

BASE LINK

Массовые характеристики: выбранные компоненты
Система координат: base_link

Масса = 1909.40 граммов

Объем = 368898.27 кубические миллиметры

Площадь поверхности = 183578.25 квадратных миллиметров

Центр тяжести: (миллиметры)

X = 0.00

Y = -0.55

Z = 66.83

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

Ix = (1.00, 0.00, 0.00) Px = 3860891.44

Iy = (0.00, 1.00, -0.05) Py = 3927663.30

Iz = (0.00, 0.05, 1.00) 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 = -69.60

lyx = -92.47

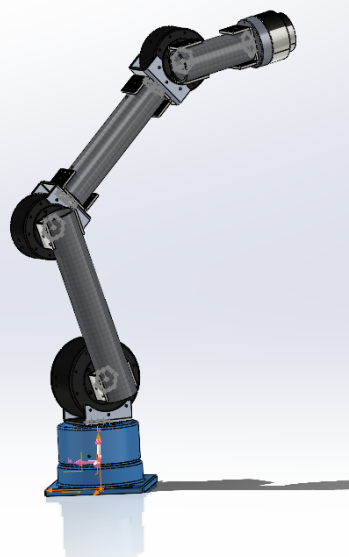
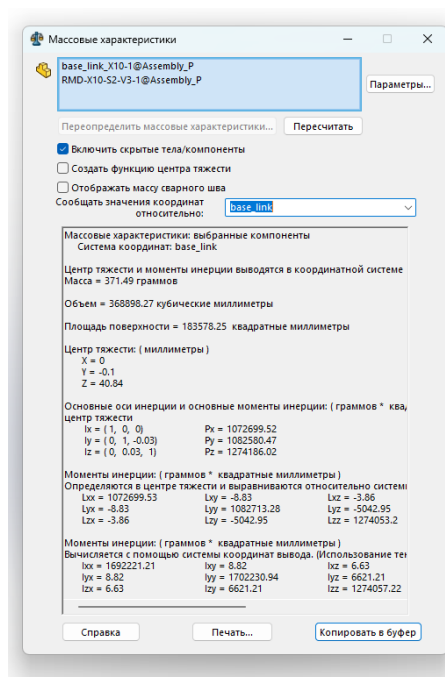
lyy = 12455691.24

lyz = -89828.69

lzx = -69.60

lzy = -89828.69

lzz = 4347634.21



1 LINK

Массовые характеристики: выбранные компоненты

Система координат: joint1_link

Масса = 1952.89 граммов

Объем = 191922.25 кубические миллиметры

Площадь поверхности = 133657.68 квадратных миллиметров

Центр тяжести: (миллиметры)

X = -0.57

Y = -7.68

Z = 19.96

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

центр тяжести

Ix = (-0.01, 1.00, -0.04) Px = 3036283.24

Iy = (1.00, 0.01, 0.02) Py = 3742551.18

Iz = (0.02, -0.04, -1.00) Pz = 4334067.02

Моменты инерции: (граммов * квадратные миллиметры)

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

Lxx = 3742635.10

Lxy = -8637.07

Lxz = 11182.95

Lyx = -8637.07

Lyx = 3038100.39

Lyz = -46955.16

Lzx = 11182.95

Lzy = -46955.16

Lzz = 4332165.95

Моменты инерции: (граммов * квадратные миллиметры)

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

lxx = 4635995.65

lxy = -92.47

lxz = -11019.05

lyx = -92.47

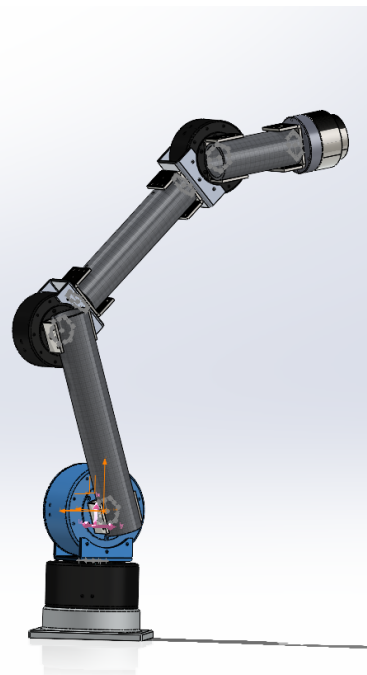
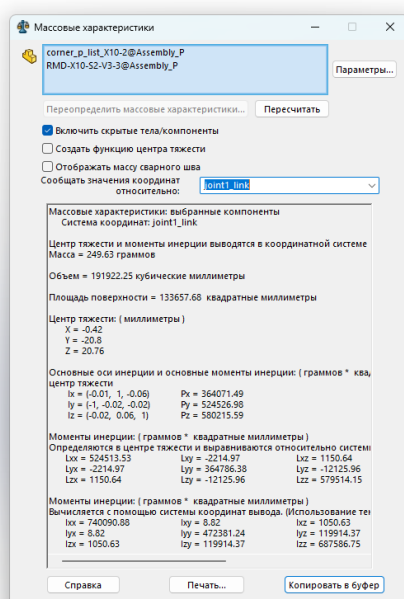
lyy = 3816844.37

lyz = -346416.80

lzx = -11019.05

lzy = -346416.80

lzz = 4448049.50



2 Link

Массовые характеристики: выбранные компоненты

Система координат: joint2_link

Центр тяжести и моменты инерции выводятся в координатной системе Assembly_P

Масса = 763.57 граммов

Объем = 230604.80 кубические миллиметры

Площадь поверхности = 126237.70 квадратных миллиметры

Центр тяжести: (миллиметры)

