# PTE - OC19: getSigmaB Systemoperation.

getSigmaB()

## Krydsreferencer.

UC7

## Forudsætninger.

Systemet har I af inertimoment, e af forskydningspunkt og mb af bøjningsmoment.

## Slutbetingelser.

SigmaB er blevet sat til resultatet af: (mb\*e)/i