TI = W[D] W[A] CI T2 = R[D] R[A] W[D] C2 T3 = W[A] R[B] W[D] C3

## $1.1 H_{T1,T2,T3} = X1[D] W1[D] R2[D]X3[A] W3[A] W1[A] -$ Wait R2[A] R3[B] U1 C1 X2[D] W2[D] X3[D] -Wait U2 C2 X3[D] W3[D] U3 C3 X1[A] W1[A] U1 C1

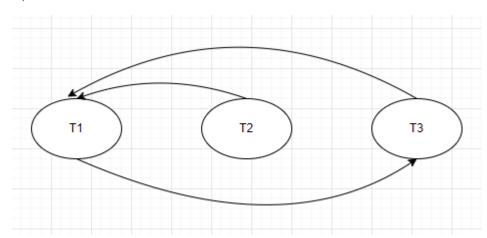
Змінна	Встановлені	Запит на блокування
	блокування	·
D	X1	X2,X3
A	X3	X1
В	-	-

 $1.2\,H_{T1,T2,T3} = X1[D]\,W1[D]\,S2[D] - Wait\,X3[A]\,W3[A]\,X1[A] - Wait\,S2[A] - Wait\,S3[B]\,R3[B]\,U1\,C1\,S2[D]\,R2[D]\,X2[D]\,W2[D]\,X3[D] - Wait\,U2\,C2\,X3[D]\,W3[D]\,U3\,C3\,X1[A]\,W1[A]\,S2[A] - Wait\,U1\,C1\,S2[A]\,R2[A]\,U2\,C2$ 

Змінна	Встановлені	Запит на блокування
	блокування	
D	X1	S2, X2, X3
A	X3	X1, S2
В	S3	-

1.3

1)



2)

