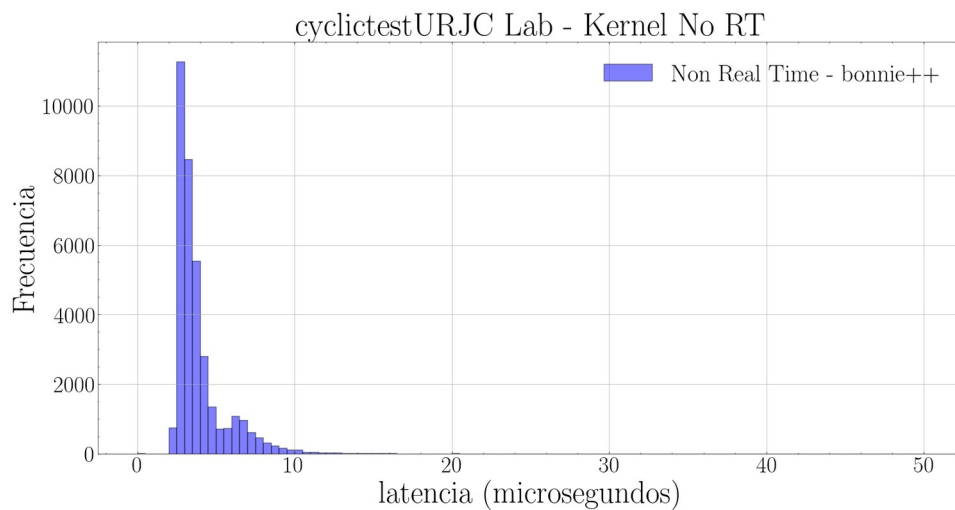
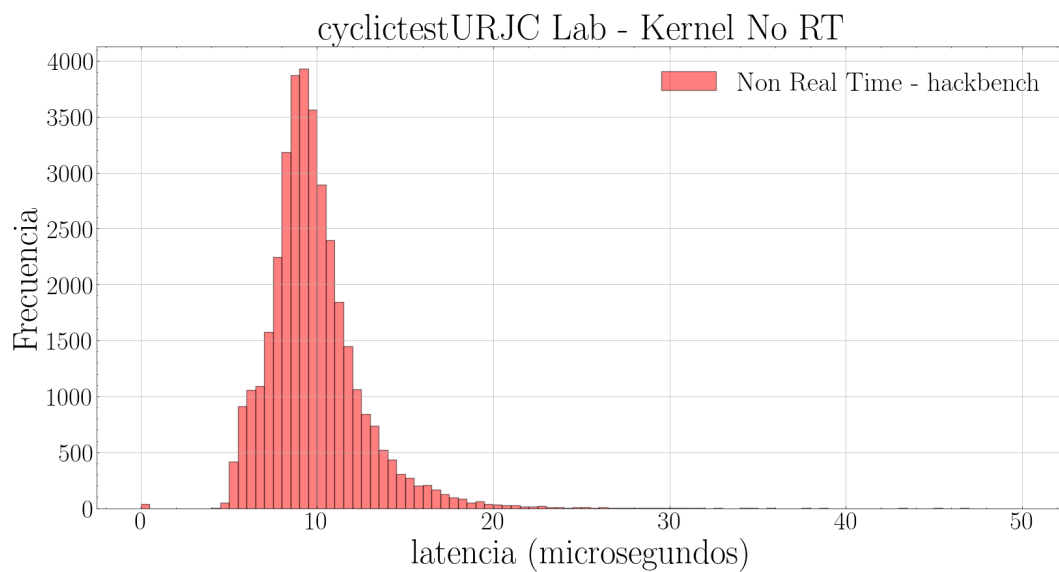
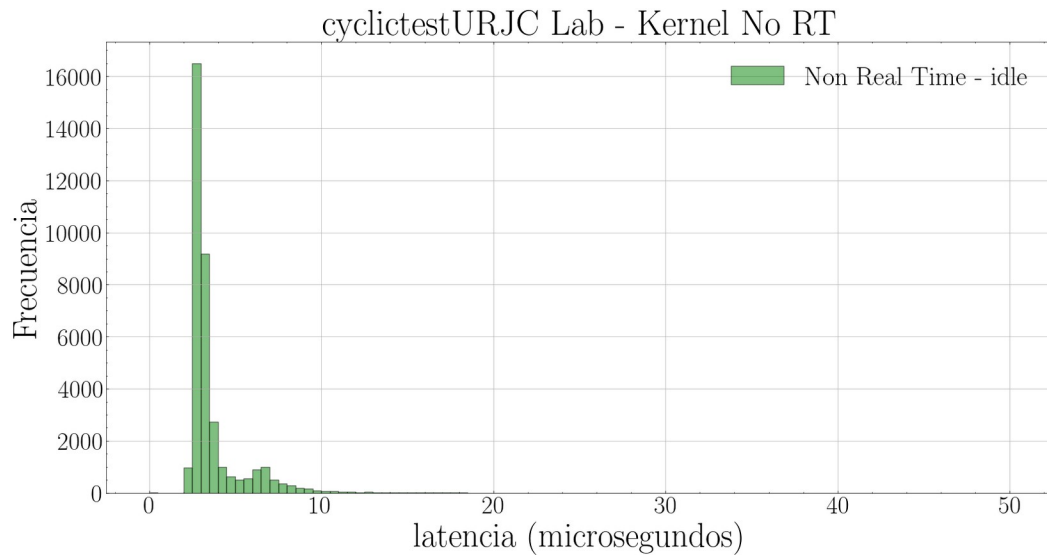


