**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 квадратные миллиметры

Центр тяжести: ( миллиметры )

X = 0

Y = -0.1

Z = 40.84

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

центр тяжести

Ix = ( 1, 0, 0) Px = 1072699.52

Iy = ( 0, 1, -0.03) Py = 1082580.47

Iz = ( 0, 0.03, 1) Pz = 1274186.02

Моменты инерции: ( граммов \* квадратные миллиметры )

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

Lxx = 1072699.53 Lxy = -8.83 Lxz = -3.86

Lyx = -8.83 Lyy = 1082713.28 Lyz = -5042.95

Lzx = -3.86 Lzy = -5042.95 Lzz = 1274053.2

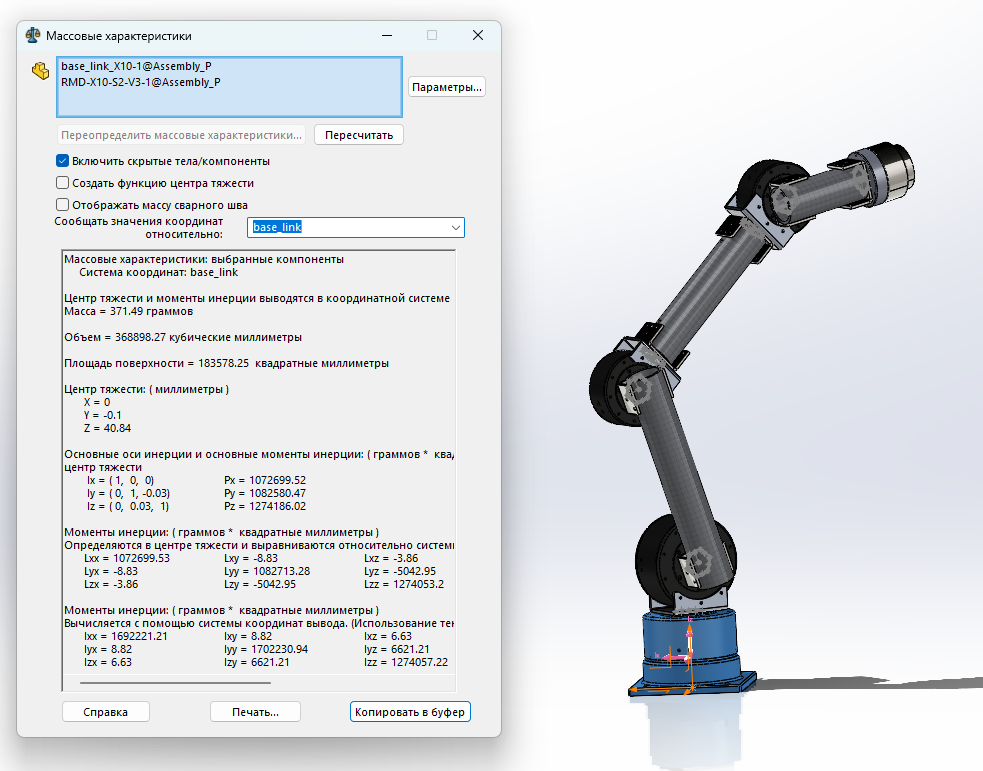
Моменты инерции: ( граммов \* квадратные миллиметры )

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

Ixx = 1692221.21 Ixy = 8.82 Ixz = 6.63

Iyx = 8.82 Iyy = 1702230.94 Iyz = 6621.21

Izx = 6.63 Izy = 6621.21 Izz = 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 квадратные миллиметры

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 Lyy = 364786.38 Lyz = -12125.96

