

Proprietà di massa di lidar

Configurazione: Default

Sistema di coordinate: Sistema di coordinate1

La densità varia

Massa (sostituita dall'utente) = 0.27 chilogrammi

Volume = 0 metri cubici

Area superficie = 0.02 metri quadrati

Centro di massa: ( metri )

$$X = 0$$

$$Y = 0$$

$$Z = -0.03$$

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

Nel centro della massa.

$$I_x = ( 1, 0, 0) \quad P_x = 0$$

$$I_y = ( 0, 1, 0) \quad P_y = 0$$

$$I_z = ( 0, 0, 1) \quad P_z = 0$$

Momenti di inerzia: ( chilogrammi \* metri quadrati )

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

$$L_{xx} = 0 \quad L_{xy} = 0 \quad L_{xz} = 0$$

$$L_{yx} = 0 \quad L_{yy} = 0 \quad L_{yz} = 0$$

$$L_{zx} = 0 \quad L_{zy} = 0 \quad L_{zz} = 0$$

Momenti di inerzia: ( chilogrammi \* metri quadrati )

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

$$I_{xx} = 0 \quad I_{xy} = 0 \quad I_{xz} = 0$$

$$I_{yx} = 0 \quad I_{yy} = 0 \quad I_{yz} = 0$$

$$I_{zx} = 0 \quad I_{zy} = 0 \quad I_{zz} = 0$$