**BASE LINK**

Массовые характеристики: выбранные компоненты

Система координат: base\_link

Масса = 1909.4 граммов

Объем = 368898.27 кубические миллиметры

Площадь поверхности = 183578.25 квадратные миллиметры

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 Lyy = 3928617.24 Lyz = -20003.39

Lzx = -21.86 Lzy = -20003.39 Lzz = 4347062.44

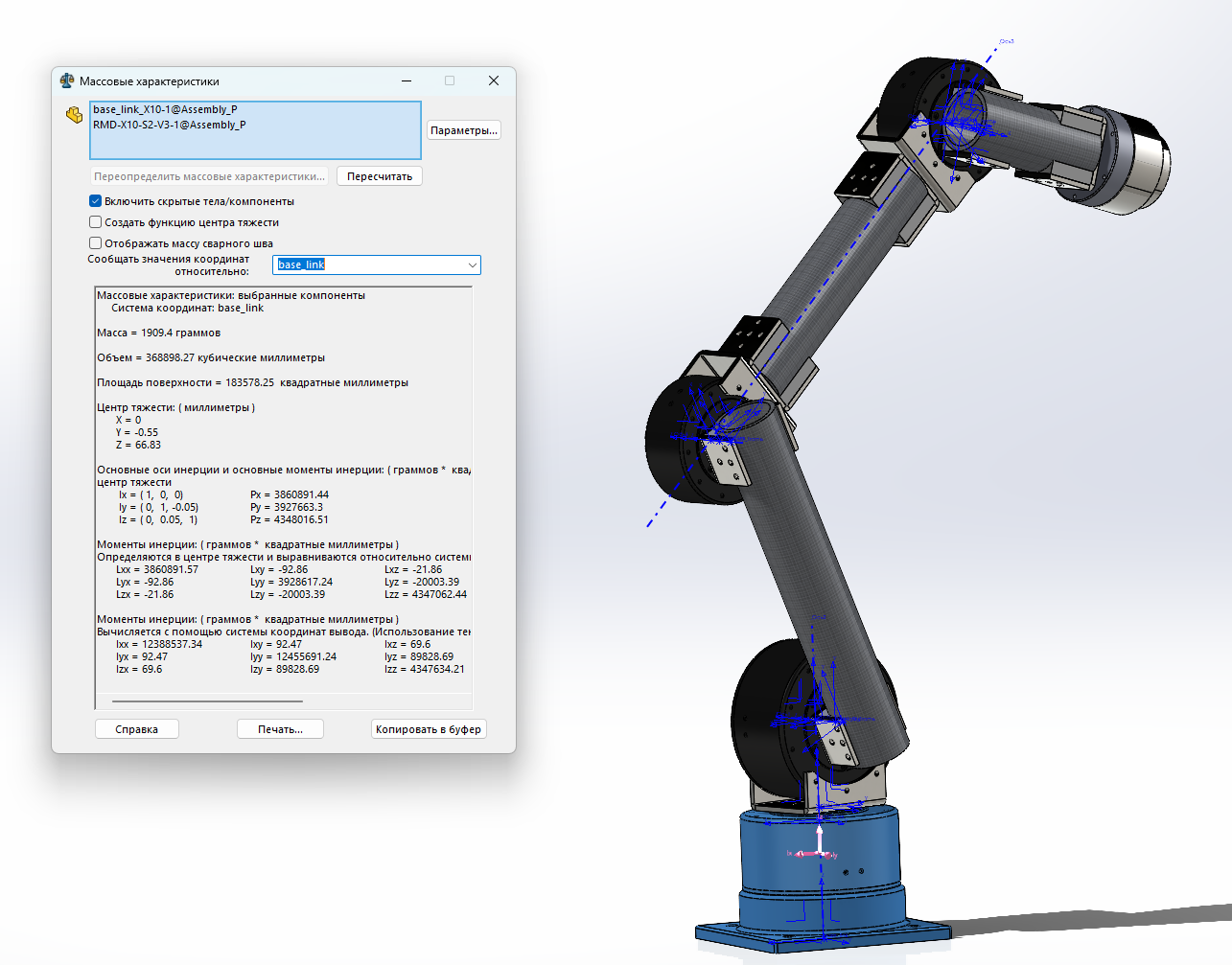
Моменты инерции: ( граммов \* квадратные миллиметры )

