

Cuaderno de trabajo: Búsqueda A* (en árbol)¹

Albert Sanchis

Departamento de Sistemas Informáticos y Computación

¹Para una correcta visualización, se requiere Acrobat Reader v. 7.0 o superior

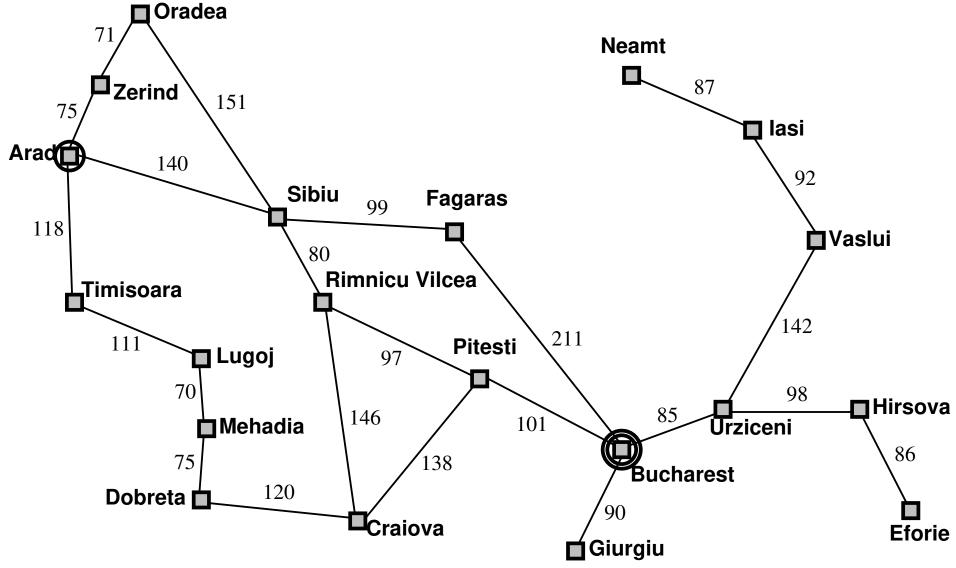
Objetivos formativos

- Caracterizar la búsqueda convencional en un grafo de estados.
- Describir búsqueda A* (en árbol).
- ► Construir el árbol de búsqueda A* (en árbol).
- Aplicar búsqueda A* (en árbol) a un problema clásico.
- ► Analizar la calidad de búsqueda A* (en árbol).



Problema: La ruta más corta entre dos puntos

Búsqueda de una ruta más corta desde Arad a Bucarest [1]:



Acciones(Arad) = {Ir(Sibiu), Ir(Timisoara), Ir(Zerind)}.



Problema: La ruta más corta entre dos puntos

Distancias en línea recta a Bucharest

| | Bucharest | | Bucharest |
|-----------|-----------|-----------|-----------|
| Arad | 366 | Mehadia | 241 |
| Bucharest | 0 | Neamt | 234 |
| Craiova | 160 | Oradea | 380 |
| Drobeta | 242 | Pitesti | 100 |
| Eforie | 161 | Rimnicu | 193 |
| Fagaras | 176 | Sibiu | 253 |
| Giurgiu | 77 | Timisoara | 329 |
| Hirsova | 151 | Urziceni | 80 |
| lasi | 226 | Vaslui | 199 |
| Lugoj | 244 | Zerind | 374 |



1. El algoritmo A* (en árbol) [2]

```
{\bf A}^* (G, s', h)
                         //G grafo ponderado, s' start, h heurística
O = IniCola(s', f_{s'} \triangleq 0 + h(s')) // O: cola de prioridad f \triangleq g + h
 mientras no ColaVacia(O): // 1ro el mejor: s = \arg\min_{n \in O} f_n
                        // desempates a favor de objetivos
  s = Desencola(O)
                                                // solución encontrada!
  si Objetivo(s) retorna s
  para toda (s,n) \in Adyacentes(G,s): // generación: n hijo de s
    x = (g_s + w(s, n)) + h(n)
                                                    // posible f_n nuevo
                  n \notin O: Encola(O, n, f_n \triangleq x)
    Si
    si no si n \in O y x < f_n: Modcola(O, n, f_n \triangleq x)
 retorna NULL
                                       // ninguna solución encontrada
```

Cuestión 1: Haz una traza del algoritmo A* (en árbol) aplicado al problema de búsqueda de una ruta más corta desde Arad a Bucarest.

| O | s | | |
|---|-----------|--|--|
| {Arad (c=0+366=366)} | _ | | |
| {Sibiu (c=140+253=393), Timisoara (c=118+329=447), Zerind (c=75+374=449)} | | | |
| {Rimnicu (c=140+80+193=413), Fagaras (c=140+99+176=415), Timisoara | Sibiu | | |
| (c=118+329=447), Zerind (c=75+374=449), Arad(c=140+140+366=646), Oradea | | | |
| (c=140+151+380=671) | | | |
| {Fagaras (c=140+99+176=415), Pitesti (c=220+97+100=417), Timisoara | Rimnicu | | |
| (c=118+329=447), Zerind (c=75+374=449), Craiova (c=220+146+160=526), | | | |
| Sibiu (c=220+80+253=553), Arad(c=140+140+366=646), Oradea | | | |
| (c=140+151+380=671) | | | |
| {Pitesti (c=220+97+100=417), Timisoara (c=118+329=447), Bucharest | Fagaras | | |
| (c=239+211+0=450), Zerind (c=75+374=449), Craiova (c=220+146+160=526), | | | |
| Sibiu (c=220+80+253=553), Arad(c=140+140+366=646), Oradea | | | |
| (c=140+151+380=671) | | | |
| {Bucharest (c=317+101+0=418), Timisoara (c=118+329=447), Zerind | Pitesti | | |
| (c=75+374=449), Craiova (c=220+146+160=526), Sibiu (c=220+80+253=553), | | | |
| Rimnicu (c=317+97+193=607), Arad(c=140+140+366=646), Oradea | | | |
| (c=140+151+380=671) | | | |
| {Timisoara (c=447), Zerind (c=449), Craiova (c=526), Sibiu (c=553), Rimnicu | Bucharest | | |
| (c=607), Arad(c=646), Oradea (c=671)} | (c=418) | | |



Cuestión 2: Construye el árbol de búsqueda resultante de aplicar el algoritmo A* (en árbol) al problema de búsqueda de una ruta más corta desde Arad a Bucarest.

- Cuestión 3: ¿El algoritmo encuentra solución? Sí
- Cuestión 4: Si la respuesta es "Sí":
 - ¿Cuál ha sido la solución encontrada? El camino solución encontrado ha sido: Arad, Sibiu, Rimnicu, Pitesti, Bucharest
 - ¿Cuál es el coste de esta solución? 418
 - ¿Se trata de la solución óptima? Sí



Referencias

- [1] S. Russell and P. Norvig. *Artificial Intelligence: A Modern Approach*. Pearson, third edition, 2010.
- [2] P. E. Hart, N. J. Nilsson, and B. Raphael. A Formal Basis for the Heuristic Determination of Minimum Cost Paths. *IEEE Transac*tions on Systems Science and Cybernetics, 1968.

