

Proprietà di massa di MRT05_wheel

Configurazione: Default

Sistema di coordinate: Sistema di coordinate1

Densità = 1.07e+03 chilogrammi per metro cubico

Massa (sostituita dall'utente) = 2 chilogrammi

Volume = 0 metri cubici

Area superficie = 0.11 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 = 0.01

Iy = (1, 0, 0) Py = 0.01

Iz = (0, 0, -1) Pz = 0.01

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 = 0.01 Lxy = 0 Lxz = 0

Lyx = 0 Lyy = 0.01 Lyz = 0

Lzx = 0 Lzy = 0 Lzz = 0.01

Momenti di inerzia: (chilogrammi * metri quadrati)

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

Ixx = 0.01 Ixy = 0 Ixz = 0

Iyx = 0 Iyy = 0.01 Iyz = 0

Izx = 0 Izy = 0 Izz = 0.01