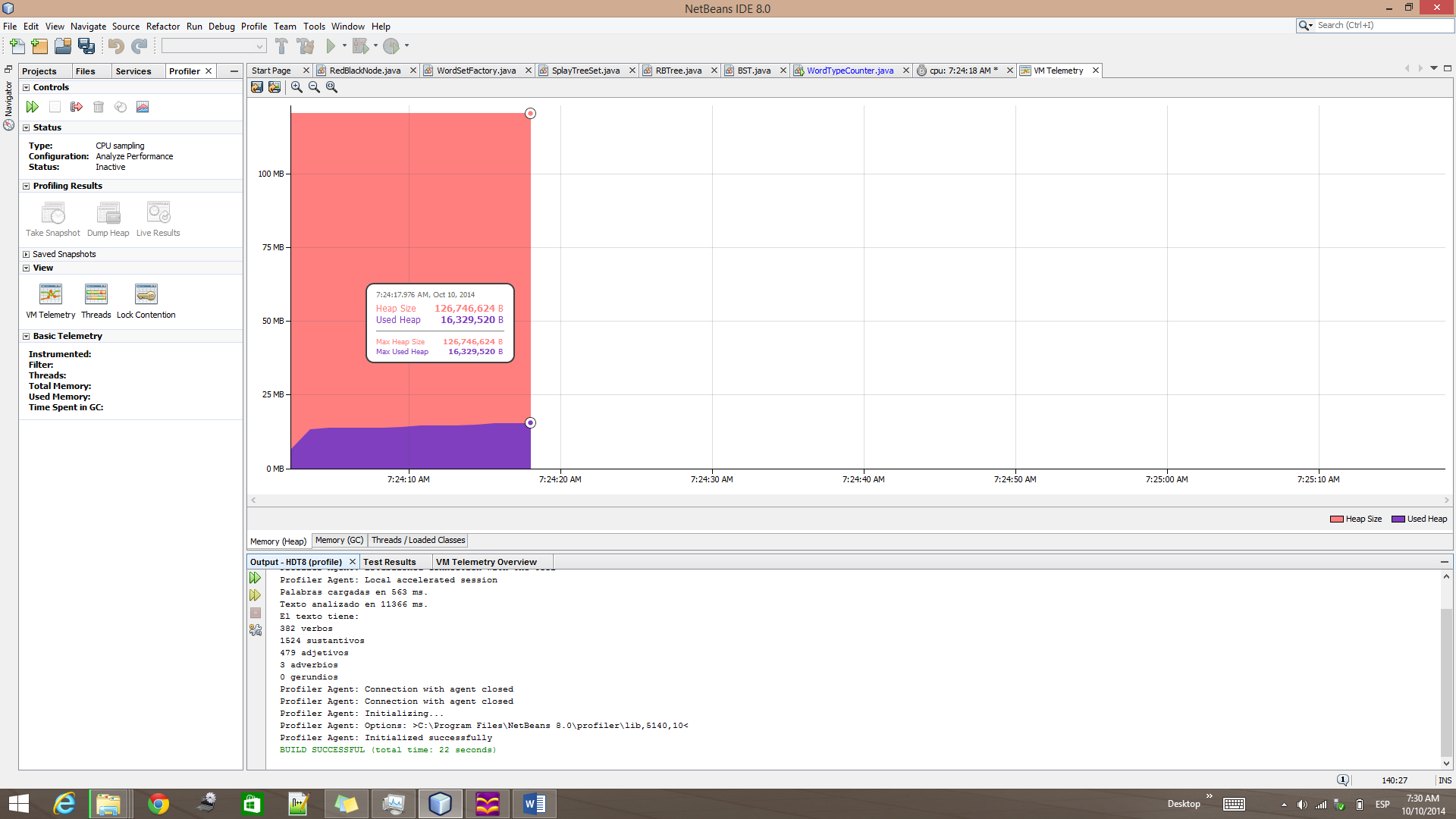
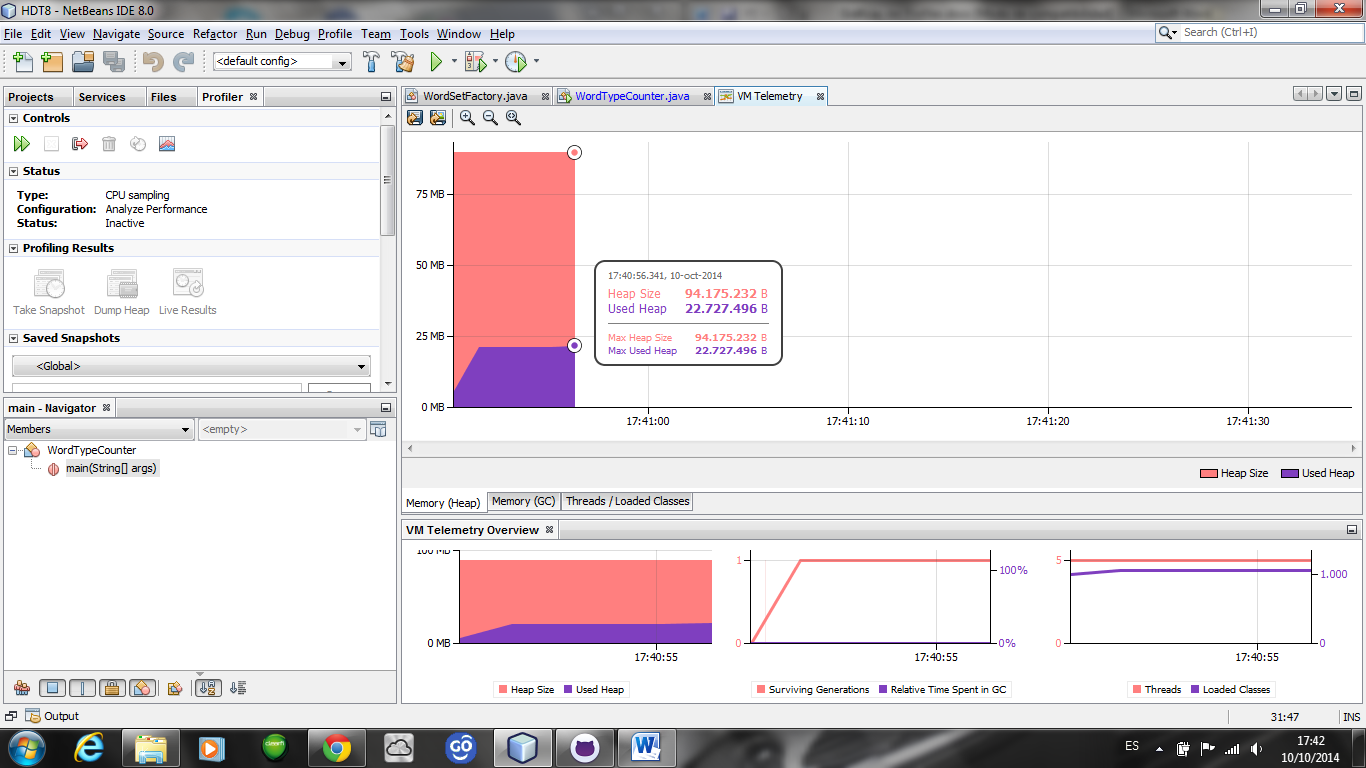
*Gráficas del Profiler (Espacio contra tiempo)*

