Система координат: base_link

Центр тяжести и моменты инерции выводятся в координатной системе Assembly_P

Масса = 371.49 граммов

Объем = 368898.27 кубические миллиметры

Площадь поверхности = 183578.25 квадратных миллиметров

Центр тяжести: (миллиметры)

X = 0

Y = -0.1

Z = 40.84

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

центр тяжести

$I_x = (1, 0, 0)$

$P_x = 1072699.52$

$I_y = (0, 1, -0.03)$

$P_y = 1082580.47$

$I_z = (0, 0.03, 1)$

$P_z = 1274186.02$

Моменты инерции: (граммов * квадратные миллиметры)

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

$L_{xx} = 1072699.53$

$L_{xy} = -8.83$

$L_{xz} = -3.86$

$L_{yx} = -8.83$

$L_{yy} = 1082713.28$

$L_{yz} = -5042.95$

$L_{zx} = -3.86$

$L_{zy} = -5042.95$

$L_{zz} = 1274053.2$

Моменты инерции: (граммов * квадратные миллиметры)

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

$I_{xx} = 1692221.21$

$I_{xy} = 8.82$

$I_{xz} = 6.63$

$I_{yx} = 8.82$

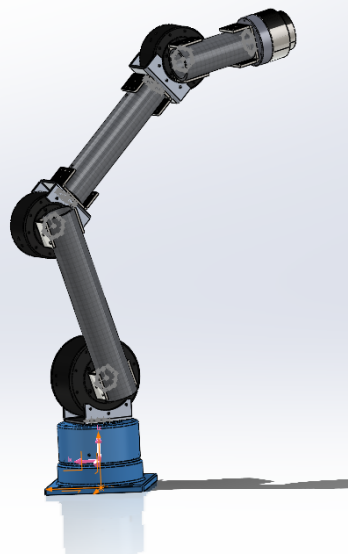
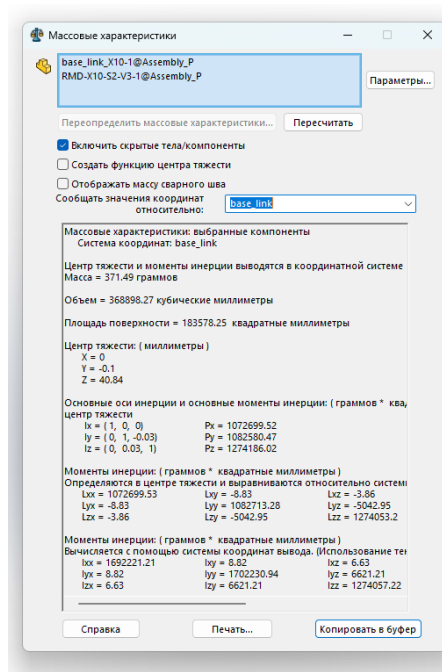
$I_{yy} = 1702230.94$

$I_{yz} = 6621.21$

$I_{zx} = 6.63$

$I_{zy} = 6621.21$

$I_{zz} = 1274057.22$



1 LINK

Массовые характеристики: выбранные компоненты

Система координат: joint1_link

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 миллиметров

Центр тяжести: (миллиметры)

X = -0.42

Y = -20.8

Z = 20.76

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 тензорной записи.)

Lxx = 524513.53

Lxy = -2214.97

Lxz = 1150.64

Lyx = -2214.97

Lyx = 364786.38

Lyz = -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.)