Lzx = 1150.64 Lzy = -12125.96 Lzz = 579514.15

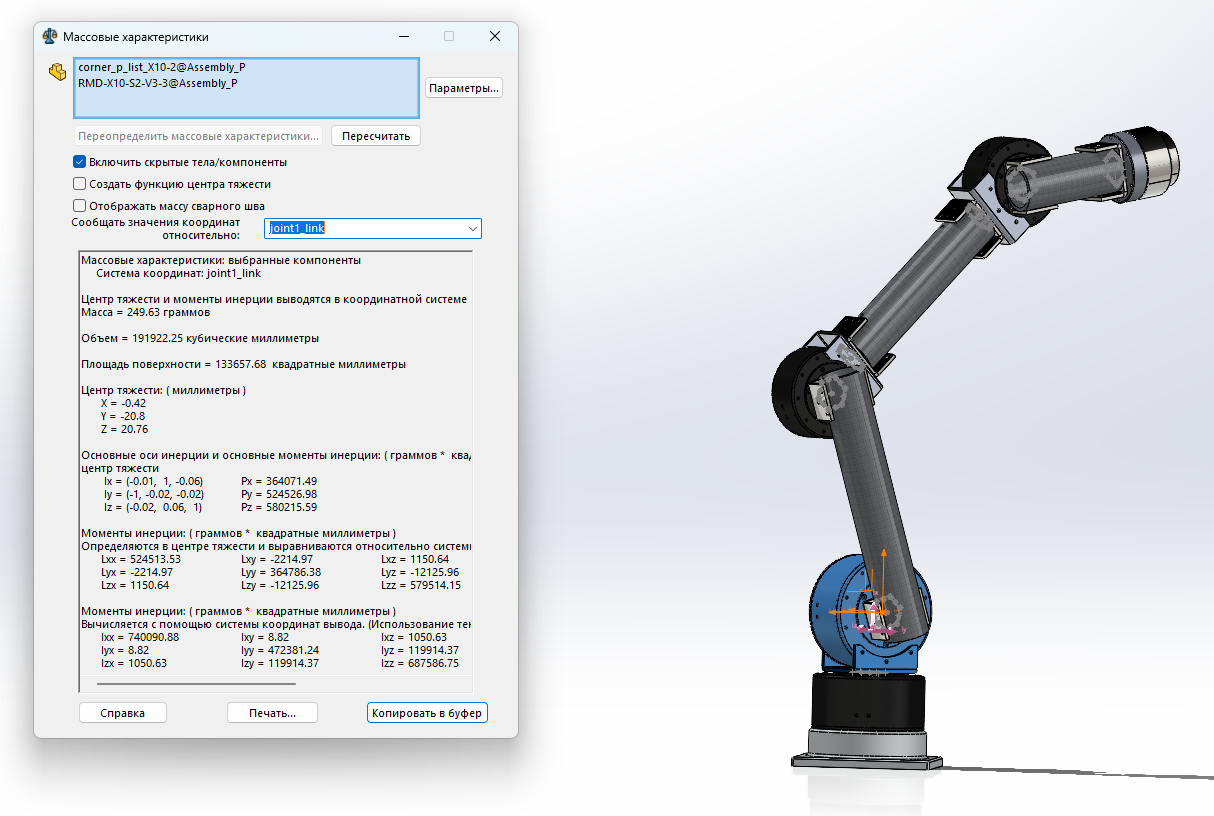
Моменты инерции: ( граммов \* квадратные миллиметры )

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

Ixx = 740090.88 Ixy = 8.82 Ixz = 1050.63

Iyx = 8.82 Iyy = 472381.24 Iyz = 119914.37

Izx = 1050.63 Izy = 119914.37 Izz = 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 квадратные 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 Lyz = -0.01

Lzx = 0.03 Lzy = -0.01 Lzz = 6928991.31

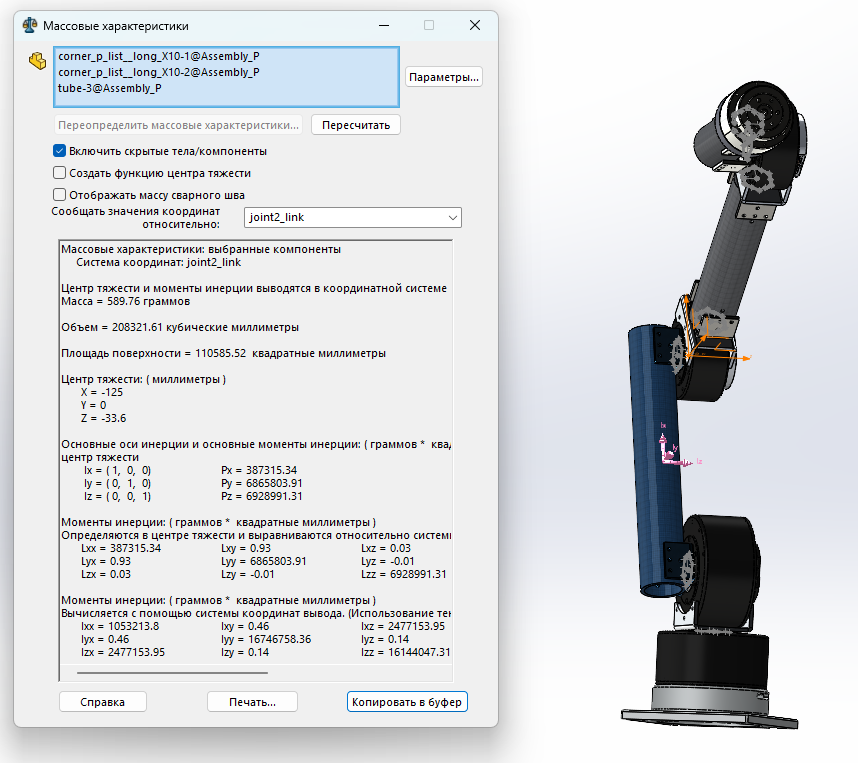
Моменты инерции: ( граммов \* квадратные миллиметры )