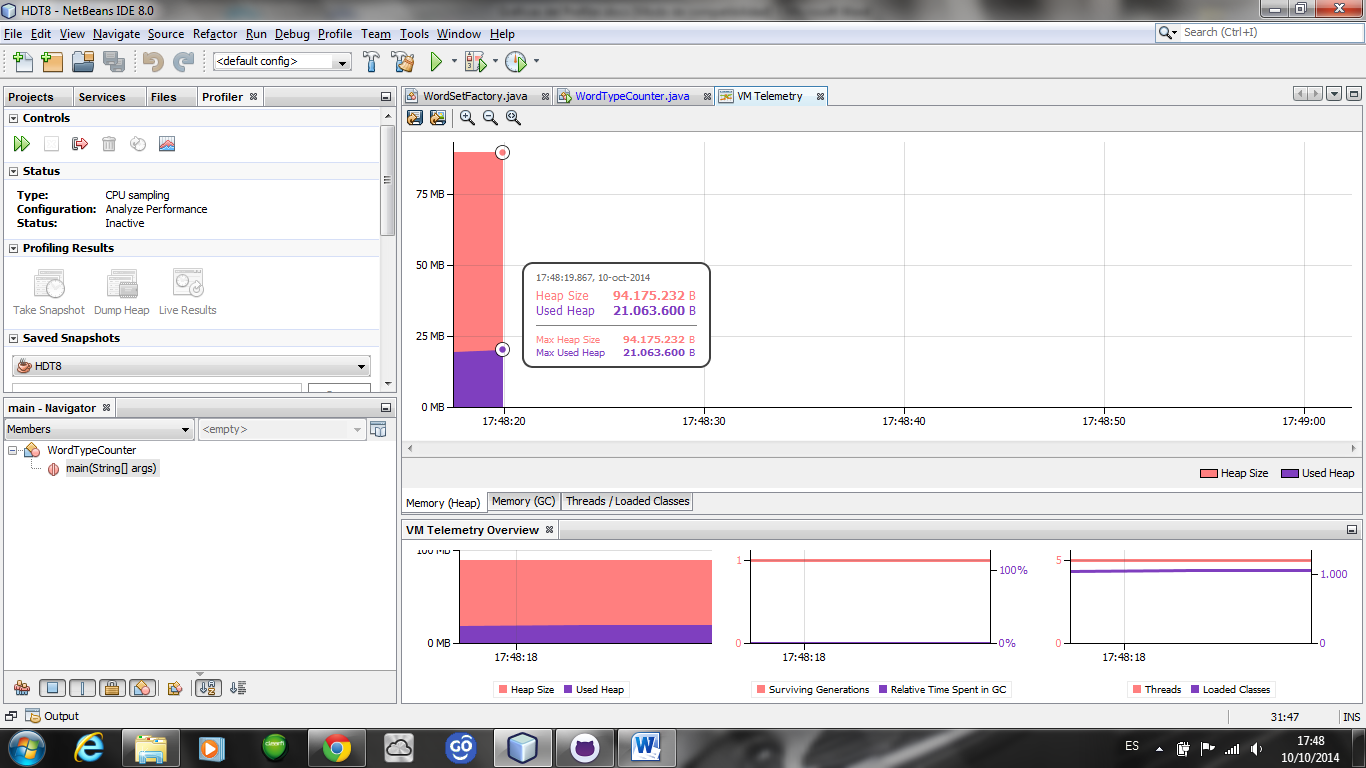
*Con implementación SimpleSet*



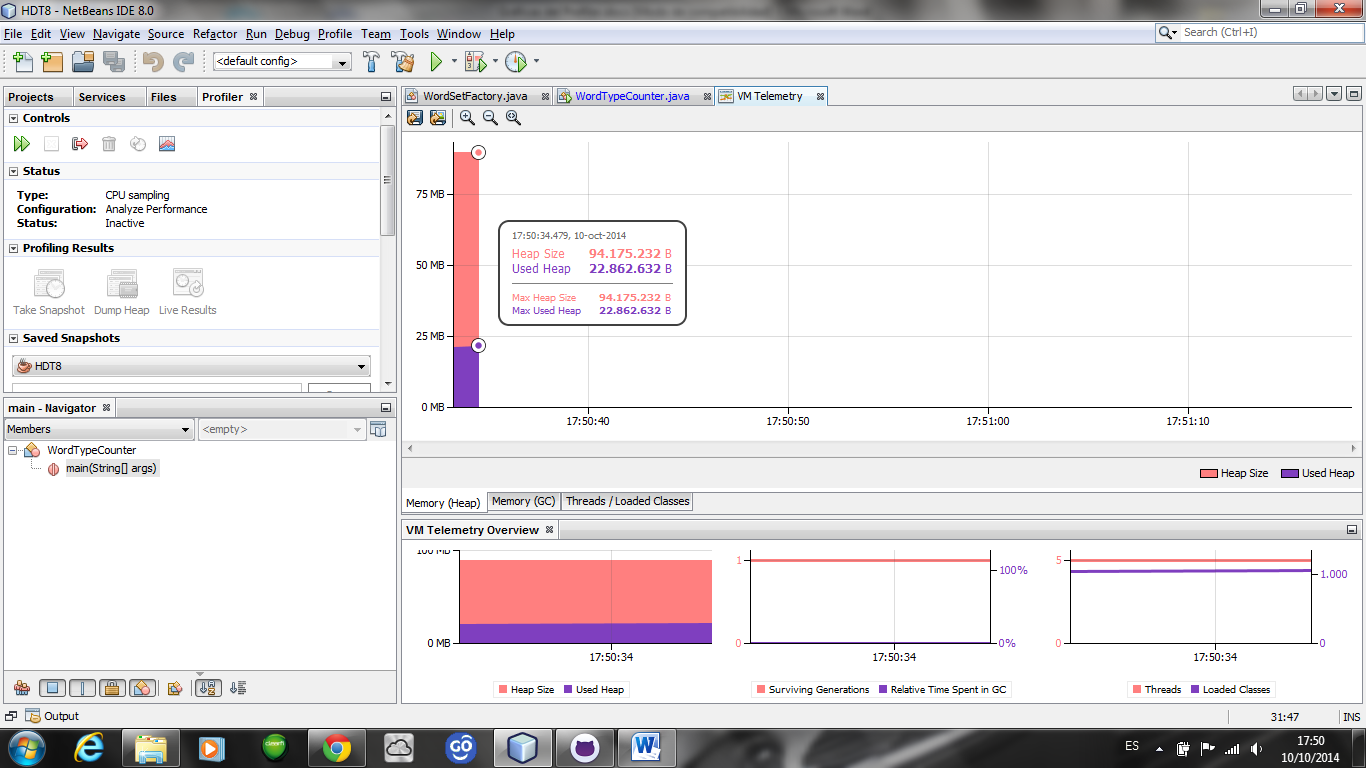
*Con Implementación Red Black Tree:*



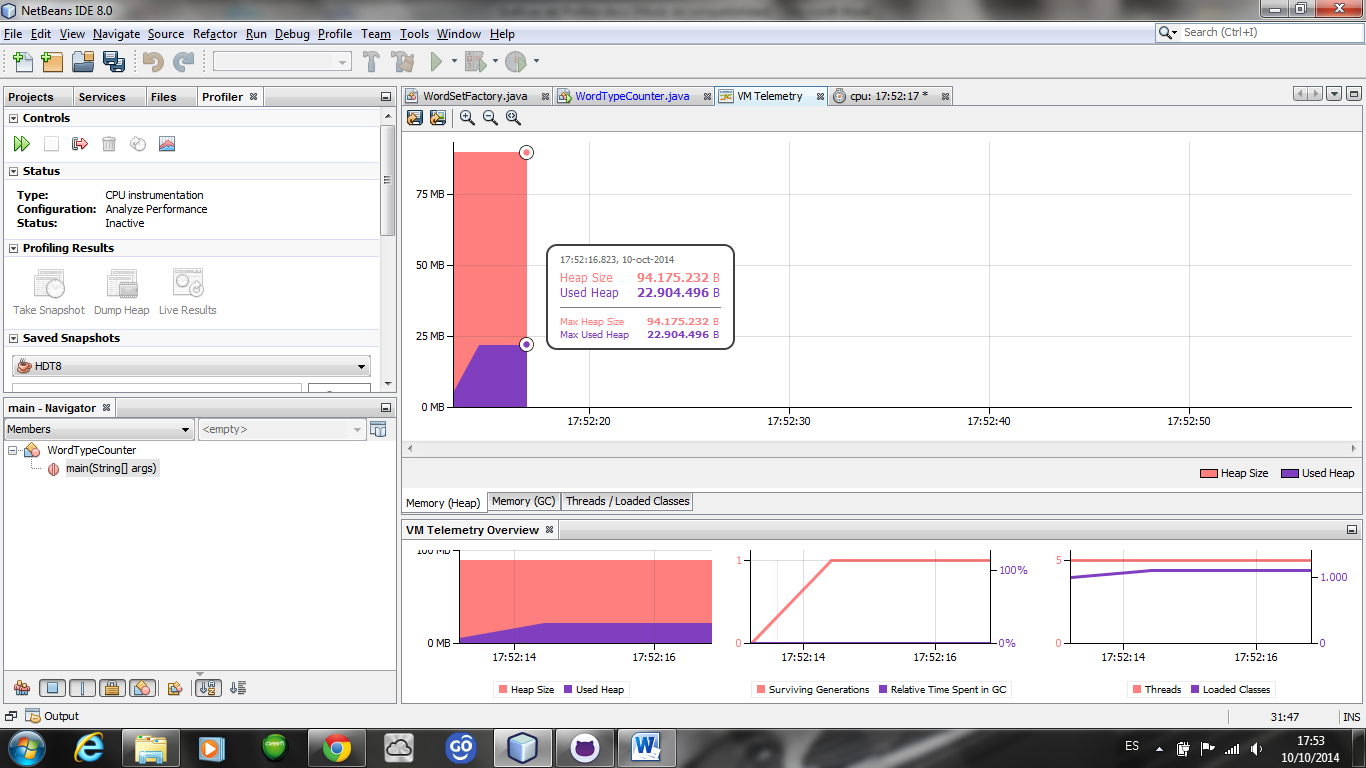
