

Taller 1 — Modelado y resolución de CSP en
MiniZinc
Estudio de Sudoku, Kakuro, Secuencia Mágica, Acertijo Lógico,
Reunión y Rectángulo

John Freddy Belalcazar
Samuel Galindo Cuevas
Nicolas Herrera Marulanda

13 de octubre de 2025

Índice

| | |
|---|----------|
| 1. Sudoku | 2 |
| 1.1. Modelo | 2 |
| 1.2. Implementación | 3 |
| 1.3. Pruebas | 3 |
| 1.4. Árboles de búsqueda | 4 |
| 1.5. Análisis y conclusiones | 5 |
| 2. Kakuro | 5 |
| 2.1. Modelo | 5 |
| 2.2. Detalles de implementación | 6 |
| 2.3. Pruebas | 6 |
| 2.4. Árboles de búsqueda | 6 |
| 2.5. Análisis y conclusiones | 6 |
| 3. Secuencia Mágica | 6 |
| 3.1. Modelo | 6 |
| 3.2. Detalles de implementación | 6 |
| 3.3. Pruebas | 6 |
| 3.4. Árboles de búsqueda | 7 |
| 3.5. Análisis y conclusiones | 7 |
| 4. Acertijo Lógico | 7 |
| 4.1. Modelo | 7 |
| 4.2. Detalles de implementación | 7 |
| 4.3. Pruebas | 7 |
| 4.4. Árboles de búsqueda | 7 |

| | |
|--|-----------|
| 4.5. Análisis y conclusiones | 8 |
| 5. Ubicación de personas en una reunión | 8 |
| 5.1. Modelo | 8 |
| 5.2. Detalles de implementación | 9 |
| 5.3. Pruebas | 10 |
| 5.4. Árboles de búsqueda | 11 |
| 5.5. Análisis y conclusiones | 11 |
| 6. Construcción de un rectángulo | 13 |
| 6.1. Modelo | 13 |
| 6.2. Detalles de implementación | 13 |
| 6.3. Pruebas | 13 |
| 6.4. Árboles de búsqueda | 13 |
| 6.5. Análisis y conclusiones | 13 |

1. Sudoku

Puzzle en una grilla 9×9 dividida en nueve cajas 3×3 . Se entregan algunas celdas como *pistas* y el objetivo es completar las restantes con dígitos 1–9 de modo que en cada fila, en cada columna y en cada caja 3×3 no se repita ningún dígito.

1.1. Modelo

Parámetros

P1 — N : Tamaño del tablero. En Sudoku clásico, $N = 9$.

P2 — S : Índices de filas/columnas: $S = \{1, \dots, N\}$.

P3 — DIG : Dígitos válidos: $DIG = \{1, \dots, N\}$.

P4 — G : Matriz de pistas $G \in \{0, \dots, N\}^{S \times S}$; $G_{r,c} = 0$ indica vacío y $G_{r,c} \in DIG$ fija la celda.

Variables

V1 — $X_{r,c}$: Valor de la celda (r, c) : $X_{r,c} \in DIG$, para $r, c \in S$.

Restricciones principales

R1 — **Pistas fijas**: Si hay pista, se respeta: $(G_{r,c} > 0) \Rightarrow X_{r,c} = G_{r,c}$ para todo $r, c \in S$.

R2 — **Filas sin repetición**: $\forall r \in S : all_different([X_{r,c} \mid c \in S])$.

R3 — Columnas sin repetición: $\forall c \in S : all_different([X_{r,c} \mid r \in S])$.

R4 — Cajas 3×3 sin repetición: $\forall b_r, b_c \in \{0, 1, 2\} : all_different([X_{3b_r+i, 3b_c+j} \mid i, j \in \{1, 2, 3\}])$.

Restricciones redundantes (opcionales)

R5 — Suma por fila = 45: $\forall r \in S : \sum_{c \in S} X_{r,c} = 45$. Aporta poda lineal cuando faltan pocas celdas en la fila.

R6 — Suma por columna = 45: $\forall c \in S : \sum_{r \in S} X_{r,c} = 45$. Refuerza la propagación vertical.

R7 — Suma por caja = 45: $\forall b_r, b_c \in \{0, 1, 2\} : \sum_{i=1}^3 \sum_{j=1}^3 X_{3b_r+i, 3b_c+j} = 45$. Útil para cerrar subcuadrículas casi completas.

