# Sistemas empotrados y de Tiempo Real:

# Práctica 2: Cálculo de latencias

# 1. Análisis con cyclictest

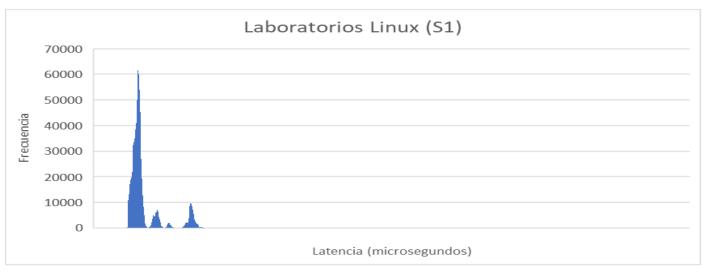
cyclictest										
	Labor	atorios	RaspberryPi							
	Kernel NO RT		Kernel NO RT		Kernel RT					
	Latencia media (ns)	Latencia max (ns)	Latencia media	Latencia max	Latencia media	Latencia max				
			(ns)	(ns)	(ns)	(ns)				
<b>S1</b>	3382	187822	22386.5	150566	22277.5	65303				
<b>S2</b>	6527.16	220297	25718.25	318529	14886.5	88836				
<b>S3</b>	3994.33	2573056	20301	137395	23246.75	82785				

# 2. Desarrollo de cyclictestURJC

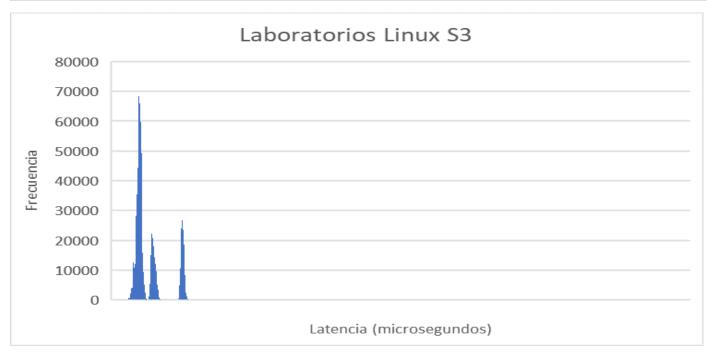
cyclictestURJC										
	Labor	atorios	RaspberryPi							
	Kernel NO RT		Kernel NO RT		Kernel RT					
	Latencia media (ns)	Latencia max (ns)	Latencia media	Latencia max	Latencia media	Latencia max				
			(ns)	(ns)	(ns)	(ns)				
S1	3469	859357	9890	442011	10483	49342265				
<b>S2</b>	3343	879460	16669	215775	10052	34055				
<b>S3</b>	3454	792727	9884	47722370	9993	35463				

