

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.

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

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

Iz = (0, 0, 1) Pz = 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.)

Lxx = 0 Lxy = 0 Lxz = 0

Lyx = 0 Lyy = 0 Lyz = 0

Lzx = 0 Lzy = 0 Lzz = 0

Momenti di inerzia: (chilogrammi * metri quadrati)

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

lxx = 0 lxy = 0 lxz = 0

lyx = 0 lyy = 0 lyz = 0

lzx = 0 lzy = 0 lzz = 0