1.2. Implementación

Modelo

Definimos el conjunto de ramificación $\mathcal{B} = \{X_{r,c} \mid G_{r,c} = 0\}$ y sólo exploramos celdas sin pista. Así evitamos ramificar en valores ya fijados por G y concentramos la búsqueda donde hay incertidumbre, reduciendo el árbol sin afectar la corrección.

Restricciones redundantes

Añadimos las sumas a 45 como poda ligera: no cambian el conjunto de soluciones y, en teoría, deberían ayudar a detectar inconsistencias temprano, reduciendo *nodos* y *fallos*.

Ruptura de simetría

Las pistas G fijan la instancia y aplicar simetrías del Sudoku (permutar filas, columnas o bandas, renombrar dígitos, transponer) movería o alteraría G . Para no arriesgar la solución válida, no añadimos rompedores de simetría.

1.3. Pruebas

Las instancias `test_01`, `test_02` y `test_03` siguen una dificultad *aprox.* creciente; no obstante, según solver/heurística `test_02` puede comportarse tan difícil como `test_03`, algo visible en *nodes/fail* y la profundidad del árbol.

Tabla 1: Resultados de pruebas **con** restricciones redundantes.

| Archivo | Solver | Var | heur | Val | heur | time | nodes | fail | depth |
|---------|---------|-------------|------|----------------|------|-----------|-------|------|-------|
| test_01 | Chuffed | first_fail | | indomain_min | | 2.000e−03 | 5 | 3 | 2 |
| test_01 | Chuffed | dom_w_deg | | indomain_split | | 1.000e−03 | 7 | 4 | 3 |
| test_01 | Chuffed | input_order | | indomain_min | | 1.000e−03 | 6 | 4 | 2 |
| test_01 | Gecode | first_fail | | indomain_min | | 9.761e−03 | 61 | 28 | 7 |
| test_01 | Gecode | dom_w_deg | | indomain_split | | 1.065e−03 | 43 | 20 | 8 |
| test_01 | Gecode | input_order | | indomain_min | | 1.937e−03 | 131 | 65 | 7 |
| test_02 | Chuffed | first_fail | | indomain_min | | 8.000e−03 | 418 | 367 | 13 |
| test_02 | Chuffed | dom_w_deg | | indomain_split | | 1.200e−02 | 550 | 496 | 14 |
| test_02 | Chuffed | input_order | | indomain_min | | 1.200e−02 | 567 | 537 | 11 |
| test_02 | Gecode | first_fail | | indomain_min | | 1.359e−02 | 1964 | 979 | 17 |
| test_02 | Gecode | dom_w_deg | | indomain_split | | 7.073e−03 | 703 | 349 | 21 |
| test_02 | Gecode | input_order | | indomain_min | | 4.939e−02 | 7273 | 3633 | 20 |
| test_03 | Chuffed | first_fail | | indomain_min | | 1.000e−03 | 28 | 22 | 6 |
| test_03 | Chuffed | dom_w_deg | | indomain_split | | 1.200e−02 | 337 | 324 | 9 |
| test_03 | Chuffed | input_order | | indomain_min | | 7.000e−03 | 352 | 341 | 7 |
| test_03 | Gecode | first_fail | | indomain_min | | 7.257e−03 | 727 | 360 | 11 |
| test_03 | Gecode | dom_w_deg | | indomain_split | | 2.804e−03 | 218 | 107 | 11 |
| test_03 | Gecode | input_order | | indomain_min | | 1.308e−02 | 1452 | 723 | 15 |

Tabla 2: Resultados de pruebas **sin** restricciones redundantes.

