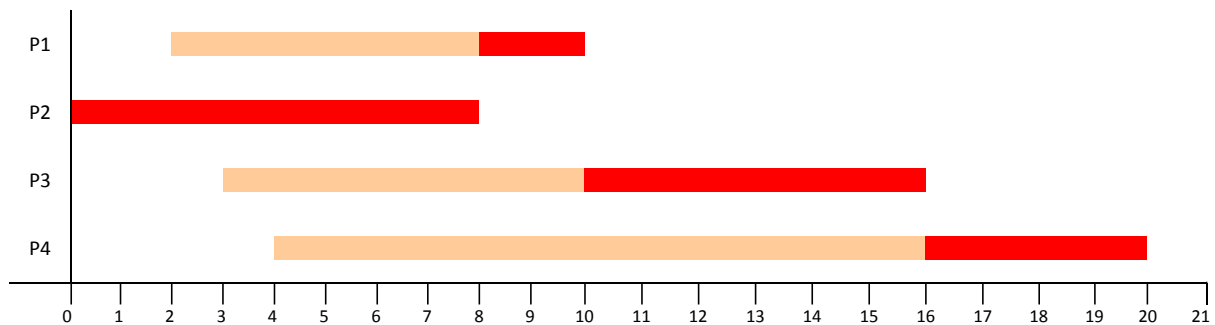


2.16.

PROCESO	TIEMPO DE LLEGADA	TIEMPO DE EJECUCIÓN
P1	2	2
P2	0	8
P3	3	6
P4	4	4

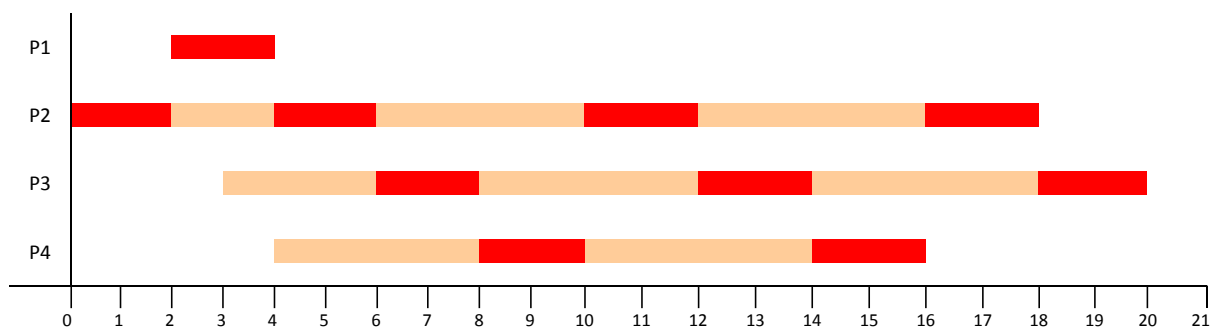
FIFO



PROCESO	TIEMPO DE ESPERA	TIEMPO DE RESPUESTA
P1	0	6
P2	0	8
P3	4	8
P4	7	10
TIEMPOS MEDIOS	3,5	7,25

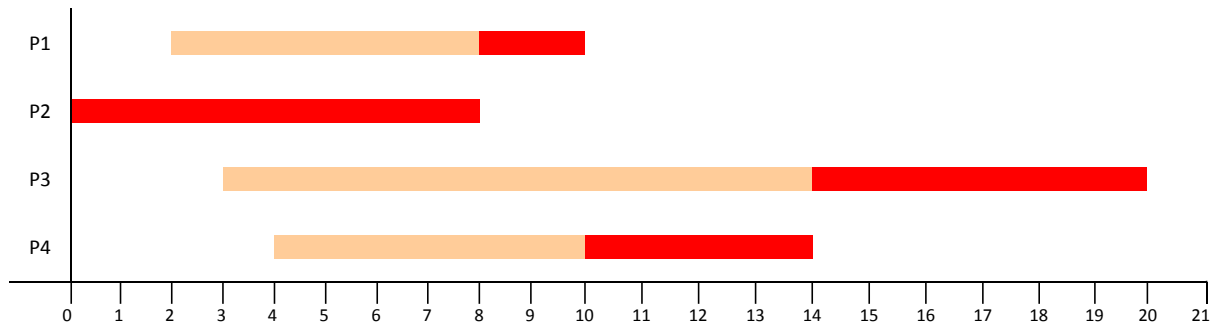
ROUND ROBIN

Utilizamos $q=2$. En este caso no hay problemas porque el orden de llegada al sistema coincide con el orden de llegada a la cola de procesos listos una vez que termine cada proceso su quantum.



