

Массовые характеристики: выбранные компоненты
Система координат: joint4_frame

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 = -27.88
Z = 118.31

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

Ix = (0, 0.09, -1)	Px = 1381430.04
Iy = (-1, 0.02, 0)	Py = 4762976.71
Iz = (0.02, 1, 0.09)	Pz = 4850708.31

Моменты инерции: (граммов * квадратные миллиметры)

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

Lxx = 4763003.27	Lxy = -1607.82	Lxz = 798.49
Lyx = -1607.82	Lyy = 4825239.28	Lyz = -296003.58
Lzx = 798.49	Lzy = -296003.58	Lzz = 1406872.51

Моменты инерции: (граммов * квадратные миллиметры)

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

Ixx = 36962085.64	Ixy = 1955.89	Ixz = 14321.58
Iyx = 1955.89	Iyy = 35329753.65	Iyz = 7485731.65
Izx = 14321.58	Izy = 7485731.65	Izz = 3101455.5