**1:拇指指尖。**

装配体10^DMZ 的质量属性

配置： 默认

坐标系： 坐标系1

质量 = 18.90 克

体积 = 7824.26 立方毫米

表面积 = 9038.26 平方毫米

重心 : ( 毫米 )

X = -102.20

Y = 41.17

Z = 113.80

惯性主轴和惯性主力矩: ( 克 \* 平方毫米 )

由重心决定。

Ix = ( 0.83, -0.23, -0.51) Px = 828.99

Iy = ( 0.26, 0.97, -0.01) Py = 2336.19

Iz = ( 0.50, -0.12, 0.86) Pz = 2449.34

惯性张量: ( 克 \* 平方毫米 )

由重心决定，并且对齐输出的坐标系。 （使用正张量记数法。）

Lxx = 1327.23 Lxy = -275.13 Lxz = -687.09

Lyx = -275.13 Lyy = 2261.17 Lyz = 185.85

Lzx = -687.09 Lzy = 185.85 Lzz = 2026.11

惯性张量: ( 克 \* 平方毫米 )

由输出座标系决定。 （使用正张量记数法。）

Ixx = 278186.81 Ixy = -79811.24 Ixz = -220544.29

Iyx = -79811.24 Iyy = 444520.78 Iyz = 88752.40

Izx = -220544.29 Izy = 88752.40 Izz = 231506.26

一个或多个零部件具有覆盖属性：

拇指指尖外壳<1><默认>@大拇指指尖<1><默认>@复件 装配体2^复件 装配体4\_复件 装配体5\_装配体10\_DMZ<1><默认>@复件 装配体4^复件 装配体5\_装配体10\_DMZ<1><默认>@复件 装配体5^装配体10\_DMZ<1><默认>

**2:拇指指中。**

装配体9^DMZ 的质量属性

配置： 默认

坐标系： 坐标系1

质量 = 11.22 克

体积 = 5865.98 立方毫米

表面积 = 9217.41 平方毫米

重心 : ( 毫米 )

X = -74.55

Y = 33.74

Z = 97.42

惯性主轴和惯性主力矩: ( 克 \* 平方毫米 )

由重心决定。

Ix = ( 0.72, -0.21, -0.66) Px = 712.60

Iy = ( 0.63, -0.19, 0.75) Py = 1535.10

Iz = (-0.28, -0.96, -0.01) Pz = 1628.93

惯性张量: ( 克 \* 平方毫米 )

由重心决定，并且对齐输出的坐标系。 （使用正张量记数法。）

Lxx = 1110.59 Lxy = -150.98 Lxz = -391.31

Lyx = -150.98 Lyy = 1584.94 Lyz = 112.85

Lzx = -391.31 Lzy = 112.85 Lzz = 1181.09

惯性张量: ( 克 \* 平方毫米 )

由输出座标系决定。 （使用正张量记数法。）

Ixx = 120346.45 Ixy = -28370.16 Ixz = -81867.14

Iyx = -28370.16 Iyy = 170401.80 Iyz = 36986.88

Izx = -81867.14 Izy = 36986.88 Izz = 76304.75

一个或多个零部件具有覆盖属性：

拇指中节外壳<1><默认>@大拇指中节<1><默认>@复件 装配体3^复件 装配体6\_装配体9\_DMZ<1><默认>@复件 装配体6^装配体9\_DMZ<1><默认>

**3:拇指指根。**

装配体8^DMZ 的质量属性

配置： 默认

坐标系： 坐标系1

质量 = 24.26 克

体积 = 8871.21 立方毫米

表面积 = 14429.54 平方毫米

重心 : ( 毫米 )

X = -46.51

Y = 24.50

Z = 85.31

惯性主轴和惯性主力矩: ( 克 \* 平方毫米 )

由重心决定。

Ix = ( 0.87, -0.21, -0.45) Px = 3012.36

Iy = ( 0.47, 0.04, 0.88) Py = 6133.47

Iz = (-0.17, -0.98, 0.13) Pz = 7131.24

惯性张量: ( 克 \* 平方毫米 )