*Con Implementación SplayTree:*



*Con Implementación HashMap:*

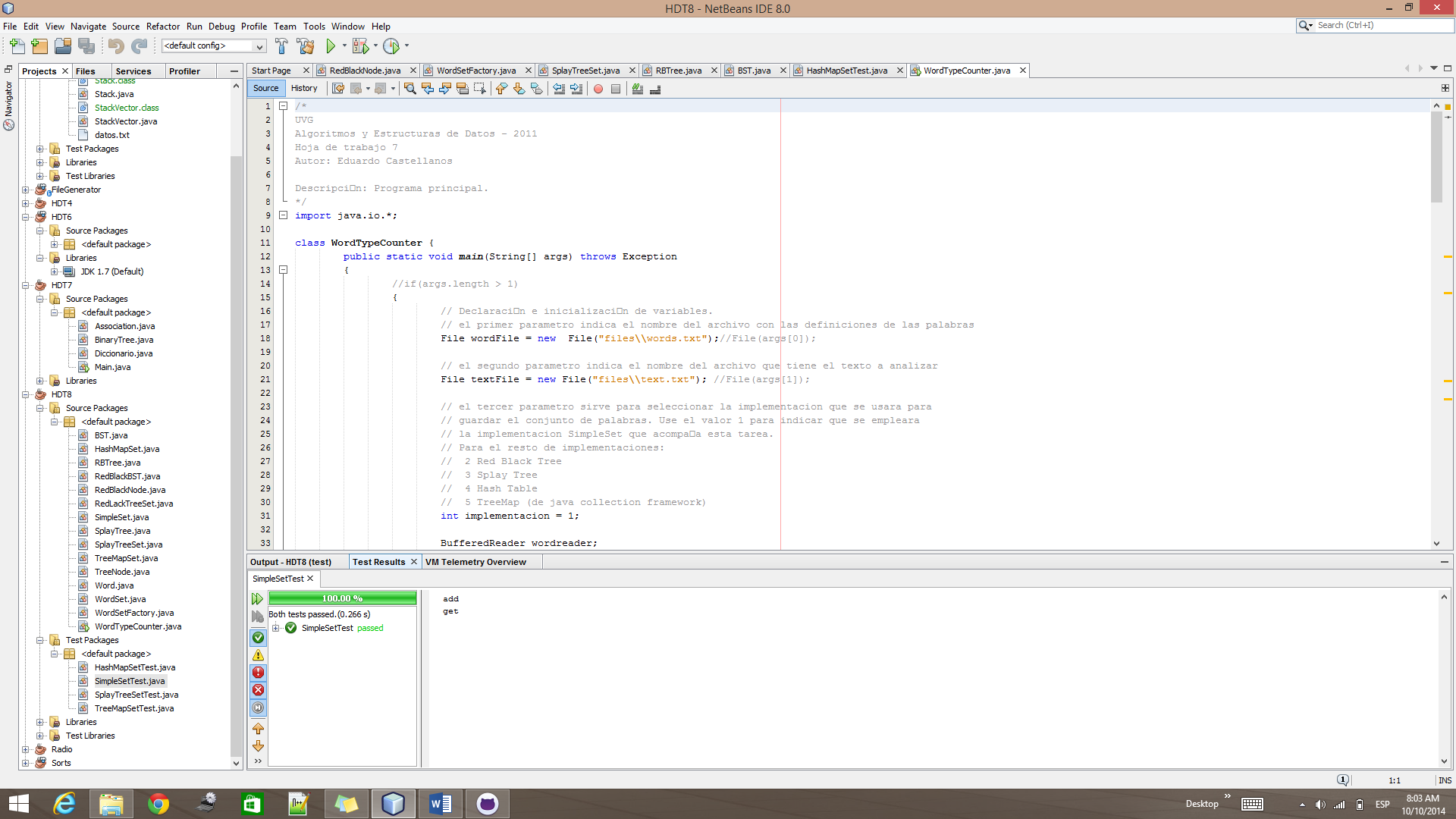


*Con Implementación TreeMap:*

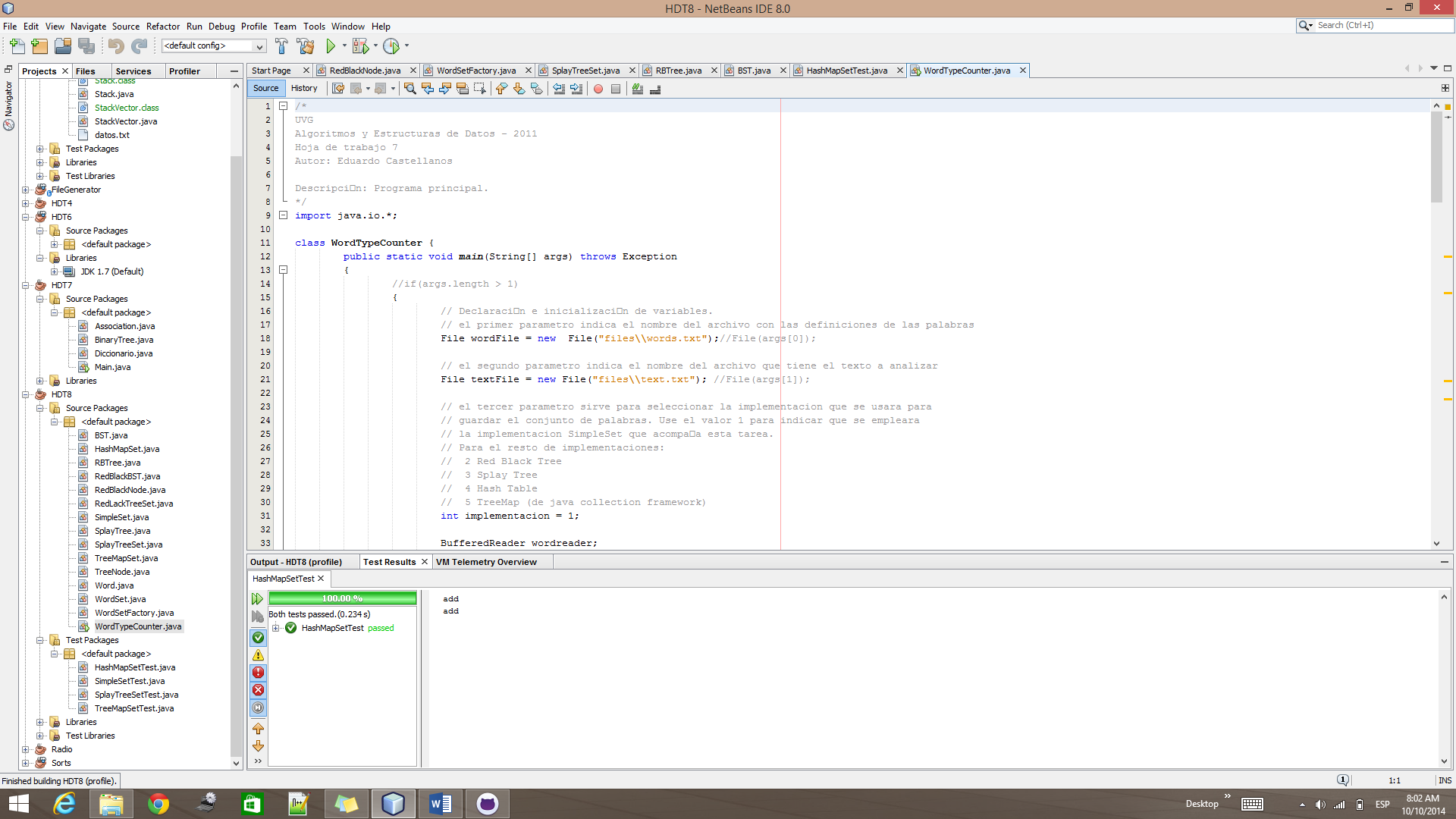


