# Trabajo practico N° 3

Tarea 1-

1. Si, es predecible maneja un rango.

Se manejan entre

Tarea 1: 5.45707s

Tarea 2 : 1.00026s

Tarea 3: 4.00025s

Con un total de 10.45866s

Y

Tarea 1:5.22327s

Tarea 2:1.00124s

Tarea 3:4.00026s

Con un toral de:10.22496s

1. Ejemplos de un proceso o función de la vida real que pueden ser considerados procesos de “máxima velocidad posible” que dependen casi exclusivamente de la velocidad de la máquina que los ejecuta :

1-**detección de imágenes.**

1. Ejemplo de un proceso o función de la vida real que pueden ser considerados procesos de “velocidad de respuesta no dependiente de la velocidad de procesamiento” o que sea de naturaleza impredecible o externa: 1-La **interacción humana con dispositivos.**

Tarea 2-

1. Si, mejoro el doble la velocidad de respuesta.

Tarea 1:4.79681s

Tarea 2:1.03930s

Tarea 3:4.79551s

Con un toral de:4.79681s

1. el orden de las tareas es diferente al que se pidió, ordeno el mas corto primero, uso el planificador shortest job first.
2. Ejemplo de un escenario real donde el multi-hilado puede mejorar considerablemente el tiempo de respuesta de un sistema: liberador de espacio en el disco, entre muchas.

Tarea 3- a) es mas rápido.

b) en ciertas ocasiones da un valor negativo.

c) el proceso no deshabilito todas las interrupciones al entrar a su región critica y no las rehabilito al salir.

d) una de las posibles soluciones es el algoritmo de G.L. Peterson.

Tarea 4- a) lo que se puede notar es que el acumulador es 0 todos las ejecuciones funcionaron en un orden el sumador llega a 5000, y el restador resta -5000 dejándolo a 0,

b) es casi instantáneo.