

Таблица 5.11 - Расчетные формулы технической производительности ТПП

Характеристика ТПП	Техническая производительность W	
	Т	Т·КМ
Однопозиционный при совмещении в транспортном средстве функций перевозки и распределения материала	$\frac{q \cdot \gamma}{\frac{q \cdot \gamma}{W_n} + \frac{l_e}{\beta_e \cdot v} + t_{i.i} + \frac{100 \cdot q \cdot \gamma}{b_p \cdot v_p \cdot h \cdot \phi_p}}$	$\frac{q \cdot \gamma \cdot l_{\bar{a}}}{\frac{q \cdot \gamma}{W_n} + \frac{l_e}{\beta_e \cdot v} + t_{i.i} + \frac{100 \cdot q \cdot \gamma}{b_p \cdot v_p \cdot h \cdot \phi_p}} \quad (5.49)$
Многопозиционный при обслуживании посевных агрегатов или машин для внесения удобрений	$\frac{q \cdot \gamma}{\frac{q \cdot \gamma}{W_n} + \frac{l_e}{\beta_e \cdot v} + t_{i.i} + \dot{I}_{\dot{a}} \cdot t_p + (M_{\dot{a}} - 1) \cdot t_{i\dot{a}\dot{\delta}}}$	$\frac{q \cdot \gamma \cdot l_{\bar{a}}}{\frac{q \cdot \gamma}{W_n} + \frac{l_e}{\beta_e \cdot v} + t_{i.i} + \dot{I}_{\dot{a}} \cdot t_p + (M_{\dot{a}} - 1) \cdot t_{i\dot{a}\dot{\delta}}} \quad (5.50)$
Однопозиционный при одноразовой выгрузке бункера уборочной машины (с остановкой)	$\frac{q \cdot \gamma}{\frac{q \cdot \gamma}{W_{\dot{a}}} + \frac{l_e}{\beta_e \cdot v} + t_p + t_{i.i}}$	$\frac{q \cdot \gamma \cdot l_{\bar{a}}}{\frac{q \cdot \gamma}{W_{\dot{a}}} + \frac{l_e}{\beta_e \cdot v} + t_p + t_{i.i}} \quad (5.51)$
Однопозиционный при многоразовой выгрузке бункера уборочной машины (с остановкой)	$\frac{q \cdot \gamma}{\frac{q \cdot \gamma}{W_{\dot{a}}} + \frac{q \cdot \gamma - q_{\dot{a}} \cdot \gamma_{\dot{a}}}{W_{\dot{e}}} + \frac{l_e}{\beta_e \cdot v} + t_p + t_{i.i}}$	$\frac{q \cdot \gamma \cdot l_{\bar{a}}}{\frac{q \cdot \gamma}{W_{\dot{a}}} + \frac{q \cdot \gamma - q_{\dot{a}} \cdot \gamma_{\dot{a}}}{W_{\dot{e}}} + \frac{l_e}{\beta_e \cdot v} + t_p + t_{i.i}} \quad (5.52)$
Многопозиционный при одноразовой выгрузке бункера из каждой уборочной машины (с остановкой).	$\frac{q \cdot \gamma}{\frac{M_{\dot{a}} \cdot q_{\dot{a}} \cdot \gamma_{\dot{a}}}{W_{\dot{a}}} + (M_{\dot{a}} - 1) \cdot t_{i\dot{a}\dot{\delta}} + \frac{l_e}{\beta_e \cdot v} + t_p + t_{i.i}}$	$\frac{q \cdot \gamma \cdot l_{\bar{a}}}{\frac{M_{\dot{a}} \cdot q_{\dot{a}} \cdot \gamma_{\dot{a}}}{W_{\dot{a}}} + (M_{\dot{a}} - 1) \cdot t_{i\dot{a}\dot{\delta}} + \frac{l_e}{\beta_e \cdot v} + t_p + t_{i.i}} \quad (5.53)$
Однопозиционный при загрузке подвижного состава на ходу из безбункерной уборочной машины либо из бункерной при отсутствии заполнения бункера.	$\frac{q \cdot \gamma}{\frac{q \cdot \gamma}{W_{\dot{e}}} + \frac{l_e}{\beta_e \cdot v} + t_p + t_{i.i}}$	$\frac{q \cdot \gamma \cdot l_{\bar{a}}}{\frac{q \cdot \gamma}{W_{\dot{e}}} + \frac{l_e}{\beta_e \cdot v} + t_p + t_{i.i}} \quad (5.54)$