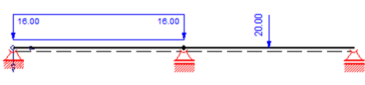
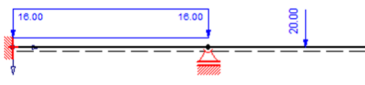
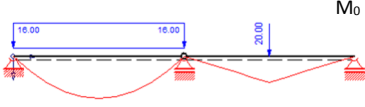
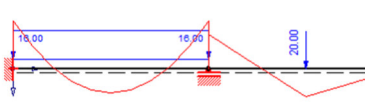
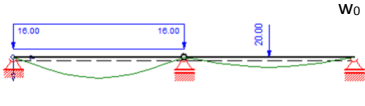
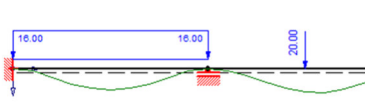
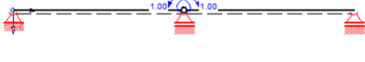

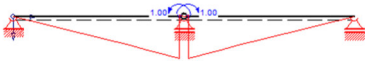
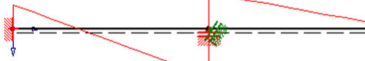
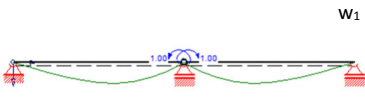
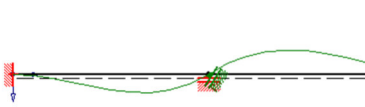
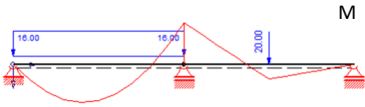
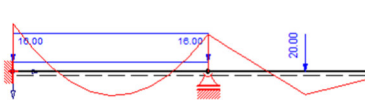


Gegenüberstellung

Kraftgrößenverfahren (KGV)			Weggrößenverfahren (WGV)
	Zu berechnendes System		
1 Bindung gelöst	statisch ...	geometrisch ..	1 (Dreh-) Fessel hinzugefügt
 M_0	M-Verlauf infolge äußerer Last:		 M^0
Gleichgewicht erfüllt $M_{0,l} = M_{0,r}$	Gleichgewicht nicht erfüllt $\Delta M^0 \neq 0$		
 w_0	Verträglichkeit bei zugehöriger Biegelinie ...		 w^0
nicht erfüllt $\delta_{10} \neq 0$	erfüllt $\varphi_l = \varphi_r$		
	Einheitszustand aufgebracht		
$M_1 = 1$ „ESZ“	$\varphi_1 = 1$ „EVZ“		
 M_1	M-Verlauf inf. Einheitszustand:		 M^1
Gleichgewicht erfüllt $M_{1,l} = M_{1,r}$	Gleichgewicht nicht erfüllt $\Delta M^1 \neq 0$		
 w_1	Verträglichkeit bei zugehöriger Biegelinie ...		 w^1
nicht erfüllt $\delta_{11} \neq 0$	erfüllt $\varphi_l = \varphi_r$		
Verträglichkeit: $\delta_{10} + x_1 \cdot \delta_{11} = 0$... Bedingung für ...		Gleichgewicht: $\Delta M^0 + y_1 \cdot \Delta M^1 = 0$
 M	Endgültiger Momentenverlauf Gleichgewicht und Verträglichkeit erfüllt!		 M
$M = M_0 + x_1 \cdot M_1$	Überlagerung (Superposition)		$M = M^0 + y_1 \cdot M^1$