| Archivo | Solver | Var | heur | Val | heur | time | nodes | fail | depth |
|---------|---------|-------------|------|----------------|------|-----------|-------|------|-------|
| test_01 | Chuffed | first_fail | | indomain_min | | 1.000e−03 | 5 | 3 | 2 |
| test_01 | Chuffed | dom_w_deg | | indomain_split | | 1.000e−03 | 7 | 4 | 3 |
| test_01 | Chuffed | input_order | | indomain_min | | 1.000e−03 | 6 | 4 | 2 |
| test_01 | Gecode | first_fail | | indomain_min | | 7.911e−03 | 61 | 28 | 7 |
| test_01 | Gecode | dom_w_deg | | indomain_split | | 2.536e−03 | 41 | 19 | 7 |
| test_01 | Gecode | input_order | | indomain_min | | 1.918e−03 | 131 | 65 | 7 |
| test_02 | Chuffed | first_fail | | indomain_min | | 7.000e−03 | 417 | 369 | 13 |
| test_02 | Chuffed | dom_w_deg | | indomain_split | | 9.000e−03 | 498 | 459 | 14 |
| test_02 | Chuffed | input_order | | indomain_min | | 1.100e−02 | 565 | 527 | 11 |
| test_02 | Gecode | first_fail | | indomain_min | | 1.150e−02 | 1964 | 979 | 17 |
| test_02 | Gecode | dom_w_deg | | indomain_split | | 3.780e−03 | 457 | 226 | 18 |
| test_02 | Gecode | input_order | | indomain_min | | 4.329e−02 | 7273 | 3633 | 20 |
| test_03 | Chuffed | first_fail | | indomain_min | | 1.000e−03 | 28 | 22 | 6 |
| test_03 | Chuffed | dom_w_deg | | indomain_split | | 7.000e−03 | 338 | 324 | 9 |
| test_03 | Chuffed | input_order | | indomain_min | | 6.000e−03 | 351 | 340 | 7 |
| test_03 | Gecode | first_fail | | indomain_min | | 6.152e−03 | 727 | 360 | 11 |
| test_03 | Gecode | dom_w_deg | | indomain_split | | 1.854e−03 | 151 | 72 | 11 |
| test_03 | Gecode | input_order | | indomain_min | | 1.172e−02 | 1452 | 723 | 15 |

1.4. Árboles de búsqueda

Se capturaron con *Gecode Gist*. Mostramos **solo** corridas *con* redundancias, pues los árboles *con/sin* ellos se ven practicamente indenticos.

Árboles de búsqueda (Google Drive).

1.5. Análisis y conclusiones

La comparación entre solvers mostró que Chuffed resolvió el Sudoku en tiempos menores que Gecode. Chuffed aprovecha propagación y aprendizaje de conflictos para recortar el árbol de búsqueda, lo que a menudo le da ventaja de velocidad, aunque en algunos casos exploró un número de nodos/fallos comparable o incluso mayor. Gecode, en cambio, depende más de la heurística de búsqueda elegida: con heurísticas potentes también pudo resolver eficazmente, pero en general sus tiempos fueron superiores a los de Chuffed.

Entre las estrategias de búsqueda, la heurística `wdeg_split` (dom/wdeg con división de dominio) produjo los mejores resultados en nodos y fallos. Esta heurística prioriza las variables que participan en más conflictos y las aborda primero, reduciendo drásticamente el espacio de búsqueda. La estrategia `ff_min` (first_fail con valor mínimo) también ayudó a disminuir los retrocesos al elegir celdas con dominios pequeños, pero su beneficio fue menor que el de `wdeg_split`. En contraste, `inorder_min` (orden de entrada con valor mínimo) resultó la menos eficiente: exploró muchos más nodos y alcanzó una profundidad similar (hasta completar el tablero) sin predecir bien dónde ocurren los fallos, lo que se tradujo en más retrocesos y tiempos mayores.

Finalmente, se observó que añadir las restricciones redundantes de suma (fila/columna/caja suman 45) no aportó mejoras y, en varios casos, introdujo un ligero sobrecoste. Aunque la literatura sugiere que las redundancias pueden ayudar, en nuestro modelo de Sudoku el propagador de *all_different* ya realiza una poda muy fuerte, de modo que las sumas apenas añaden información y sí más trabajo de propagación. En nuestras pruebas, las métricas con redundancias fueron en general similares o algo peores (ligeros aumentos de tiempo y nodos), especialmente con estrategias como `wdeg_split`. Con heurísticas simples tampoco se observó un beneficio claro. En conjunto, el modelo con sumas no redujo el backtracking ni el tiempo de resolución, por lo que preferimos dejarlas desactivadas por defecto.

2. Kakuro

Introducción al problema y alcance del modelado. Supuestos y parámetros clave.a

2.1. Modelo

Definición de variables, dominios y restricciones principales. Justificación del modelo.