PROCESO	TIEMPO DE ESPERA	TIEMPO DE RESPUESTA
P1	0	2
P2	10	18
P3	11	17
P4	8	12
TIEMPOS MEDIOS	7,25	12,25

SJF



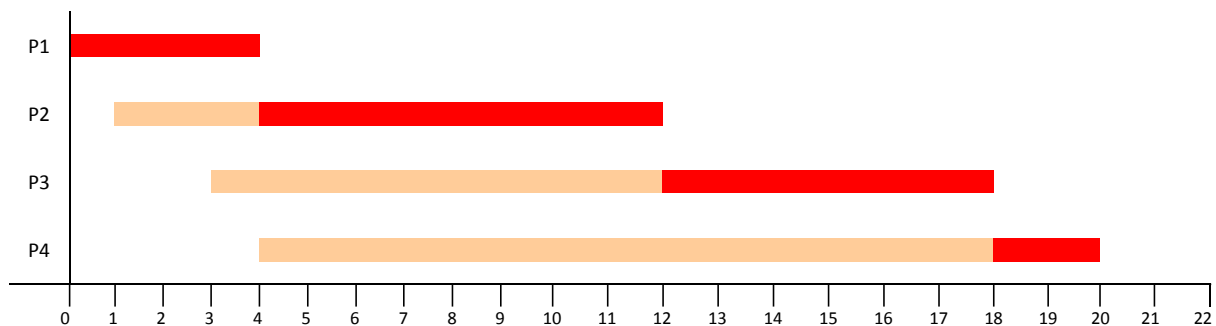
PROCESO	TIEMPO DE ESPERA	TIEMPO DE RESPUESTA
P1	6	8
P2	0	8
P3	11	17
P4	6	10
TIEMPOS MEDIOS	5,75	10,75

2.17.

PROCESO	TIEMPO DE LLEGADA	TIEMPO DE EJECUCIÓN	PRIORIDAD
P1	0	4	4
P2	1	8	2
P3	3	6	1
P4	4	4	3

La prioridad de cada proceso solo se tendrá en cuenta en el algoritmo por prioridades.

FIFO



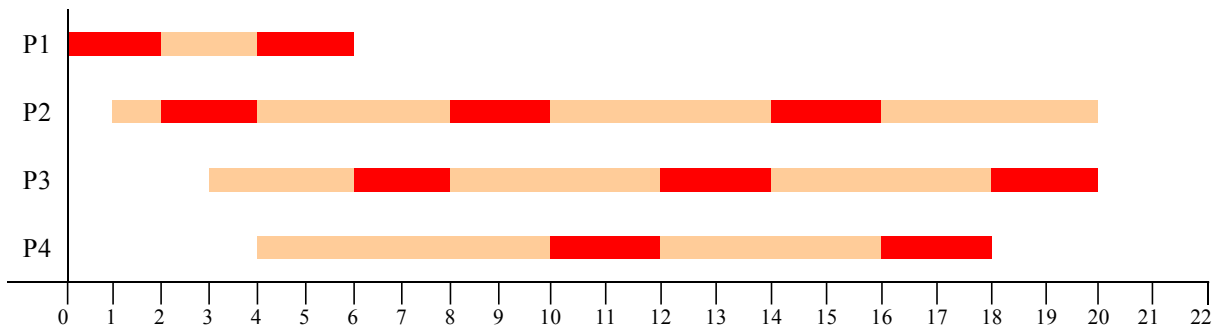
PROCESO	TIEMPO DE ESPERA	TIEMPO DE RESPUESTA
P1	0	4
P2	3	11
P3	9	15
P4	14	18
TIEMPOS MEDIOS	6,5	12

ROUND ROBIN

Utilizamos $q=2$. Hay que tener en cuenta que cada vez que un proceso llega al sistema o acaba su tiempo asignado va a la cola de procesos listos.

