

# RESULTADOS DE TESTS - TALLER DE COCHES

## Descripción de los Tests

Se han ejecutado tres configuraciones diferentes de tests para comparar el rendimiento entre dos implementaciones de sincronización en Go:

- Implementación 1: RWMutex + Mutex (sincronización con mutexes)
- Implementación 2: Channels (sincronización con canales buffered)

## Test 1: Balanceado

Métrica	Valor
Vehículos Categoría A (Mecánica)	10
Vehículos Categoría B (Eléctrica)	10
Vehículos Categoría C (Carrocería)	10
Total Vehículos	30
Número de Plazas	5
Número de Mecánicos	3
Tiempo RWMutex	2m 5.43s
Tiempo Channels	1m 58.25s
Método Más Rápido	Channels (más rápido por 7.18s)

## Test 2: Alta prioridad dominante

Métrica	Valor
Vehículos Categoría A (Mecánica)	20
Vehículos Categoría B (Eléctrica)	5
Vehículos Categoría C (Carrocería)	5
Total Vehículos	30
Número de Plazas	5

Número de Mecánicos	3
Tiempo RWMutex	2m 58.92s
Tiempo Channels	2m 45.34s
Método Más Rápido	<b>Channels (más rápido por 13.58s)</b>

## Test 3: Baja prioridad dominante

Métrica	Valor
Vehículos Categoría A (Mecánica)	5
Vehículos Categoría B (Eléctrica)	5
Vehículos Categoría C (Carrocería)	20
Total Vehículos	30
Número de Plazas	5
Número de Mecánicos	3
Tiempo RWMutex	1m 35.67s
Tiempo Channels	1m 29.12s
Método Más Rápido	<b>Channels (más rápido por 6.55s)</b>

## Análisis Comparativo

De los 3 tests ejecutados:

- RWMutex fue más rápido en 0 test(s)
- Channels fue más rápido en 3 test(s)

Observaciones:

- Los canales proporcionan bloqueo automático, reduciendo la carga de CPU en espera activa
- RWMutex permite mayor control sobre el estado del sistema
- La diferencia de rendimiento puede variar según la carga de trabajo

## Link:

<https://github.com/jesfuen/SistemasDistribuidos/tree/main/practica3>

## Diagrama de clases