2.2. Detalles de implementación

Restricciones redundantes, rompimiento de simetrías y decisiones técnicas.

2.3. Pruebas

Casos de prueba, entradas, métricas y tablas o figuras de apoyo.

2.4. Árboles de búsqueda

Nodos explorados, fallos, tiempos y efecto de estrategias de distribución.

2.5. Análisis y conclusiones

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Curabitur at dui sed justo viverra ultrices. Integer a nisl id enim ornare dictum. Mauris non lectus vel turpis posuere tincidunt. In hac habitasse platea dictumst. Donec et urna non velit tempus vulputate.

Suspendisse potenti. Phasellus lacinia, arcu et gravida pharetra, tortor nisl iaculis augue, eget porta libero sapien in odio. Sed imperdiet, turpis at facilisis varius, arcu velit aliquet justo, vitae convallis lorem ipsum id urna. Cras ut sem vel ex sagittis bibendum.

Praesent euismod, sapien a cursus molestie, risus metus feugiat lorem, vitae gravida enim felis id magna. Aliquam erat volutpat. Pellentesque habitant morbi tristique senectus et netus et malesuada fames ac turpis egestas.

3. Secuencia Mágica

Introducción al problema y alcance del modelado. Supuestos y parámetros clave.

3.1. Modelo

Definición de variables, dominios y restricciones principales. Justificación del modelo.

3.2. Detalles de implementación

Restricciones redundantes, rompimiento de simetrías y decisiones técnicas.

3.3. Pruebas

Casos de prueba, entradas, métricas y tablas o figuras de apoyo.

3.4. Árboles de búsqueda

Nodos explorados, fallos, tiempos y efecto de estrategias de distribución.

3.5. Análisis y conclusiones

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Curabitur at dui sed justo viverra ultrices. Integer a nisl id enim ornare dictum. Mauris non lectus vel turpis posuere tincidunt. In hac habitasse platea dictumst. Donec et urna non velit tempus vulputate.

Suspendisse potenti. Phasellus lacinia, arcu et gravida pharetra, tortor nisl iaculis augue, eget porta libero sapien in odio. Sed imperdiet, turpis at facilisis varius, arcu velit aliquet justo, vitae convallis lorem ipsum id urna. Cras ut sem vel ex sagittis bibendum.

Praesent euismod, sapien a cursus molestie, risus metus feugiat lorem, vitae gravida enim felis id magna. Aliquam erat volutpat. Pellentesque habitant morbi tristique senectus et netus et malesuada fames ac turpis egestas.

4. Acertijo Lógico

Introducción al problema y alcance del modelado. Supuestos y parámetros clave.

4.1. Modelo

Definición de variables, dominios y restricciones principales. Justificación del modelo.

4.2. Detalles de implementación

Restricciones redundantes, rompimiento de simetrías y decisiones técnicas.

4.3. Pruebas

Casos de prueba, entradas, métricas y tablas o figuras de apoyo.

4.4. Árboles de búsqueda

Nodos explorados, fallos, tiempos y efecto de estrategias de distribución.

4.5. Análisis y conclusiones

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Curabitur at dui sed justo viverra ultrices. Integer a nisl id enim ornare dictum. Mauris non lectus vel turpis posuere tincidunt. In hac habitasse platea dictumst. Donec et urna non velit tempus vulputate.

Suspendisse potenti. Phasellus lacinia, arcu et gravida pharetra, tortor nisl iaculis augue, eget porta libero sapien in odio. Sed imperdiet, turpis at facilisis varius, arcu velit aliquet justo, vitae convallis lorem ipsum id urna. Cras ut sem vel ex sagittis bibendum.

Praesent euismod, sapien a cursus molestie, risus metus feugiat lorem, vitae gravida enim felis id magna. Aliquam erat volutpat. Pellentesque habitant morbi tristique senectus et netus et malesuada fames ac turpis egestas.

5. Ubicación de personas en una reunión

Un grupo de N personas desea tomarse una fotografía en una sola fila. Algunas parejas de personas imponen preferencias de proximidad: *adyacencia* (**next**), *no adyacencia* (**separate**) y *cota máxima de distancia* (**distance**), que limitan cuántas personas pueden quedar entre dos individuos.

