```
Система координат: joint2 frame
Центр тяжести и моменты инерции выводятся в координатной системе 	ext{Assembly\_P}
Масса = 589.76 граммов
Объем = 208321.61 кубические миллиметры
Площадь поверхности = 110585.52 квадратные миллиметры
Центр тяжести: ( миллиметры )
       X = 125
       Y = 0
       z = -20.5
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
       Lxx = 387315.34 Lxy = 0.93 Lxz = 0.03
                   Lyy = 6865803.91 Lyz = -0.01
       Lyx = 0.93
       Lzx = 0.03
                      Lzy = -0.01 Lzz = 6928991.31
Моменты инерции: ( граммов ^{\star} квадратные миллиметры )
Вычисляется с помощью системы координат вывода. (Использование тензорной записи.)
       Ixx = 635211.68 Ixy = 1.4 Ixz = 1511415.92
                 Iyy = 16328754.33 Iyz = 0.09 415.92 Izy = 0.09 Izz = 1614
       Iyx = 1.4
       Izx = 1511415.92
                                              Izz = 16144045.4
```

Массовые характеристики: выбранные компоненты