*Pruebas Unitarias*

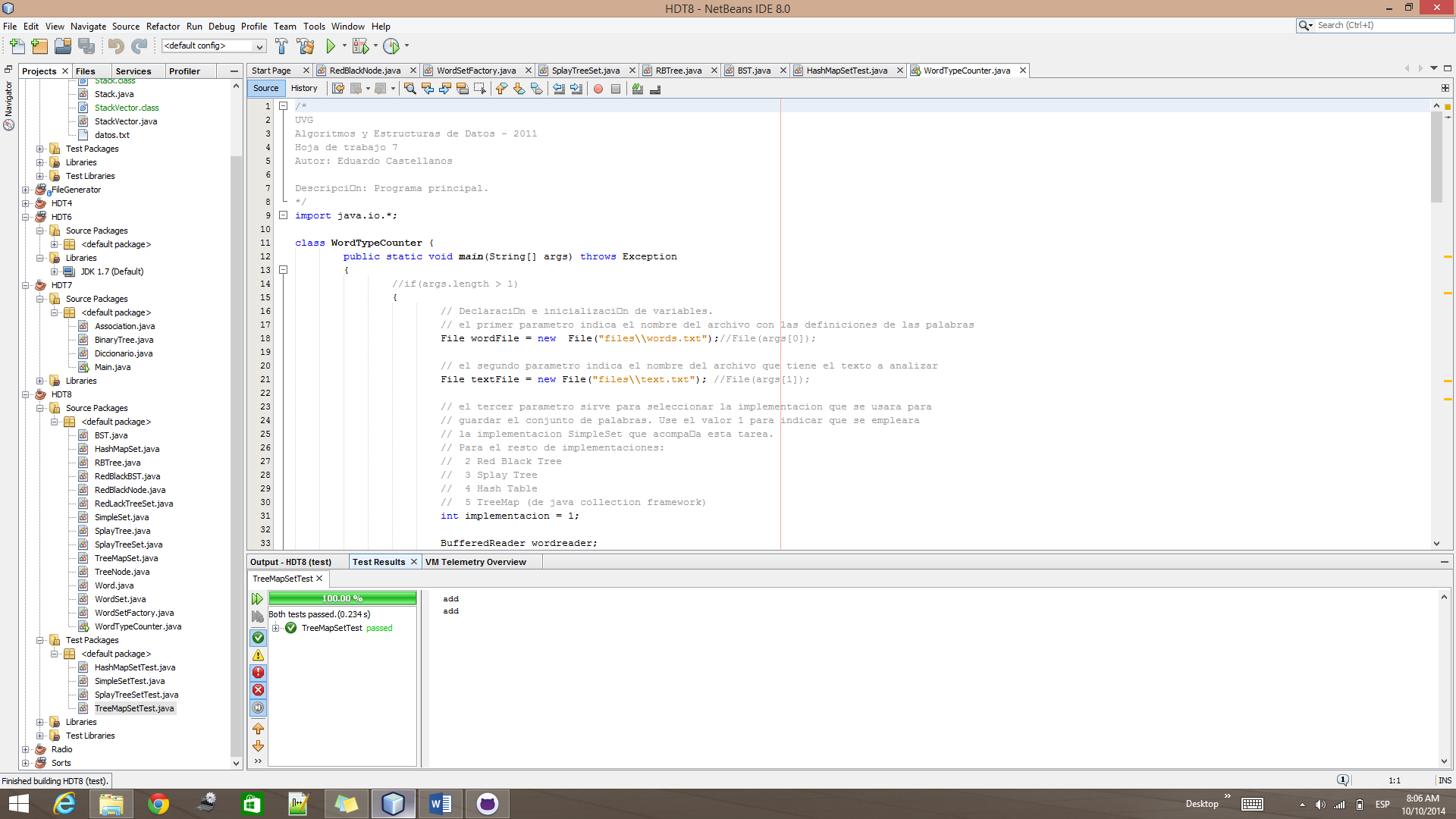
*SimpleSet*



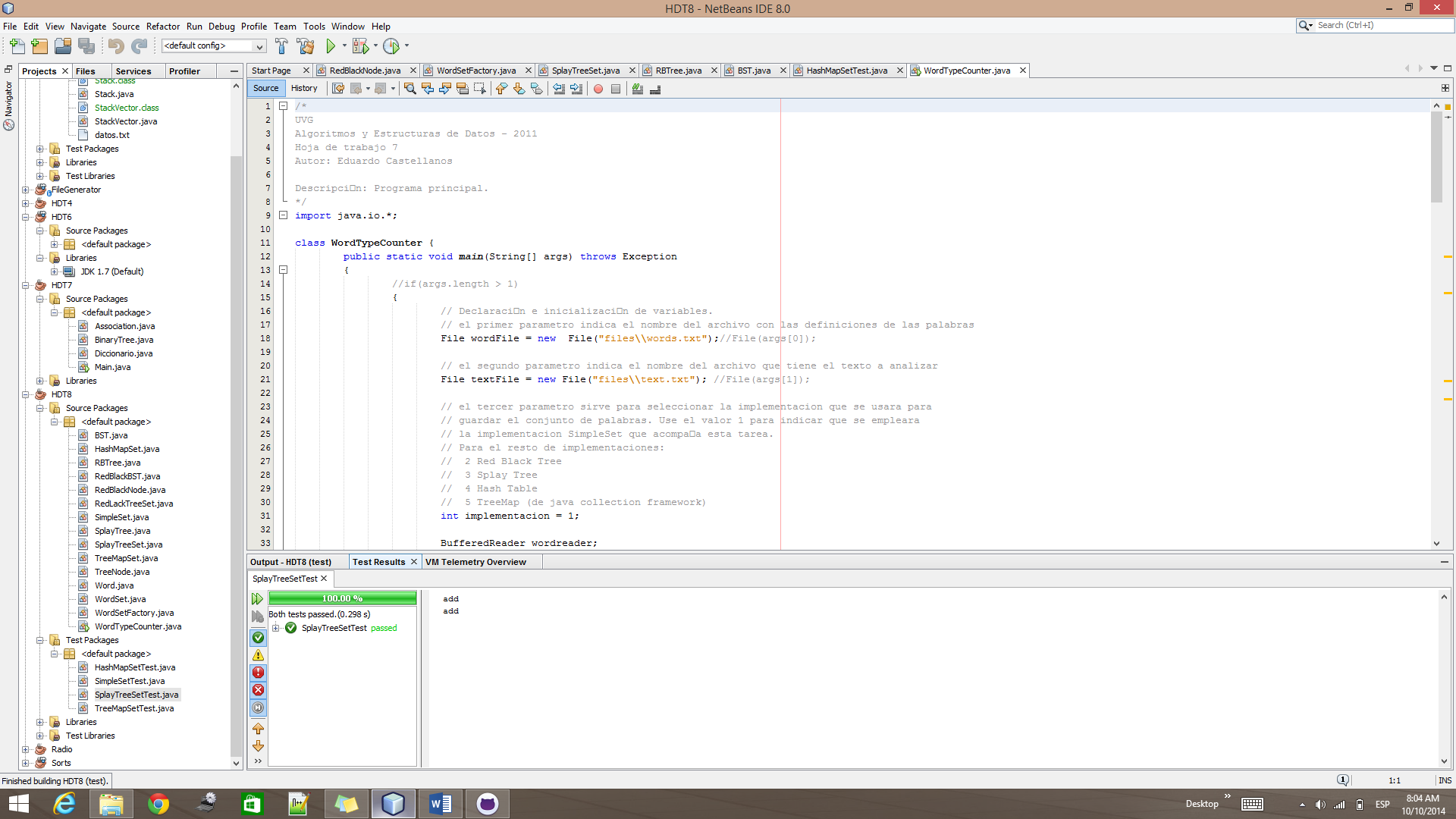
*HashMapSet*



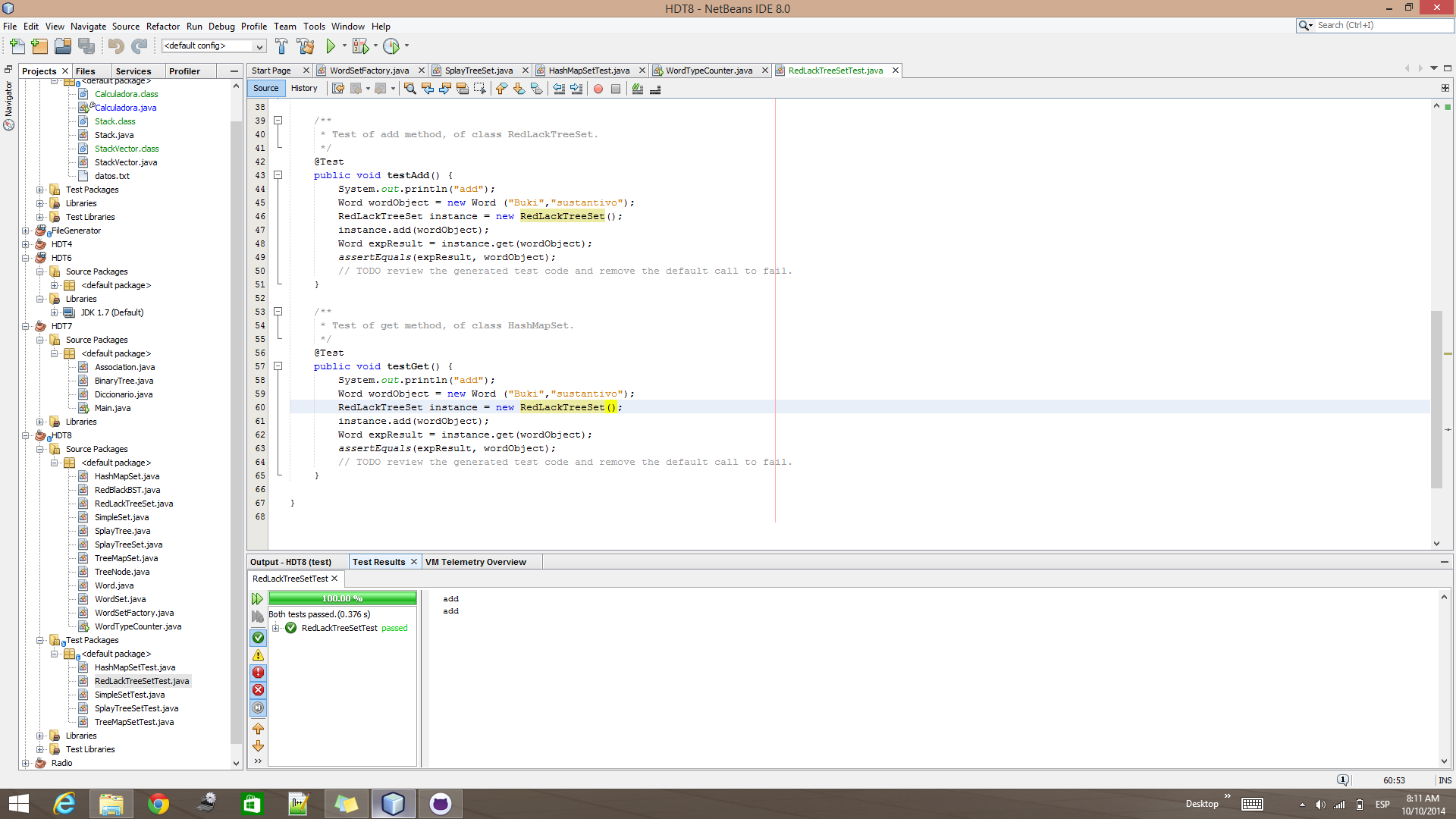
*TreeMapSet*



*SplayTree*



*RedBlackTreeSet*



**Implementación Sugerida:**

Según los datos analizados y después de correr varias veces el programa y nalizar la complejidad en tiempo y espacio de cada algoritmo se llegó a la conclusión de que la mejor implementación para ser utilizada es la del RedBlackTree. Su complejidad en tiempo es O(log n) y su complejidad en espacio es O(n). Aunque cada nodo del árbolo ocupe el espacio del dato y tres relaciones con otros nodos ocupa menos espacio que el HashMap y el mismo que el SplayTree. El HashMap puede ser más rápido pero ocupa mucho más espacio.