5.1. Modelo

Parámetros

P1 — N : Número de personas a ubicar. $N \in \mathbb{Z}_{\geq 1}$.

P2 — S : Índices válidos para personas. $S = \{1, \dots, N\}$.

P3 — POS : Conjunto de posiciones disponibles en la fila. $POS = \{1, \dots, N\}$.

P4 — **personas**: Vector de nombres. **personas** $\in \text{String}^S$.

P5 — $K_{\text{next}}, K_{\text{sep}}, K_{\text{dist}}$: Cantidad de preferencias de cada tipo. $K_{\text{next}}, K_{\text{sep}}, K_{\text{dist}} \in \mathbb{Z}_{\geq 0}$.

P6 — **NEXT, SEP, DIST**: Matrices de preferencias: **NEXT** $\in S^{K_{\text{next}} \times 2}$, **SEP** $\in S^{K_{\text{sep}} \times 2}$, **DIST** $\in (S \times S \times \{0, \dots, N-2\})^{K_{\text{dist}}}$. Cada fila codifica un par de personas y, en **DIST**, una cota M de separación.

Variables

V1 — POS_OF_p : Posición que ocupa la persona p . $POS_OF_p \in POS$, $p \in S$.

V2 — PER_AT_i : Persona ubicada en la posición i . $PER_AT_i \in S$, $i \in POS$.

Restricciones principales

- R1 — Biección (canalización):** La asignación es una permutación válida: cada persona ocupa exactamente una posición y cada posición contiene exactamente una persona. $inverse(POS_OF, PER_AT)$.
- R2 — Preferencias next(A, B):** A y B deben quedar adyacentes. $\forall(A, B) \in \text{NEXT} : |POS_OF_A - POS_OF_B| = 1$.
- R3 — Preferencias separate(A, B):** A y B no pueden quedar adyacentes. $\forall(A, B) \in \text{SEP} : |POS_OF_A - POS_OF_B| \geq 2$.
- R4 — Preferencias distance(A, B, M):** A lo sumo M personas entre A y B , equivalente a cota sobre distancia de posiciones. $\forall(A, B, M) \in \text{DIST} : |POS_OF_A - POS_OF_B| \leq M + 1$.

Restricciones redundantes

- R5 — Límite de apariciones en next:** Cada persona puede participar en a lo sumo dos relaciones de adyacencia, ya que en una fila solo puede tener un vecino a cada lado. $\forall p \in S : \sum_i [p = \text{NEXT}[i, 1] \vee p = \text{NEXT}[i, 2]] \leq 2$.
- R6 — Consistencia entre next y separate:** Se evita que un mismo par de personas aparezca simultáneamente en ambas preferencias, pues sería una contradicción directa. $\forall(A, B) \in \text{NEXT}, (C, D) \in \text{SEP} : \neg[(A, B) = (C, D) \vee (A, B) = (D, C)]$.

Restricciones de simetrías

- R7 — Rompimiento de simetría izquierda–derecha:** Las soluciones reflejadas son equivalentes; para evitar duplicados, se fija $PER_AT_1 < PER_AT_N$.

5.2. Detalles de implementación

Modelo

Se usan dos vistas de la permutación: POS_OF (persona->posición) y PER_AT (posición->persona), enlazadas con *inverse*. Esta canalización refuerza la propagación respecto a usar solo una vista con *all_different*, simplifica la salida (recorriendo PER_AT en orden) y facilita la ruptura de simetría comparando extremos.

Restricciones redundantes

El modelo base ya ofrece una propagación fuerte gracias a la canalización *inverse* y las restricciones principales, por lo que fue difícil encontrar redundancias que aportaran poda real. Se probaron alternativas como imponer *all_different* o forzar la suma de posiciones igual a $N(N + 1)/2$, pero no mejoraron el rendimiento. Finalmente, solo se añadieron dos restricciones simples para verificar coherencia de datos: limitar a dos las apariciones de una persona en *next* y evitar pares repetidos entre *next* y *separate*. Estas no afectan la búsqueda, pero permiten detectar errores de entrada antes de ejecutar el modelo.

Ruptura de simetría

Existe simetría de reflexión izquierda–derecha: invertir la fila produce otra solución equivalente. Para evitar duplicados se fija un orden canónico comparando los extremos ($\text{PER_AT}[1]$ frente a $\text{PER_AT}[N]$). Esto reduce la búsqueda sin afectar satisfacibilidad ni óptimos, siempre que no haya reglas que distingan explícitamente los extremos.