X = -125.00

Y = 0.00

Z = -31.13

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

центр тяжести

Ix = (1.00, 0.00, 0.00) Px = 476148.08

Iy = (0.00, -1.00, 0.00) Py = 9625684.41

Iz = (0.00, 0.00, -1.00) Pz = 9738165.29

Моменты инерции: (граммов * квадратные миллиметры)

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

Lxx = 476148.08

Lxy = 0.93

Lxz = 0.04

Lyx = 0.93

Lyy = 9625684.41

Lyx = -0.02

Lzx = 0.04

Lzy = -0.02

Lzz = 9738165.29

Моменты инерции: (граммов * квадратные миллиметры)

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

lxx = 1216122.83

lxy = 0.46

lxz = 2971280.05

lyx = 0.46

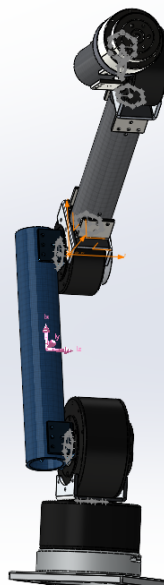
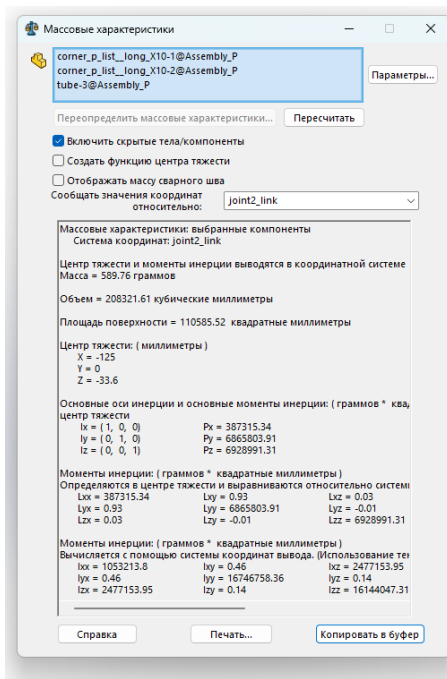
lyy = 22296478.30

lyz = -0.14

lzx = 2971280.05

lzy = -0.14

lzz = 21668984.43



3 Link

Массовые характеристики: выбранные компоненты

Система координат: joint3_link

Масса = 2757.53 граммов

Объем = 433242.01 кубические миллиметры

Площадь поверхности = 298729.55 квадратных миллиметров

Центр тяжести: (миллиметры)

X = -164.80

Y = 0.28

Z = 8.86

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

центр тяжести

Ix = (1.00, 0.00, 0.00) Px = 2057669.33

Iy = (0.00, -0.99, -0.11) Py = 60465886.41

Iz = (0.00, 0.11, -0.99) Pz = 60542317.46

Моменты инерции: (граммов * квадратные миллиметры)

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

Lxx = 2058298.40

Lxy = 64273.98

Lxz = 180694.00

Lyx = 64273.98

Lyx = 60466703.88

Lyz = 8390.20

Lzx = 180694.00

Lzy = 8390.20

Lzz = 60540870.91

Моменты инерции: (граммов * квадратные миллиметры)

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

lxx = 2275219.06

lxy = -63615.48

lxz = -3847841.85

lyx = -63615.48

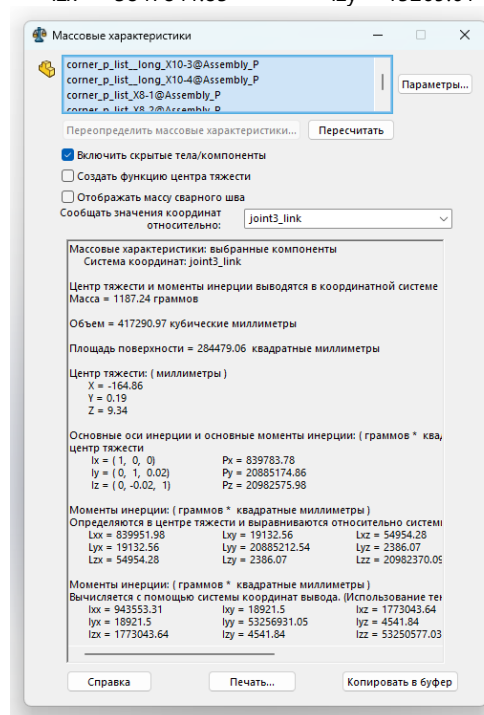
lyy = 135574643.34

lyz = 15269.61

lzx = -3847841.85

lzy = 15269.61

lzz = 135432326.49



4 Link

Массовые характеристики: выбранные компоненты

Система координат: joint4_link

Масса = 1145.66 граммов

Объем = 391415.41 кубические миллиметры

Площадь поверхности = 114145.29 квадратных миллиметров

Центр тяжести: (миллиметры)

X = 0.04

Y = 38.47

Z = 91.26

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

центр тяжести

Ix = (0.00, -0.11, -0.99) Px = 725387.82

Iy = (-1.00, 0.01, 0.00) Py = 4193709.58

Iz = (0.01, 0.99, -0.11) Pz = 4312983.05

Моменты инерции: (граммов * квадратные миллиметры)

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

Lxx = 4193712.69

Lxy = -531.36

Lxz = 961.96

Lyx = -531.36

Lyx = 4271666.73

Lyz = 382762.77

Lzx = 961.96

Lzy = 382762.77

Lzz = 766701.03

Моменты инерции: (граммов * квадратные миллиметры)

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

lxx = 15430812.61

lxy = 1365.49

lxz = 5461.87

lyx = 1365.49

lyy = 13813327.04

lyz = 4404867.37

lzx = 5461.87

lzy = 4404867.37

lzz = 2462144.88