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 квадратные миллиметры

Центр тяжести: ( миллиметры )

X = -164.86

Y = 0.19

Z = 9.34

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

центр тяжести

Ix = ( 1, 0, 0) Px = 839783.78

Iy = ( 0, 1, 0.02) Py = 20885174.86

Iz = ( 0, -0.02, 1) Pz = 20982575.98

Моменты инерции: ( граммов \* квадратные миллиметры )

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

Lxx = 839951.98 Lxy = 19132.56 Lxz = 54954.28

Lyx = 19132.56 Lyy = 20885212.54 Lyz = 2386.07

Lzx = 54954.28 Lzy = 2386.07 Lzz = 20982370.09

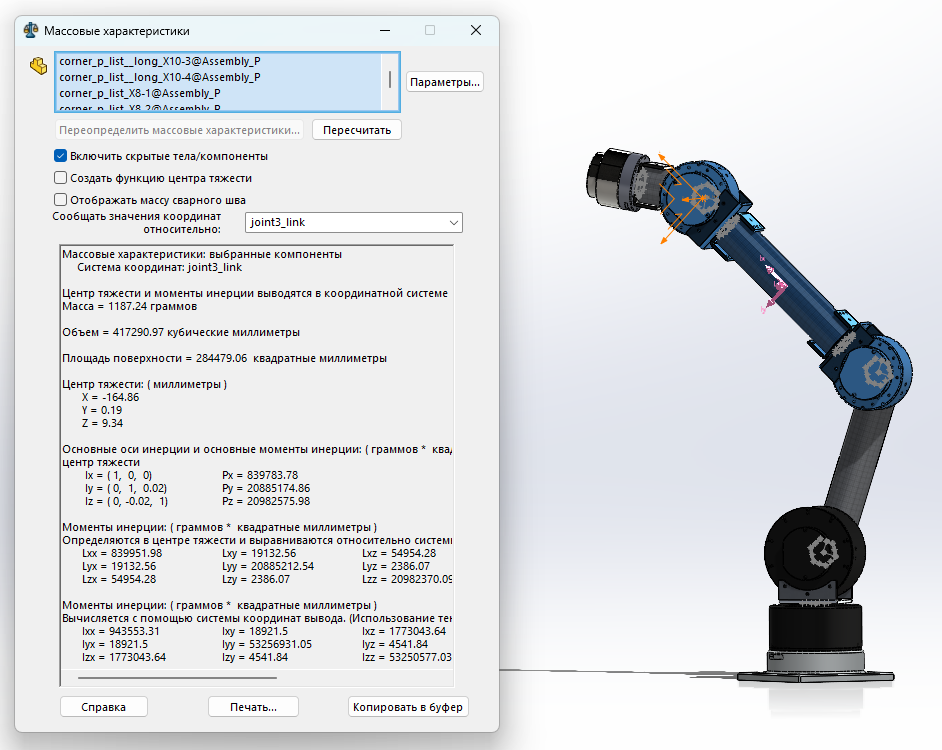
Моменты инерции: ( граммов \* квадратные миллиметры )

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

Ixx = 943553.31 Ixy = 18921.5 Ixz = 1773043.64

Iyx = 18921.5 Iyy = 53256931.05 Iyz = 4541.84

Izx = 1773043.64 Izy = 4541.84 Izz = 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 квадратные миллиметры

Центр тяжести: ( миллиметры )

X = 0.06

Y = 40.98

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 тензорной записи.)

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 = 38928333.28 Ixy = 3630.13 Ixz = 14321.58

Iyx = 3630.13 Iyy = 35329753.65 Iyz = 10863482.2

Izx = 14321.58 Izy = 10863482.2 Izz = 5067703.14