lxx = 740090.88

lxy = 8.82

lzx = 1050.63

lyx = 8.82

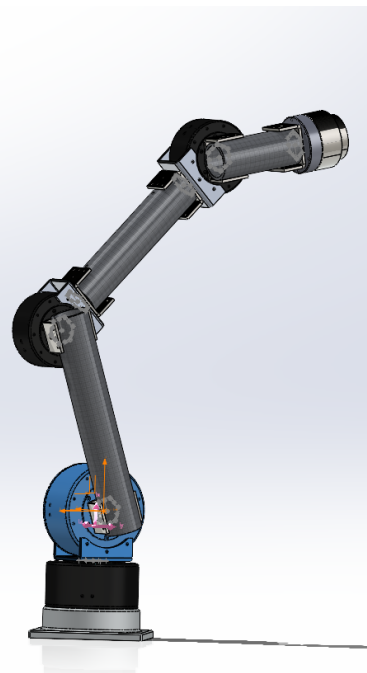
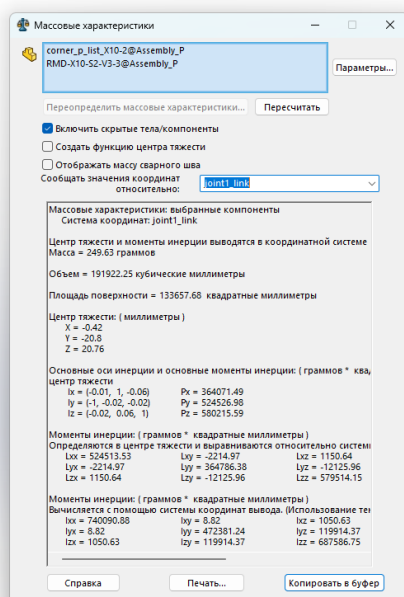
lyy = 472381.24

lyz = 119914.37

lzx = 1050.63

lzy = 119914.37

lzz = 687586.75



2 Link

Массовые характеристики: выбранные компоненты

Система координат: joint2_link

Центр тяжести и моменты инерции выводятся в координатной системе Assembly_P

Масса = 589.76 граммов

Объем = 208321.61 кубические миллиметры

Площадь поверхности = 110585.52 квадратных миллиметры

Центр тяжести: (миллиметры)

X = -125

Y = 0

Z = -33.6

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

центр тяжести

Ix = (1, 0, 0)

Px = 387315.34

Iy = (0, 1, 0)

Py = 6865803.91

Iz = (0, 0, 1)

Pz = 6928991.31

Моменты инерции: (граммов * квадратные миллиметры)

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

Lxx = 387315.34

Lxy = 0.93

Lxz = 0.03

Lyx = 0.93

Lyy = 6865803.91

Lyx = -0.01

Lzx = 0.03

Lzy = -0.01

Lzz = 6928991.31

Моменты инерции: (граммов * квадратные миллиметры)

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

Ixx = 1053213.8

Ixy = 0.46

Ixz = 2477153.95

Iyx = 0.46

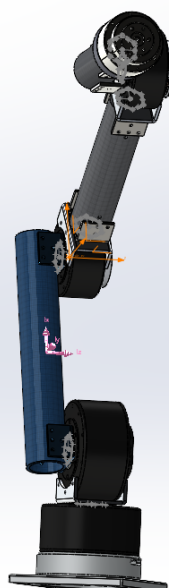
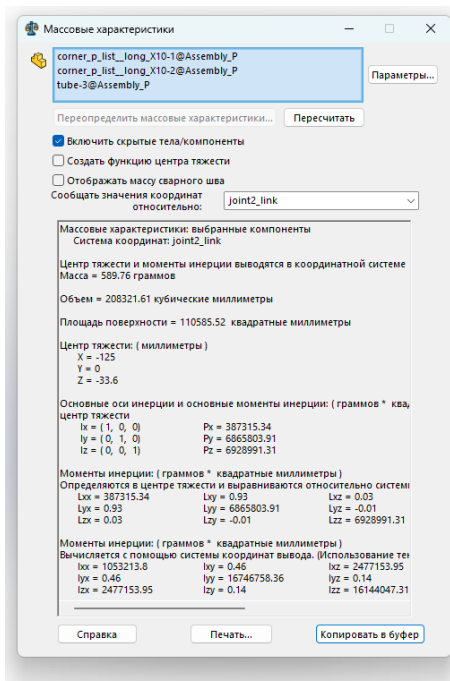
Iyy = 16746758.36