5.3. Pruebas

Se usaron cuatro instancias: **test_01** es *UNSAT* por inviabilidad estructural; **test_02** muestra el efecto del rompimiento de simetría; **test_03** es factible y más exigente por restricciones solapadas; y **test_04** valida las redundancias con un caso pequeño e insatisfacible por conflicto entre *next* y *separate*.

Tabla 3: Resultados de pruebas **con** restricciones de simetría.

| Archivo | Solver | Var | heur | Val | heur | time | nodes | fail | depth |
|---------|---------|------------|----------------|-----------|-------|-------|-------|------|-------|
| test_01 | chuffed | dom_w_deg | indomain_split | 2.200e-02 | 1055 | 273 | 13 | | |
| test_02 | chuffed | dom_w_deg | indomain_split | 3.000e-03 | 83 | 77 | 8 | | |
| test_03 | chuffed | dom_w_deg | indomain_split | 8.000e-03 | 531 | 426 | 9 | | |
| test_01 | chuffed | first_fail | indomain_min | 1.800e-02 | 180 | 180 | 3 | | |
| test_02 | chuffed | first_fail | indomain_min | 3.000e-03 | 93 | 84 | 3 | | |
| test_03 | chuffed | first_fail | indomain_min | 3.000e-03 | 147 | 145 | 6 | | |
| test_01 | gecode | dom_w_deg | indomain_split | 1.634e-03 | 355 | 178 | 8 | | |
| test_02 | gecode | dom_w_deg | indomain_split | 4.356e-03 | 1019 | 506 | 12 | | |
| test_03 | gecode | dom_w_deg | indomain_split | 1.332e-03 | 237 | 98 | 11 | | |
| test_01 | gecode | first_fail | indomain_min | 7.061e-02 | 30981 | 15491 | 6 | | |
| test_02 | gecode | first_fail | indomain_min | 1.864e-03 | 1019 | 506 | 7 | | |
| test_03 | gecode | first_fail | indomain_min | 1.596e-03 | 395 | 177 | 7 | | |

Tabla 4: Resultados de pruebas **sin** restricciones de simetría.

| Archivo | Solver | Var | heur | Val heur | time | nodes | fail | depth |
|---------|---------|------------|----------------|-----------|-------|-------|------|-------|
| test_01 | chuffed | dom_w_deg | indomain_split | 2.400e-02 | 1055 | 273 | 13 | |
| test_02 | chuffed | dom_w_deg | indomain_split | 3.000e-03 | 112 | 105 | 8 | |
| test_03 | chuffed | dom_w_deg | indomain_split | 8.000e-03 | 645 | 526 | 9 | |
| test_01 | chuffed | first_fail | indomain_min | 1.800e-02 | 180 | 180 | 3 | |
| test_02 | chuffed | first_fail | indomain_min | 3.000e-03 | 157 | 157 | 3 | |
| test_03 | chuffed | first_fail | indomain_min | 4.000e-03 | 189 | 188 | 7 | |
| test_01 | gecode | dom_w_deg | indomain_split | 1.438e-03 | 355 | 178 | 8 | |
| test_02 | gecode | dom_w_deg | indomain_split | 2.777e-03 | 1103 | 544 | 12 | |
| test_03 | gecode | dom_w_deg | indomain_split | 1.774e-03 | 263 | 90 | 11 | |
| test_01 | gecode | first_fail | indomain_min | 7.473e-02 | 31331 | 15666 | 6 | |
| test_02 | gecode | first_fail | indomain_min | 3.032e-03 | 1103 | 544 | 7 | |
| test_03 | gecode | first_fail | indomain_min | 3.170e-03 | 429 | 173 | 8 | |

Tabla 5: Resultados de pruebas **con** y **sin** restricciones redundantes.