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

Ixx = 12388537.34 Ixy = 92.47 Ixz = 69.6

Iyx = 92.47 Iyy = 12455691.24 Iyz = 89828.69

Izx = 69.6 Izy = 89828.69 Izz = 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 квадратные миллиметры

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 Lyy = 3053458.62 Lyz = -49764.13

Lzx = 11201.75 Lzy = -49764.13 Lzz = 4403665.52

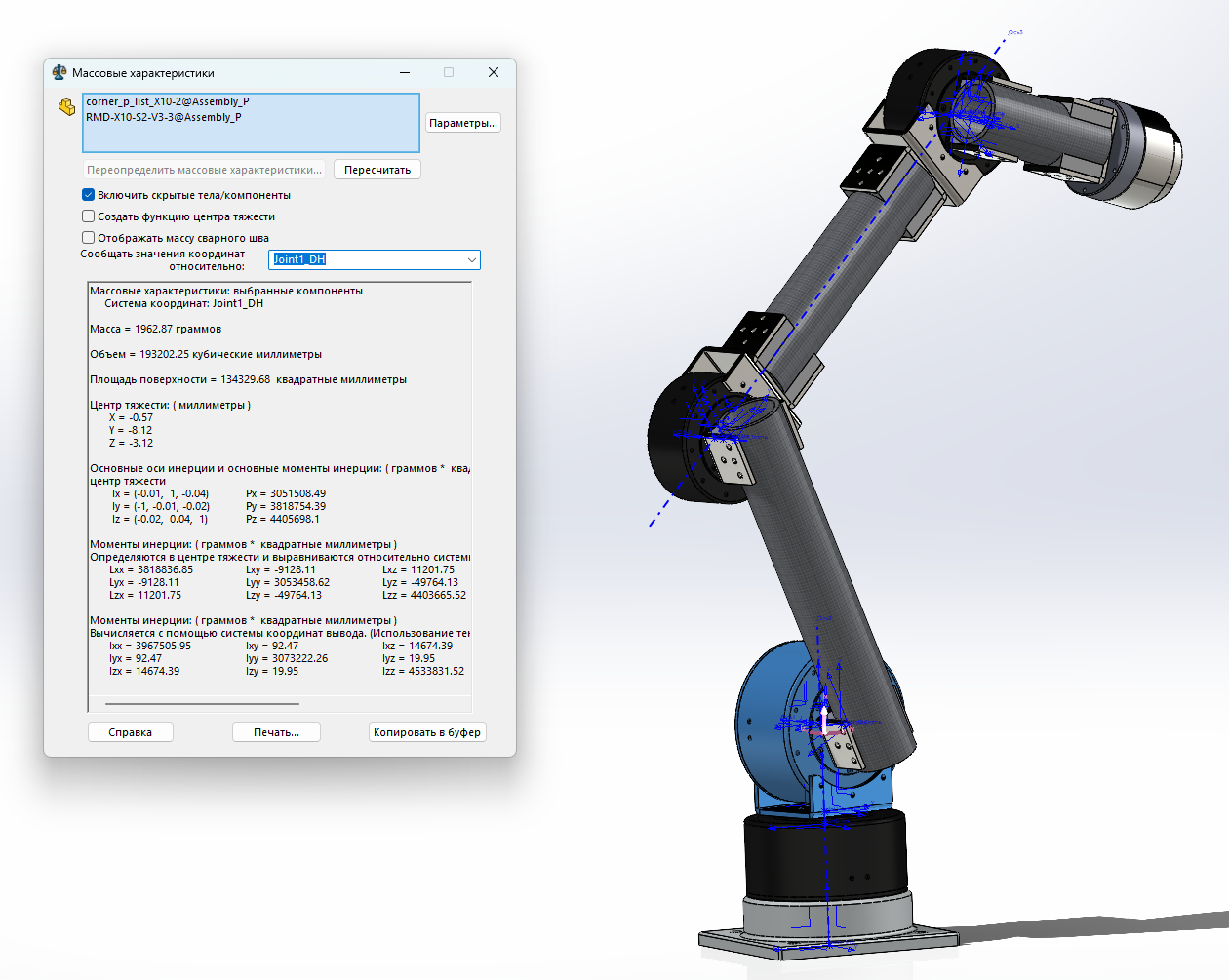
Моменты инерции: ( граммов \* квадратные миллиметры )