Iyz = 0.14

Izx = 2477153.95

Izy = 0.14

Izz = 16144047.31



3 Link

Массовые характеристики: выбранные компоненты

Система координат: joint3_link

Центр тяжести и моменты инерции выводятся в координатной системе Assembly_P

Масса = 1187.24 граммов

Объем = 417290.97 кубические миллиметры

Площадь поверхности = 284479.06 квадратных миллиметров

Центр тяжести: (миллиметры)

X = -164.86

Y = 0.19

Z = 9.34

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

центр тяжести

$I_x = (1, 0, 0)$

$P_x = 839783.78$

$I_y = (0, 1, 0.02)$

$P_y = 20885174.86$

$I_z = (0, -0.02, 1)$

$P_z = 20982575.98$

Моменты инерции: (граммов * квадратные миллиметры)

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

$L_{xx} = 839951.98$

$L_{xy} = 19132.56$

$L_{xz} = 54954.28$

$L_{yx} = 19132.56$

$L_{yy} = 20885212.54$

$L_{yz} = 2386.07$

$L_{zx} = 54954.28$

$L_{zy} = 2386.07$

$L_{zz} = 20982370.09$

Моменты инерции: (граммов * квадратные миллиметры)

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

$I_{xx} = 943553.31$

$I_{xy} = 18921.5$

$I_{xz} = 1773043.64$

$I_{yx} = 18921.5$

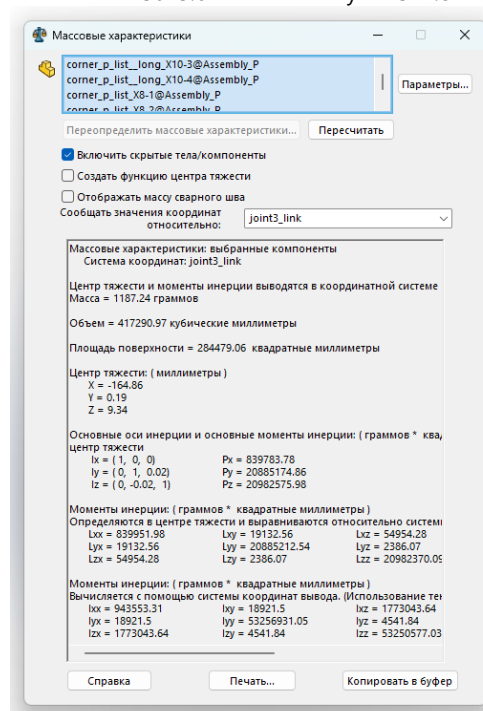
$I_{yy} = 53256931.05$

$I_{yz} = 4541.84$

$I_{zx} = 1773043.64$

$I_{zy} = 4541.84$

$I_{zz} = 53250577.03$



4 Link

Массовые характеристики: выбранные компоненты

Система координат: joint4_link

Центр тяжести и моменты инерции выводятся в координатной системе Assembly_P

Масса = 2179.46 граммов

Объем = 372298.29 кубические миллиметры

Площадь поверхности = 99193.96 квадратных миллиметров

Центр тяжести: (миллиметры)

X = 0.06

Y = 40.98

Z = 118.31

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

центр тяжести

$I_x = (0, -0.09, -1)$ $P_x = 1381430.04$

$I_y = (1, -0.02, 0)$ $P_y = 4762976.71$

$I_z = (-0.02, -1, 0.09)$ $P_z = 4850708.31$

Моменты инерции: (граммов * квадратные миллиметры)

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

$L_{xx} = 4763003.27$

$L_{xy} = -1607.82$

$L_{xz} = -798.49$

$L_{yx} = -1607.82$

$L_{yy} = 4825239.28$

$L_{yz} = 296003.58$

$L_{zx} = -798.49$

$L_{zy} = 296003.58$

$L_{zz} = 1406872.51$

Моменты инерции: (граммов * квадратные миллиметры)

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

$I_{xx} = 38928333.28$

$I_{xy} = 3630.13$

$I_{xz} = 14321.58$

$I_{yx} = 3630.13$

$I_{yy} = 35329753.65$

$I_{yz} = 10863482.2$

$I_{zx} = 14321.58$

$I_{zy} = 10863482.2$

$I_{zz} = 5067703.14$

