

DT4 : PROPRIETES DE MASSE DU CORPS 1

VOLUME = 5.0257867e+05 MM³
SUPERFICIE = 1.4189186e+05 MM²
MASSE VOLUMIQUE = 7.8290000e-09 TONNE METRIQUE / MM³
MASSE = 3.9346884e-03 TONNE METRIQUE

CENTRE DE GRAVITE relatif au repère _CORPS :
X Y Z -4.8402327e+01 3.5435133e-01 -6.1375535e-01 MM

INERTIE relative au repère _CORPS : (TONNE METRIQUE * MM²)

TENSEUR D'INERTIE :
Ixx Ixy Ixz 2.1553123e+01 3.0673366e-02 -5.3128098e-02
Iyx Iyy Iyz 3.0673366e-02 2.1714163e+01 -5.8322546e-01
Izx Izy Izz -5.3128098e-02 -5.8322546e-01 2.2387605e+01

INERTIE au CENTRE DE GRAVITE relative au repère _CORPS : (TONNE METRIQUE * MM²)

TENSEUR D'INERTIE :
Ixx Ixy Ixz 2.1551147e+01 -3.6812163e-02 6.3760428e-02
Iyx Iyy Iyz -3.6812163e-02 1.2494551e+01 -5.8408120e-01
Izx Izy Izz 6.3760428e-02 -5.8408120e-01 1.3168981e+01

MOMENTS PRINCIPAUX D'INERTIE : (TONNE METRIQUE * MM²)
I1 I2 I3 1.2157329e+01 1.3505529e+01 2.1551820e+01

MATRICE ROTATION _CORPS orientée par rapport aux AXES PRINCIPAUX :

0.00000	-0.00915	0.99996
0.86602	-0.49998	-0.00458
0.50000	0.86599	0.00792

ANGLES DE ROTATION _CORPS orientés par rapport aux AXES PRINCIPAUX (degrés):

angles suivant x y z 30.000 89.476 90.000

RAYON DE GYRATION PAR RAPPORT AUX AXES PRINCIPAUX :
R1 R2 R3 5.5585807e+01 5.8586914e+01 7.4009386e+01 MM