由重心决定，并且对齐输出的坐标系。 （使用正张量记数法。）

Lxx = 3804.86 Lxy = -724.36 Lxz = -1197.24

Lyx = -724.36 Lyy = 6952.18 Lyz = 419.33

Lzx = -1197.24 Lzy = 419.33 Lzz = 5520.02

惯性张量: ( 克 \* 平方毫米 )

由输出座标系决定。 （使用正张量记数法。）

Ixx = 194981.13 Ixy = -28376.18 Ixz = -97478.36

Iyx = -28376.18 Iyy = 236050.33 Iyz = 51141.21

Izx = -97478.36 Izy = 51141.21 Izz = 72576.41

一个或多个零部件具有覆盖属性：

拇指近端外壳A<1><默认>@大拇指近端指节<1><默认>@复件 装配体7^装配体8\_DMZ<1><默认>

**4:食指指尖。**

食指指尖总成9.5.3 的质量属性

配置： 默认

坐标系： 坐标系1

质量 = 12.40 克

体积 = 5836.29 立方毫米

表面积 = 6559.32 平方毫米

重心 : ( 毫米 )

X = -33.49

Y = 24.12

Z = 190.52

惯性主轴和惯性主力矩: ( 克 \* 平方毫米 )

由重心决定。

Ix = (-0.01, -0.75, 0.66) Px = 1642.69

Iy = ( 0.03, -0.66, -0.75) Py = 44331.64

Iz = ( 1.00, 0.01, 0.03) Pz = 45699.23

惯性张量: ( 克 \* 平方毫米 )

由重心决定，并且对齐输出的坐标系。 （使用正张量记数法。）

Lxx = 45689.20 Lxy = 434.84 Lxz = -438.06

Lyx = 434.84 Lyy = 20104.40 Lyz = -21144.60

Lzx = -438.06 Lzy = -21144.60 Lzz = 25879.96

惯性张量: ( 克 \* 平方毫米 )

由输出座标系决定。 （使用正张量记数法。）

Ixx = 502921.01 Ixy = -9579.42 Ixz = -79540.76

Iyx = -9579.42 Iyy = 484028.07 Iyz = 35827.03

Izx = -79540.76 Izy = 35827.03 Izz = 46996.84

**5:食指指根。**

装配体11^BF350-8KA-F-V4-四指 的质量属性

配置： 默认

坐标系： 坐标系1

重心和惯性张量的输出是以 手掌总成1 为坐标系。

质量 = 24.56 克

体积 = 9275.47 立方毫米

表面积 = 15532.11 平方毫米

重心 : ( 毫米 )

X = -32.23

Y = 1.20

Z = 163.25

惯性主轴和惯性主力矩: ( 克 \* 平方毫米 )

由重心决定。

Ix = (-0.03, 0.05, 1.00) Px = 1356.10

Iy = ( 0.02, -1.00, 0.05) Py = 6155.01

Iz = ( 1.00, 0.02, 0.03) Pz = 6219.93

惯性张量: ( 克 \* 平方毫米 )

由重心决定，并且对齐输出的坐标系。 （使用正张量记数法。）

Lxx = 6214.60 Lxy = -9.95 Lxz = -160.13

Lyx = -9.95 Lyy = 6141.66 Lyz = 252.93

Lzx = -160.13 Lzy = 252.93 Lzz = 1374.78

惯性张量: ( 克 \* 平方毫米 )

由输出座标系决定。 （使用正张量记数法。）

Ixx = 660663.77 Ixy = -962.84 Ixz = -129373.62

Iyx = -962.84 Iyy = 686068.35 Iyz = 5078.94

Izx = -129373.62 Izy = 5078.94 Izz = 26923.48

**6:中指指尖。**

中指指尖总成9.4.4 的质量属性

配置： 默认

坐标系： 坐标系1

重心和惯性张量的输出是以 手掌总成1 为坐标系。

质量 = 12.99 克

体积 = 8650.98 立方毫米

表面积 = 9659.49 平方毫米

重心 : ( 毫米 )

X = -9.28

Y = -23.89

Z = 213.71

惯性主轴和惯性主力矩: ( 克 \* 平方毫米 )

