

Proprietà di massa di wheel\_200

Configurazione: Default

Sistema di coordinate: Sistema di coordinate1

Densità = 1274 chilogrammi per metro cubico

Massa (sostituita dall'utente) = 1.22 chilogrammi

Volume = 0.001 metri cubici

Area superficie = 0.1206 metri quadrati

Centro di massa: ( metri )

X = 0

Y = 0

Z = 0

Asse principale di inerzia e momenti principali di inerzia: ( chilogrammi \* metri quadrati )

Nel centro della massa.

Ix = ( 0, 1, 0)      Px = 0.0036

Iy = ( 1, 0, 0)      Py = 0.0036

Iz = ( 0, 0, -1)      Pz = 0.0068

Momenti di inerzia: ( chilogrammi \* metri quadrati )

Presi nel centro di massa e allineati con il sistema di coordinate risultato. (Con notazione di tensore positivo.)

Lxx = 0.0036      Lxy = 0      Lxz = 0

Lyx = 0      Lyy = 0.0036      Lyz = 0

Lzx = 0      Lzy = 0      Lzz = 0.0068

Momenti di inerzia: ( chilogrammi \* metri quadrati )

Al sistema di coordinate di output. (Con notazione di tensore positivo.)

Ixx = 0.0036      Ixy = 0      Ixz = 0

Iyx = 0      Iyy = 0.0036      Iyz = 0

Izx = 0      Izy = 0      Izz = 0.0068