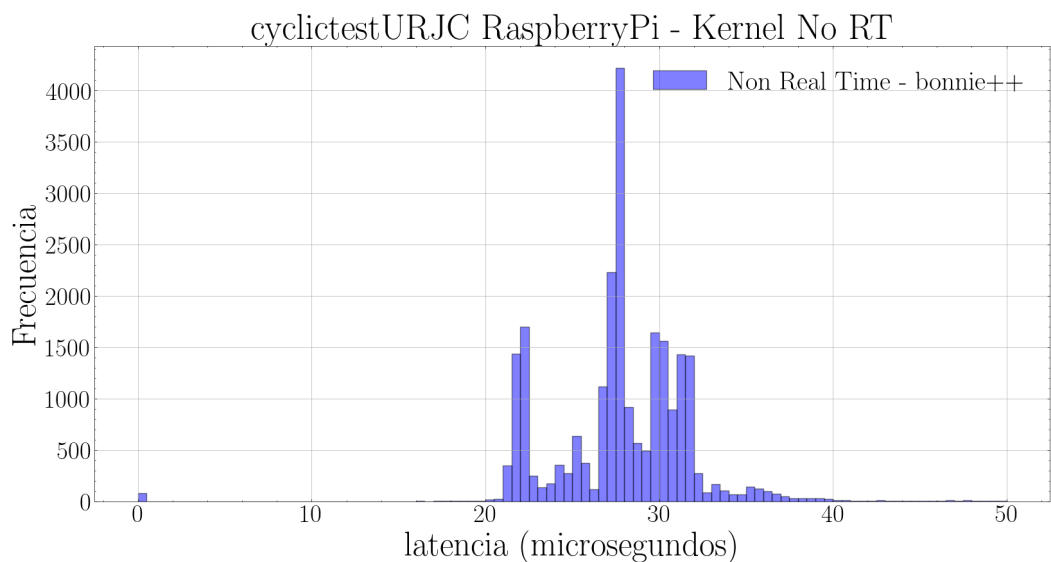
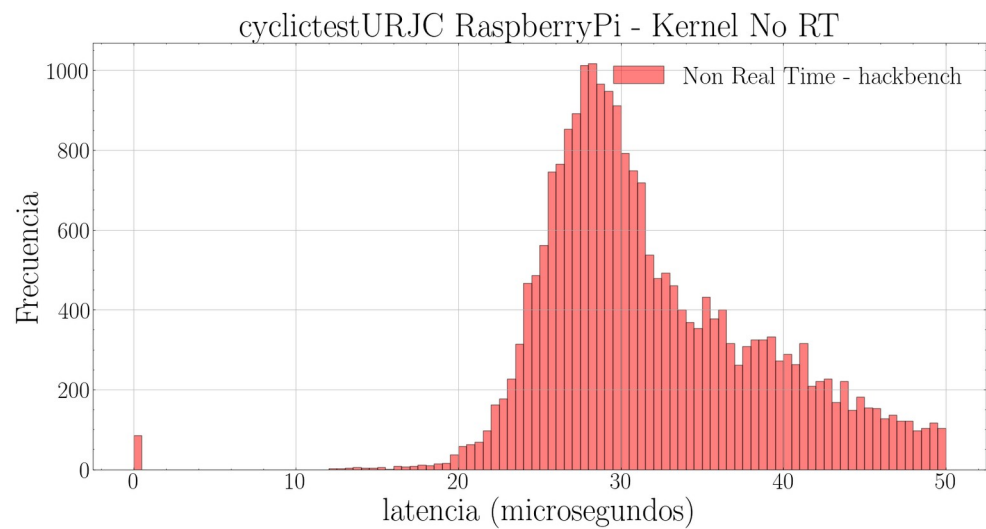
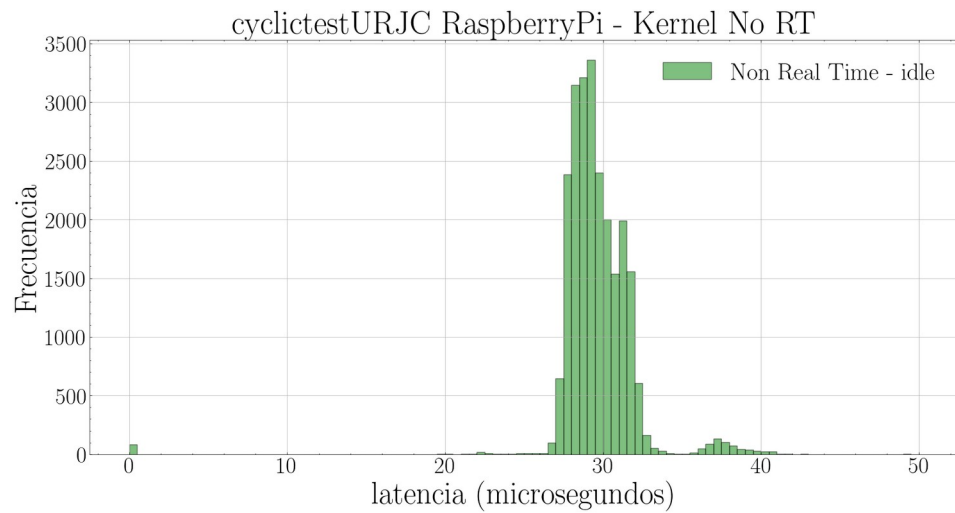
## Práctica 2: Cálculo de latencias