Orden de llegada al sistema: P1, P2, P3, P4

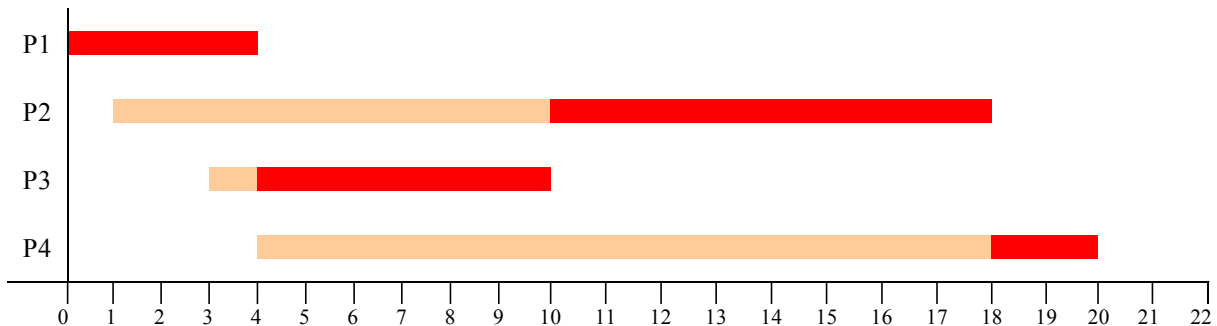
Orden en que los procesos llegan a la cola de listos: P1, P2, P1, P3, P2, P4, P3, P2, P4



PROCESO	TIEMPO DE ESPERA	TIEMPO DE RESPUESTA
P1	2	6
P2	13	21
P3	11	17
P4	10	14
TIEMPOS MEDIOS	9	14,5

Prioridades no expulsivo.

En este algoritmo sí se tiene en cuenta la prioridad de cada proceso.

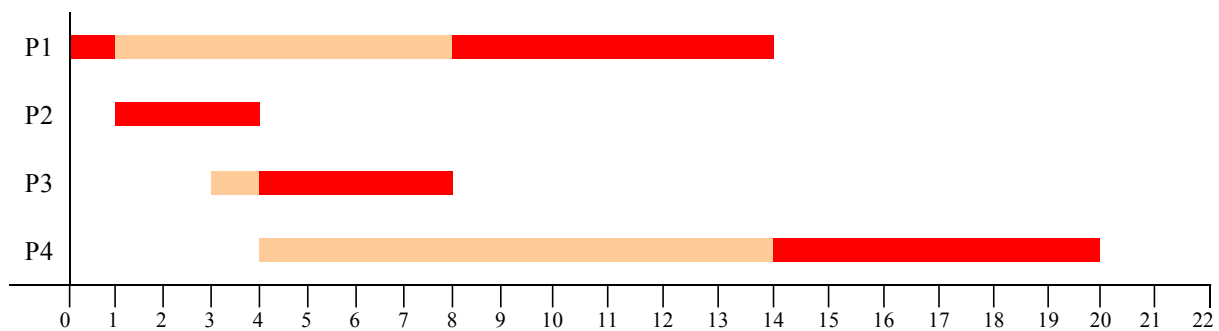


PROCESO	TIEMPO DE ESPERA	TIEMPO DE RESPUESTA
P1	0	4
P2	9	17
P3	1	7
P4	14	18
TIEMPOS MEDIOS	6	11,5

2.18.