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

Ixx = 3967505.95 Ixy = 92.47 Ixz = 14674.39

Iyx = 92.47 Iyy = 3073222.26 Iyz = 19.95

Izx = 14674.39 Izy = 19.95 Izz = 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 квадратные миллиметры

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 Lyy = 9858850.05 Lyz = -0.03

Lzx = -26642.98 Lzy = -0.03 Lzz = 9973129.55

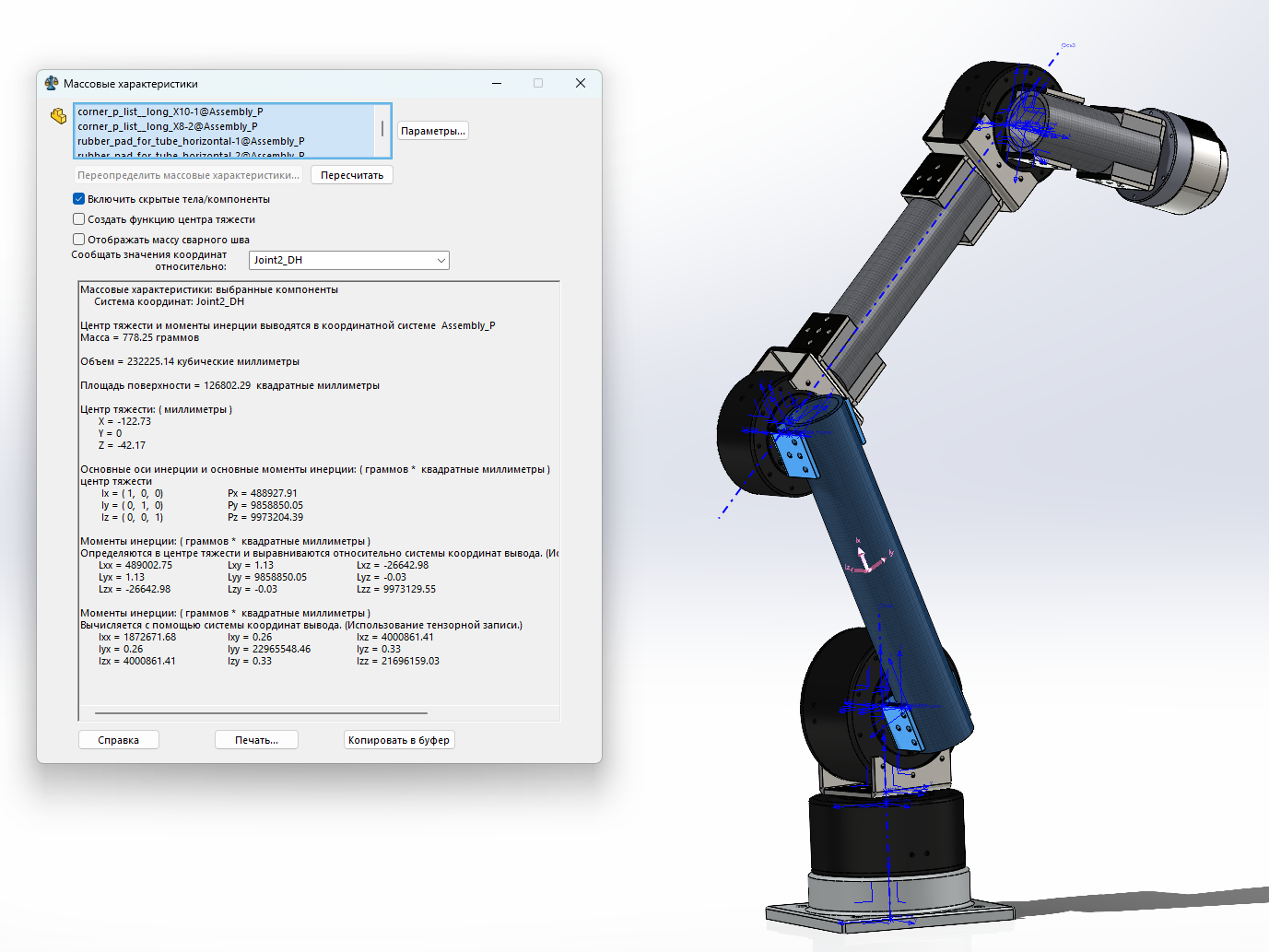
Моменты инерции: ( граммов \* квадратные миллиметры )