cyclictestURJC						
	Laboratorios		<u>Laboratorios</u>			
	Kernel NO RT		<u>Kernel NO RT</u>		<u>Kernel RT</u>	
	Latencia media (ns)	Latencia max (ns)	Latencia media (ns)	Latencia max (ns)	Latencia media (ns)	Latencia max (ns)
<b>S1</b>	3782	4536654	23651	154566	21930	64836
<b>S2</b>	6740	4605535	24416	272130	15039	107648
<b>S3</b>	3549	5527614	20975	159251	22648	80101

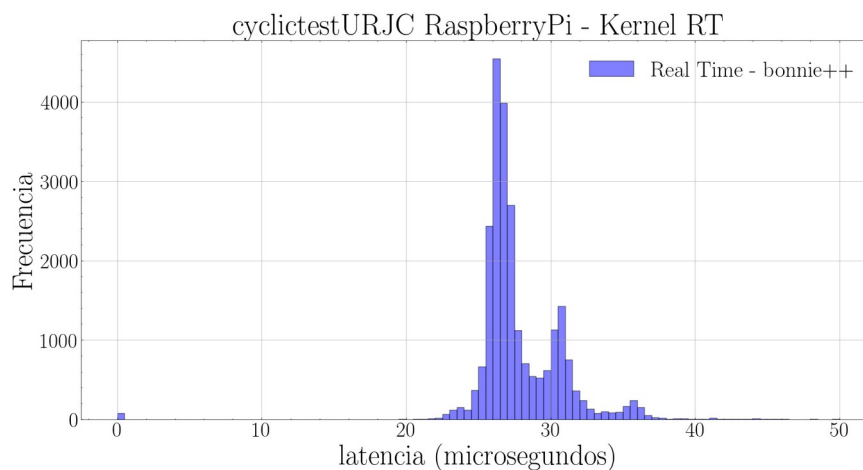
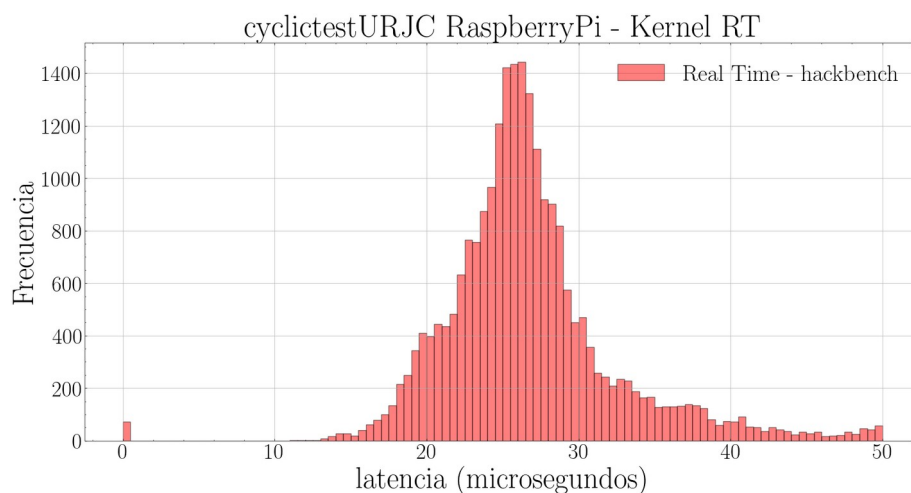
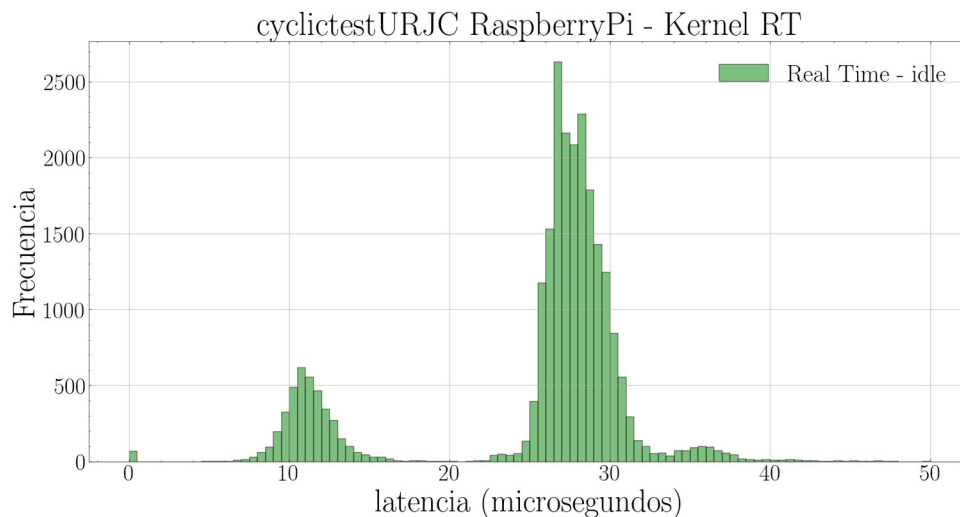
clctestURJC						
	Laboratorios		<u>Laboratorios</u>			
	Kernel NO RT		<u>Kernel NO RT</u>		<u>Kernel RT</u>	
	Latencia media (ns)	Latencia max (ns)	Latencia media (ns)	Latencia max (ns)	Latencia media (ns)	Latencia max (ns)
<b>S1</b>	3756	4273617	29767	68459	25492	61982
<b>S2</b>	11502	4222995	32840	140033	27260	90501
<b>S3</b>	4578	3875023	28000	80257	27941	75224



Podemos ver como en los ordenadores del laboratorio, en el 1 caso (Idle) no hay mucha dispersión de latencias, pero en el caso 2(hackbench) si que hay mucha dispersión. Esto se debe a que el planificador esta estresado y por lo tanto hay mas dispersión de latencias. Con bonnie podemos ver como casi no hay dispersión de latencias, y es muy parecido al caso 1.



Como podemos ver en la raspberry pi (no RT), ocurre algo muy parecido a lo que ocurre en los ordenadores del laboratorio. En el caso 1 (Idle) no hay mucha dispersión de latencias, pero en el caso 2(hackbench) si que hay mucha dispersión. Y en el caso 3 (bonnie) no hay tanta dispersión de latencias.



En la raspberry pi(RT), vemos como hay una dispersión menor aunque parecida al resto. Pero en este caso al ser RT esta menos dispersión ya que tiene que intentar garantizar que los procesos se ejecuten en el tiempo que deberían. Sin embargo en los casos no RT, hay un poco mas de dispersión.

También podemos ver una gran diferencia entre los ordenadores del laboratorio y la raspberry pi. En los ordenadores del laboratorio, hay una diferencia notable en la dispersión, siendo mucho menor en los ordenadores del laboratorio. Al tener mas números de CPUs, el planificador puede ir mas rápido y por lo tanto hay menos dispersión.