B&B

Structure

1: listOfChildren (get_children) (node: Node)
→ Set

2: cost ($\hat{c}$) ⚠ Pas de Node en arg!
(va être appelée ds cstructeur)
⇒ (val, path, cost, parent) (signature)

3: addToLiveNodes (maintain PQ structure)
ie. sorted

4: nextENode : just pop

5: P (defines if a Node is a solution)