由重心决定。

Ix = ( 0.02, -0.01, 1.00) Px = 371.05

Iy = (-0.99, 0.10, 0.02) Py = 3568.25

Iz = (-0.10, -0.99, -0.01) Pz = 3637.46

惯性张量: ( 克 \* 平方毫米 )

由重心决定，并且对齐输出的坐标系。 （使用正张量记数法。）

Lxx = 3567.12 Lxy = -7.72 Lxz = 76.53

Lyx = -7.72 Lyy = 3636.41 Lyz = -33.98

Lzx = 76.53 Lzy = -33.98 Lzz = 373.24

惯性张量: ( 克 \* 平方毫米 )

由输出座标系决定。 （使用正张量记数法。）

Ixx = 604203.33 Ixy = 2873.72 Ixz = -25695.25

Iyx = 2873.72 Iyy = 597976.62 Iyz = -66359.72

Izx = -25695.25 Izy = -66359.72 Izz = 8908.49

**7:中指指根。**

装配体14^BF350-8KA-F-V4-四指 的质量属性

配置： 默认

坐标系： 坐标系1

重心和惯性张量的输出是以 手掌总成1 为坐标系。

质量 = 24.56 克

体积 = 9275.47 立方毫米

表面积 = 15532.11 平方毫米

重心 : ( 毫米 )

X = -9.83

Y = -16.18

Z = 163.36

惯性主轴和惯性主力矩: ( 克 \* 平方毫米 )

由重心决定。

Ix = ( 0.01, -0.13, 0.99) Px = 1356.74

Iy = (-0.07, -0.99, -0.12) Py = 6155.69

Iz = ( 1.00, -0.07, -0.02) Pz = 6221.24

惯性张量: ( 克 \* 平方毫米 )

由重心决定，并且对齐输出的坐标系。 （使用正张量记数法。）

Lxx = 6220.10 Lxy = -3.08 Lxz = 62.38

Lyx = -3.08 Lyy = 6080.85 Lyz = -595.92

Lzx = 62.38 Lzy = -595.92 Lzz = 1432.72

惯性张量: ( 克 \* 平方毫米 )

由输出座标系决定。 （使用正张量记数法。）

Ixx = 667913.02 Ixy = 3901.25 Ixz = -39357.89

Iyx = 3901.25 Iyy = 663717.33 Iyz = -65495.84

Izx = -39357.89 Izy = -65495.84 Izz = 10232.15

**8:无名指指尖。**

食指指尖总成9.5.3 的质量属性

配置： 默认

坐标系： 坐标系1

质量 = 12.40 克

体积 = 5836.29 立方毫米

表面积 = 6559.32 平方毫米

重心 : ( 毫米 )

X = 12.67

Y = 24.12

Z = 190.37

惯性主轴和惯性主力矩: ( 克 \* 平方毫米 )

由重心决定。

Ix = ( 0.04, -0.75, 0.66) Px = 1642.69

Iy = (-0.03, -0.66, -0.75) Py = 44331.64

Iz = ( 1.00, 0.01, -0.05) Pz = 45699.23

惯性张量: ( 克 \* 平方毫米 )

由重心决定，并且对齐输出的坐标系。 （使用正张量记数法。）

Lxx = 45614.80 Lxy = -1409.69 Lxz = 1288.52

Lyx = -1409.69 Lyy = 20104.40 Lyz = -21102.04

Lzx = 1288.52 Lzy = -21102.04 Lzz = 25954.36

惯性张量: ( 克 \* 平方毫米 )

由输出座标系决定。 （使用正张量记数法。）

Ixx = 502148.28 Ixy = 2380.48 Ixz = 31203.89

Iyx = 2380.48 Iyy = 471417.11 Iyz = 35825.37

Izx = 31203.89 Izy = 35825.37 Izz = 35158.61

**9:无名指指根。**

装配体16^BF350-8KA-F-V4-四指 的质量属性

配置： 默认

坐标系： 坐标系1

重心和惯性张量的输出是以 手掌总成1 为坐标系。

质量 = 25.64 克

体积 = 9662.82 立方毫米

表面积 = 15881.26 平方毫米

重心 : ( 毫米 )