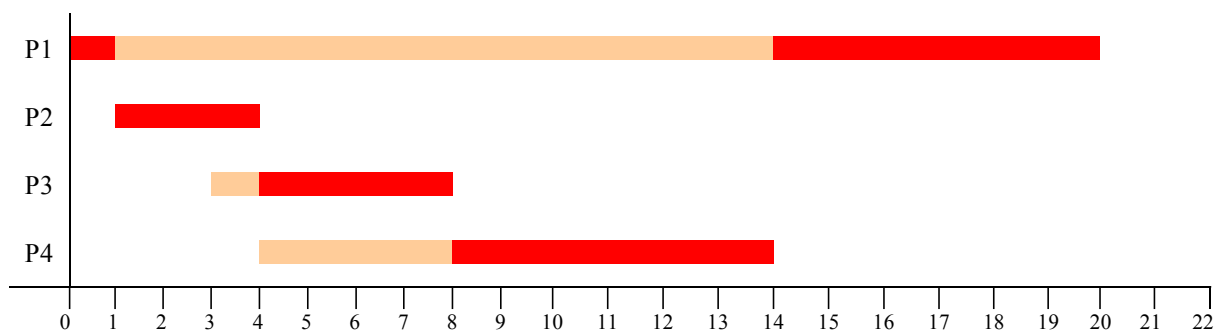
PROCESO	TIEMPO DE LLEGADA	TIEMPO DE EJECUCIÓN	PRIORIDAD
P1	0	7	4
P2	1	3	2
P3	4	4	1
P4	5	6	3

SRTF.



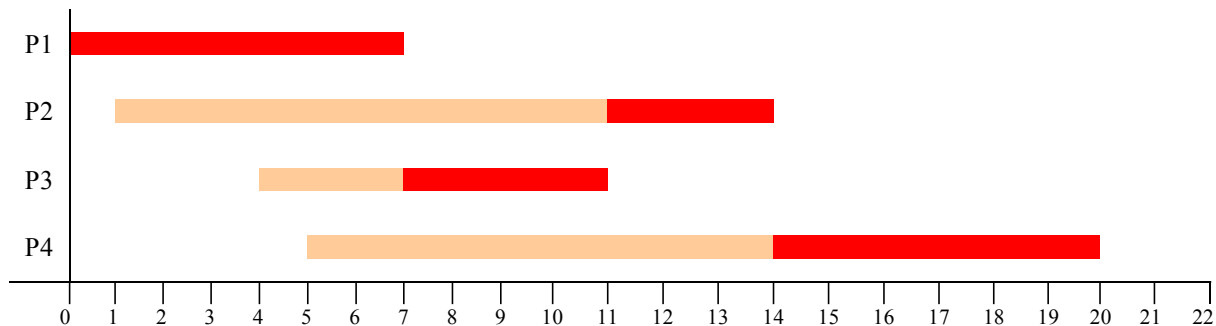
PROCESO	TIEMPO DE ESPERA	TIEMPO DE RESPUESTA
P1	7	14
P2	0	3
P3	1	5
P4	10	16
TIEMPOS MEDIOS	4,5	9,5

Prioridades expulsivo.



PROCESO	TIEMPO DE ESPERA	TIEMPO DE RESPUESTA
P1	13	20
P2	0	3
P3	1	5
P4	4	10
TIEMPOS MEDIOS	4,5	9,5

Prioridades no expulsivo.



PROCESO	TIEMPO DE ESPERA	TIEMPO DE RESPUESTA
P1	0	7
P2	10	13
P3	3	7
P4	9	15
TIEMPOS MEDIOS	5,5	10,5

DE AMPLIACIÓN

2.19.

La información se puede buscar a mediante un buscador de Internet o bien entrando en las páginas de Microsoft que se puede consultar en las páginas sobre sitios web de interés en esta obra.

a. MS-DOS.

Este sistema operativo tenía interfaz de usuario en modo comando (CLI). Cada usuario tenía el ordenador trabajando para él solo. Era monousuario, monotarea y monoproceto. Con respecto al tiempo de respuesta, se solía usar procesamiento por lotes para ciertas tareas que no requerían un alto tiempo de respuesta o interacción con el usuario y para otras tareas el tiempo de respuesta era interactivo. El trabajo en red era inexistente. Se trabajaba de forma centralizada.

b. Windows 98.

Este sistema operativo incorpora interfaz gráfico (GUI). Sigue siendo monousuario y monoproceto, por lo que cada usuario usa su ordenador aisladamente, aunque incorpora la multitarea. Con respecto al tiempo de respuesta, usaba el tiempo compartido (*time sharing*) para realizar varias tareas de forma simultánea. Con respecto al trabajo en red se podían conectar ordenadores para compartir recursos.