### Gráficos resultantes de cyclictestURJC:

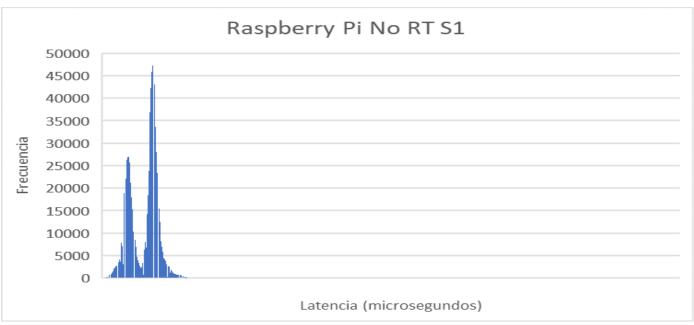
## **Laboratorios Linux:**

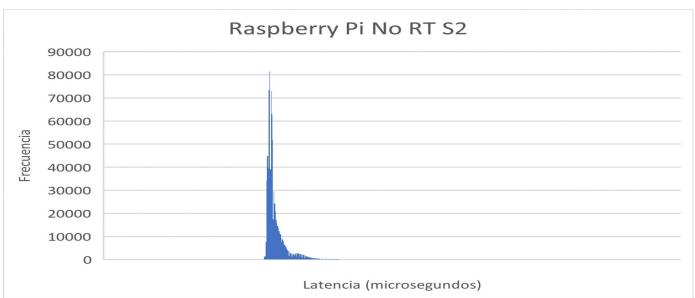


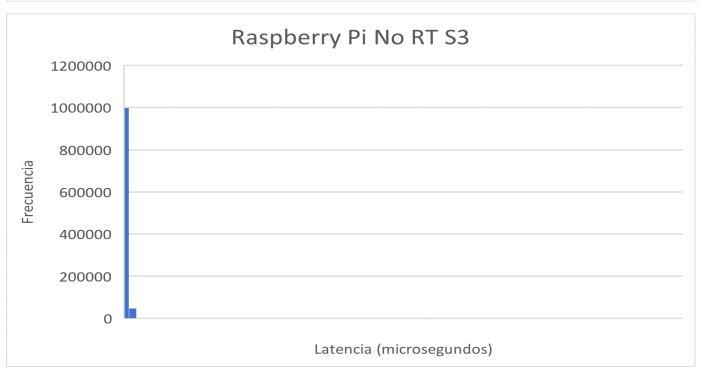




### Raspberry Pi NO RT:

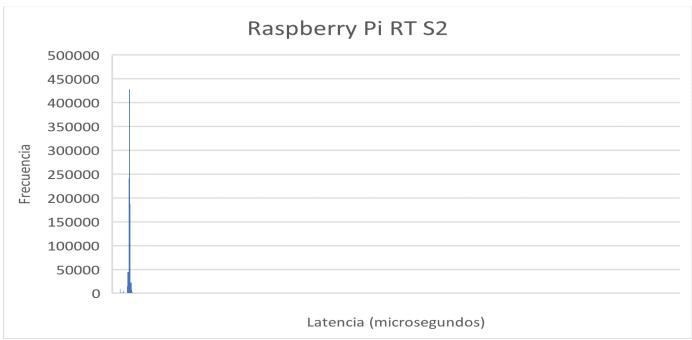


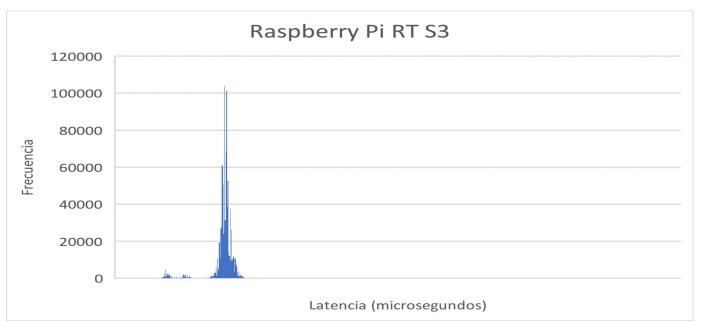




## Raspberry Pi RT:







## **EXPLICACIÓN DE LAS GRÁFICAS:**

Al ejecutar cyclictestURJC en los laboratorios vemos como los valores están más repartidos, pero cuando estresamos su ejecución en este escenario vemos como los picos son más altos y están menos repartidos ya que les cuesta repartir los ciclos de ejecución.

En la Raspberry Pi NO RT hay menos procesadores y la forma de las gráficas es prácticamente la misma, pero cuando ejecutamos boonie, las latencias más pequeñas desaparecen casi por completo.

Y por último, la Raspberry Pi RT (también posee menos procesadores que los laboratorios) es la que presenta una forma más picuda en las gráficas, ya que trata de concentrar todas las latencias en un corto periodo de tiempo.

#### **NOTA:**

Las gráficas en un principio iban a ser representadas con Python usando las librerías pandas y matplotlib, pero tras muchos intentos fallidos al intentar utilizar este método me he decantado por Excel.

Obviamente el rango de estas gráficas es tomado de manera diferente a la que se toma utilizando Python, he ajustado los rangos lo máximo que he podido para que se puedan observar todos los datos posibles (se ve en varias gráficas que el rango aparece muy al principio del eje y se distingue muy mínimamente).