X = 11.52

Y = 1.05

Z = 163.31

惯性主轴和惯性主力矩: ( 克 \* 平方毫米 )

由重心决定。

Ix = ( 0.05, 0.04, 1.00) Px = 1379.12

Iy = (-0.04, -1.00, 0.05) Py = 6212.98

Iz = ( 1.00, -0.04, -0.05) Pz = 6295.50

惯性张量: ( 克 \* 平方毫米 )

由重心决定，并且对齐输出的坐标系。 （使用正张量记数法。）

Lxx = 6281.51 Lxy = 15.01 Lxz = 260.19

Lyx = 15.01 Lyy = 6203.42 Lyz = 216.01

Lzx = 260.19 Lzy = 216.01 Lzz = 1402.67

惯性张量: ( 克 \* 平方毫米 )

由输出座标系决定。 （使用正张量记数法。）

Ixx = 690218.33 Ixy = 323.90 Ixz = 48486.20

Iyx = 323.90 Iyy = 693512.85 Iyz = 4596.47

Izx = 48486.20 Izy = 4596.47 Izz = 4831.40

**10:小指指尖。**

小指指尖总成9.5 的质量属性

配置： 默认

坐标系： 坐标系1

重心和惯性张量的输出是以 手掌总成1 为坐标系。

质量 = 9.72 克

体积 = 6528.32 立方毫米

表面积 = 8139.67 平方毫米

重心 : ( 毫米 )

X = 38.67

Y = -27.82

Z = 202.35

惯性主轴和惯性主力矩: ( 克 \* 平方毫米 )

由重心决定。

Ix = ( 0.13, 0.01, 0.99) Px = 264.64

Iy = (-0.99, 0.08, 0.13) Py = 1721.43

Iz = (-0.08, -1.00, 0.02) Pz = 1778.03

惯性张量: ( 克 \* 平方毫米 )

由重心决定，并且对齐输出的坐标系。 （使用正张量记数法。）

Lxx = 1697.54 Lxy = -1.73 Lxz = 186.42

Lyx = -1.73 Lyy = 1777.35 Lyz = 22.10

Lzx = 186.42 Lzy = 22.10 Lzz = 289.21

惯性张量: ( 克 \* 平方毫米 )

由输出座标系决定。 （使用正张量记数法。）

Ixx = 407287.17 Ixy = -10459.13 Ixz = 76259.33

Iyx = -10459.13 Iyy = 414382.75 Iyz = -54698.44

Izx = 76259.33 Izy = -54698.44 Izz = 22349.35

**11:小指指根。**

装配体17^BF350-8KA-F-V4-四指 的质量属性

配置： 默认

坐标系： 坐标系1

重心和惯性张量的输出是以 手掌总成1 为坐标系。

质量 = 24.56 克

体积 = 9275.47 立方毫米

表面积 = 15532.11 平方毫米

重心 : ( 毫米 )

X = 33.25

Y = 1.24

Z = 159.54

惯性主轴和惯性主力矩: ( 克 \* 平方毫米 )

由重心决定。

Ix = ( 0.11, 0.05, 0.99) Px = 1350.53

Iy = ( 0.03, -1.00, 0.05) Py = 6150.98

Iz = ( 0.99, 0.03, -0.11) Pz = 6210.34

惯性张量: ( 克 \* 平方毫米 )

由重心决定，并且对齐输出的坐标系。 （使用正张量记数法。）

Lxx = 6155.42 Lxy = 23.30 Lxz = 512.87

Lyx = 23.30 Lyy = 6139.61 Lyz = 232.61

Lzx = 512.87 Lzy = 232.61 Lzz = 1416.81

惯性张量: ( 克 \* 平方毫米 )

由输出座标系决定。 （使用正张量记数法。）

Ixx = 631201.68 Ixy = 1037.71 Ixz = 130781.92

Iyx = 1037.71 Iyy = 658299.65 Iyz = 5099.58

Izx = 130781.92 Izy = 5099.58 Izz = 28606.39

**12:摆块。**

所选零部件 的质量属性

坐标系： 坐标系1

重心和惯性张量的输出是以 手掌总成1 为坐标系。

质量 = 24.07 克

体积 = 3901.01 立方毫米

表面积 = 6055.32 平方毫米

重心 : ( 毫米 )

