

7 — 10); (2 — 3)
 (6 — 12).

(24 24 4,8)

$$S1(t_{\text{квм}}, \tau_{\text{роботи}}) = \Pi_1 \cdot N_{\text{сум}}(t_{\text{квм}}) \cdot \tau_{\text{роботи}}, \quad (1)$$

1 — 1 ; 6 — ; / () ; N (t) —

$$K(t_{\text{квм}}, \tau_{\text{збер}}) = a(t_{\text{квм}}) \cdot \tau_{\text{збер}}^{b(t_{\text{квм}})} + c(t_{\text{квм}}), \quad (2)$$

K(t , 6) — ; — ; , b, —
 (t , 6) -30°

$$\Delta G(t_{\text{квм}}, \tau_{\text{збер}}) = F_{\text{пр}}^{\phi} \cdot \beta_{\text{пр}} \cdot [u(t_{\text{квм}}) + v(t_{\text{квм}}) \cdot t_{\text{квм}}] \frac{1 - \varphi_{\text{квм}}}{M(t_{\text{квм}})} \tau_{\text{збер}}, \quad (3)$$

F = f_g — ; f_g —
 , 2/ ; — ; —
 , / (2 ·) ; u(t), v(t) —
 ; —

$$M(t_{\text{квм}}) = 1 + \frac{v(t_{\text{квм}})}{A}$$

$$S_2(t_{\text{кам}}, \tau_{\text{збер}}) = B_{\text{к}} \cdot \Pi(\text{K}0) - (B_{\text{к}} - \Delta G(t_{\text{кам}}, \tau_{\text{збер}})) \cdot \Pi(\text{K}(t_{\text{кам}}, \tau_{\text{збер}})), \quad (4)$$

(0) — , / .

Mathcad 2001

1.

2.

(-30 °)

3.

(, ())

-60 °