

- $t_1 = -20 \text{ }^\circ\text{C}$;
- $t_2 = 20 \text{ }^\circ\text{C}$;
- $t_{xa} = -15 \text{ }^\circ\text{C}$;
- $t_{xb} = 15 \text{ }^\circ\text{C}$;
- $t_{x1} = -2,5 \text{ }^\circ\text{C}$;
- $t_{x2} = 2,5 \text{ }^\circ\text{C}$.

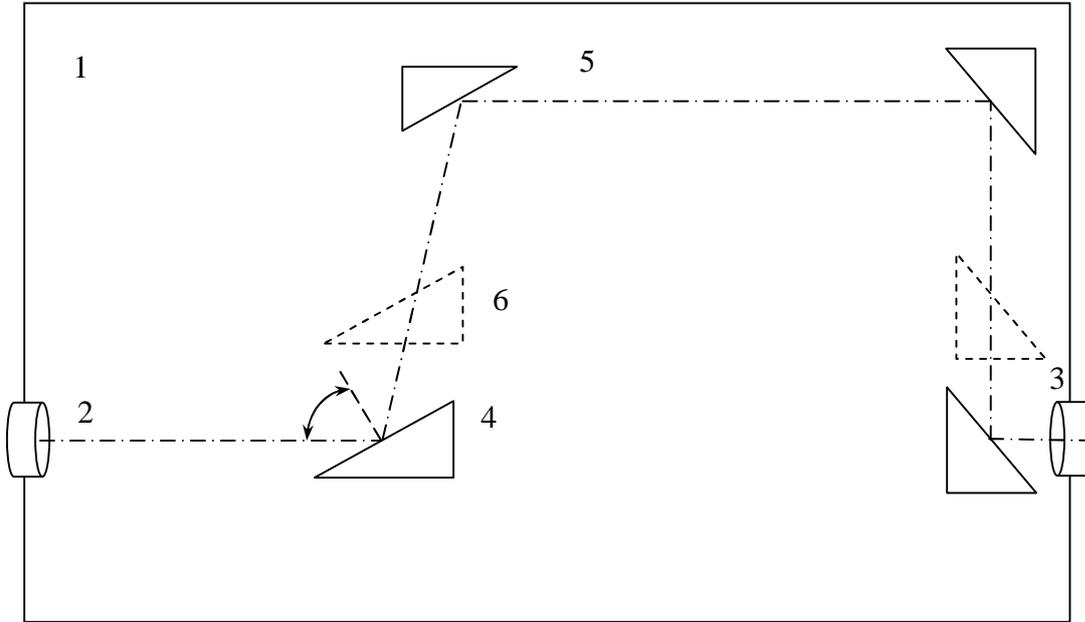
b - ; d -

$$187,5 \text{ } / \text{ }^2$$

$$15 - 30$$

()

-46



1 -

1 -

-46; 2, 3 -

; 4 -

; 5 -

; 6 -

; -

99,99%

(30° 60°)

-46

[1].

()

:

$$R = R_1 \cdot R_2 \cdot R_{45^\circ}^2, \quad (1)$$

$R_1 \cdot R_2^2$ — R —

(1). $(-30^\circ \quad 60^\circ)$

, Visual Basic.

MathCAD.

: 1.

/ — .. , . — : « CdTe: », 2004.

_____ . ;

— 20 %

() .