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

Ixx = 1872671.68 Ixy = 0.26 Ixz = 4000861.41

Iyx = 0.26 Iyy = 22965548.46 Iyz = 0.33

Izx = 4000861.41 Izy = 0.33 Izz = 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 квадратные миллиметры

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 Lyy = 62657761.92 Lyz = 31502.09

Lzx = 117.36 Lzy = 31502.09 Lzz = 62742717.63

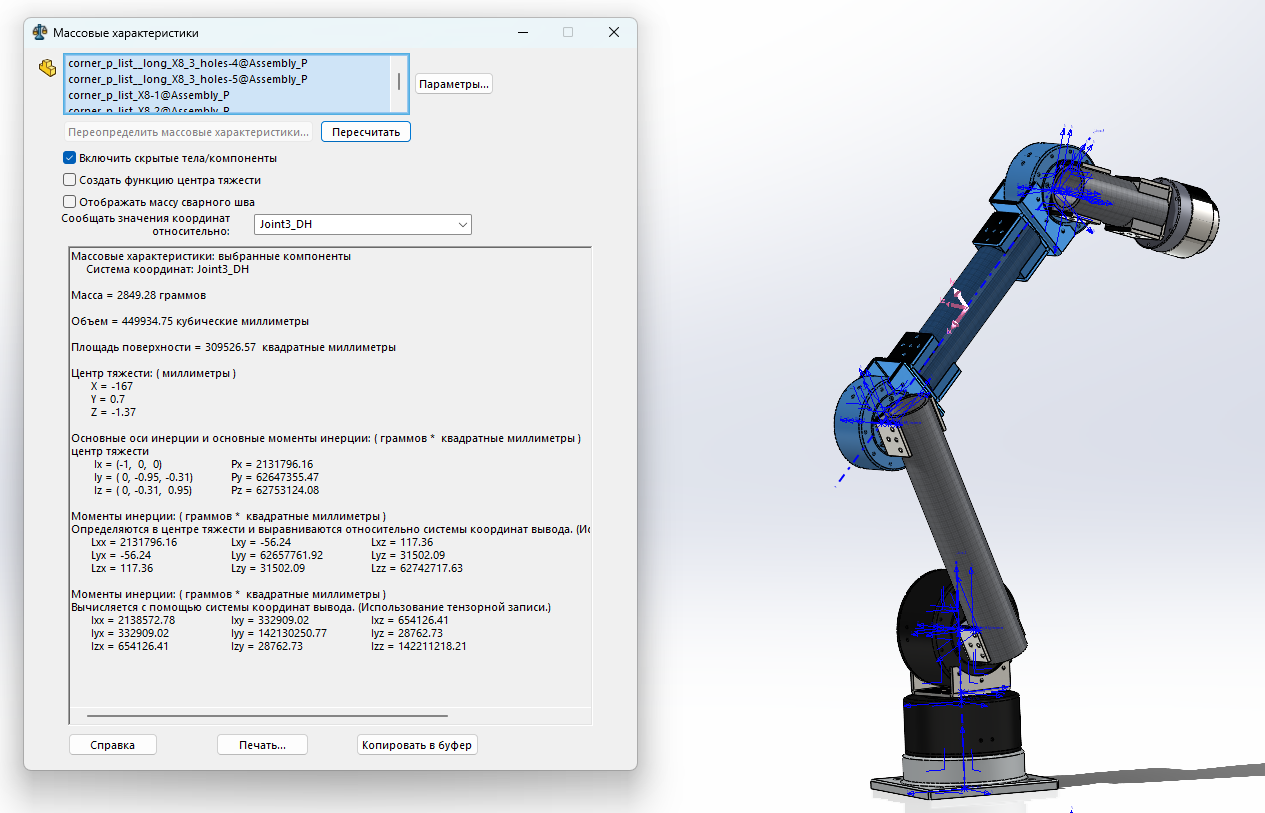
Моменты инерции: ( граммов \* квадратные миллиметры )

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

Ixx = 2138572.78 Ixy = 332909.02 Ixz = 654126.41

Iyx = 332909.02 Iyy = 142130250.77 Iyz = 28762.73

Izx = 654126.41 Izy = 28762.73 Izz = 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 квадратные миллиметры

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 Lyy = 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