X = -26.95

Y = 14.78

Z = 74.85

惯性主轴和惯性主力矩: ( 克 \* 平方毫米 )

由重心决定。

Ix = ( 0.08, -0.85, 0.53) Px = 1216.85

Iy = (-0.01, -0.53, -0.85) Py = 2645.96

Iz = ( 1.00, 0.06, -0.06) Pz = 3052.07

惯性张量: ( 克 \* 平方毫米 )

由重心决定，并且对齐输出的坐标系。 （使用正张量记数法。）

Lxx = 3039.68 Lxy = -124.16 Lxz = 83.92

Lyx = -124.16 Lyy = 1623.29 Lyz = -634.91

Lzx = 83.92 Lzy = -634.91 Lzz = 2251.91

惯性张量: ( 克 \* 平方毫米 )

由输出座标系决定。 （使用正张量记数法。）

Ixx = 143162.96 Ixy = -9714.18 Ixz = -48480.83

Iyx = -9714.18 Iyy = 153975.87 Iyz = 25996.60

Izx = -48480.83 Izy = 25996.60 Izz = 24999.00

**13:手掌。**

一个或多个零部件具有覆盖属性：

食指指尖橡胶<1><默认> 李长文（工作） 17:22:49

所选零部件 的质量属性

坐标系： 坐标系1

质量 = 627.35 克

体积 = 272332.82 立方毫米

表面积 = 197198.75 平方毫米

重心 : ( 毫米 )

X = 0.02

Y = -2.45

Z = 77.93

惯性主轴和惯性主力矩: ( 克 \* 平方毫米 )

由重心决定。

Ix = (-0.03, -0.11, 0.99) Px = 699812.17

Iy = (-1.00, 0.01, -0.03) Py = 1497635.21

Iz = ( 0.00, -0.99, -0.11) Pz = 1800989.95

惯性张量: ( 克 \* 平方毫米 )

由重心决定，并且对齐输出的坐标系。 （使用正张量记数法。）

Lxx = 1496836.80 Lxy = 1643.93 Lxz = -25274.01

Lyx = 1643.93 Lyy = 1787259.91 Lyz = -122125.43

Lzx = -25274.01 Lzy = -122125.43 Lzz = 714340.62

惯性张量: ( 克 \* 平方毫米 )

由输出座标系决定。 （使用正张量记数法。）

Ixx = 5310599.76 Ixy = 1620.05 Ixz = -24514.27

Iyx = 1620.05 Iyy = 5597258.24 Iyz = -241891.13

Izx = -24514.27 Izy = -241891.13 Izz = 718105.56

**14:整手。**

手掌总成1 的质量属性

配置： 默认

坐标系： 坐标系1

质量 = 855.63 克

体积 = 364035.42 立方毫米

表面积 = 329932.63 平方毫米

重心 : ( 毫米 )

X = -2.45

Y = 2.96

Z = 96.84

惯性主轴和惯性主力矩: ( 克 \* 平方毫米 )

由重心决定。

Ix = (-0.02, 0.00, 1.00) Px = 1118754.34

Iy = (-0.93, 0.37, -0.01) Py = 3017343.27

Iz = (-0.37, -0.93, -0.01) Pz = 3277812.63

惯性张量: ( 克 \* 平方毫米 )

由重心决定，并且对齐输出的坐标系。 （使用正张量记数法。）

Lxx = 3053128.77 Lxy = -90005.25 Lxz = -30143.21

Lyx = -90005.25 Lyy = 3241516.31 Lyz = -10733.58

Lzx = -30143.21 Lzy = -10733.58 Lzz = 1119265.15

惯性张量: ( 克 \* 平方毫米 )

由输出座标系决定。 （使用正张量记数法。）

Ixx = 11084984.32 Ixy = -96209.15 Ixz = -233261.13

Iyx = -96209.15 Iyy = 11271027.40 Iyz = 234357.50

Izx = -233261.13 Izy = 234357.50 Izz = 1131892.50