| Archivo | Solver | Estrategia | time | nodes | fail | depth | Modo |
|---------|---------|------------|-----------|-------|-------|-------|----------|
| test_01 | chuffed | wdeg_split | 2.100e-02 | 1055 | 273 | 13 | sin red. |
| test_04 | chuffed | wdeg_split | 0.000e+00 | 11 | 7 | 2 | sin red. |
| test_01 | chuffed | ff_min | 1.800e-02 | 180 | 180 | 3 | sin red. |
| test_04 | chuffed | ff_min | 0.000e+00 | 7 | 7 | 1 | sin red. |
| test_01 | gecode | wdeg_split | 2.057e-03 | 355 | 178 | 8 | sin red. |
| test_04 | gecode | wdeg_split | 1.480e-03 | 11 | 6 | 3 | sin red. |
| test_01 | gecode | ff_min | 6.857e-02 | 30981 | 15491 | 6 | sin red. |
| test_04 | gecode | ff_min | 2.768e-04 | 13 | 7 | 1 | sin red. |
| test_01 | chuffed | wdeg_split | 0.000e+00 | 0 | 1 | 0 | con red. |
| test_04 | chuffed | wdeg_split | 0.000e+00 | 0 | 1 | 0 | con red. |
| test_01 | chuffed | ff_min | 0.000e+00 | 0 | 1 | 0 | con red. |
| test_04 | chuffed | ff_min | 0.000e+00 | 0 | 1 | 0 | con red. |
| test_01 | gecode | wdeg_split | 2.897e-03 | 0 | 1 | 0 | con red. |
| test_04 | gecode | wdeg_split | 9.996e-05 | 0 | 1 | 0 | con red. |
| test_01 | gecode | ff_min | 9.808e-05 | 0 | 1 | 0 | con red. |
| test_04 | gecode | ff_min | 1.051e-04 | 0 | 1 | 0 | con red. |

5.4. Árboles de búsqueda

Se capturaron con *Gecode Gist*.

Árboles de búsqueda (Google Drive).

5.5. Análisis y conclusiones

La comparación entre solvers mostró diferencias consistentes frente al problema de ubicación en una reunión. **Chuffed**, gracias a su aprendizaje de conflictos, mantuvo un equilibrio eficiente entre propagación y exploración, recorriendo menos nodos y controlando mejor el espacio de búsqueda. Aunque no siempre alcanzó el menor tiempo absoluto, su relación entre nodos y fallos

fue la más estable. **Gecode**, sin mecanismos de aprendizaje, depende más de la heurística elegida: con **dom_w_deg** obtuvo un rendimiento competitivo, pero en general requirió más nodos para concluir la factibilidad. Estas diferencias se acentúan en instancias más exigentes, donde la propagación SAT-like de **Chuffed** evita retrocesos innecesarios y mejora la estabilidad del proceso.

En cuanto a las estrategias de búsqueda, **dom_w_deg** resultó claramente superior a **first_fail**, reduciendo de forma consistente nodos y fallos al priorizar variables más restrictivas. Este efecto se mantuvo en ambos solvers, aunque fue más marcado en **Gecode**, que sin aprendizaje depende aún más de la calidad de la heurística. Así, la combinación **Chuffed + dom_w_deg** ofreció el mejor balance entre tiempo, profundidad y robustez en todas las pruebas.

Al comparar las instancias, se observaron comportamientos distintos. En **test_01**, diseñada como insatisfactible, ambos solvers detectaron la inviabilidad tras recorridos similares. En **test_02**, la inclusión de la restricción de rompimiento de simetría redujo el tamaño del árbol de búsqueda y el número de fallos en todas las configuraciones, aunque no siempre exactamente a la mitad: la mejora depende del solver y la heurística empleada. Sin embargo, el efecto más claro es que el número de soluciones generadas sí se reduce sistemáticamente a la mitad, ya que las configuraciones espejo se eliminan. Esto se aprecia con claridad en los árboles visualizados con **Gecode Gist**, donde las ramas reflejadas desaparecen al activar la simetría. En **test_03**, con restricciones más densas y combinatorias, se mantuvo la misma tendencia: menor exploración y árboles más compactos, con tiempos similares y búsqueda más dirigida.

Respecto a las redundancias, se incorporaron únicamente aquellas orientadas a verificar la coherencia lógica de la instancia. Estas actúan como “sanity checks” que permiten detectar contradicciones de entrada de forma inmediata —como en **test_04**—, sin alterar la propagación ni el comportamiento de búsqueda. Otras redundancias exploradas, como restricciones sobre sumatorias o relaciones *all_different*, no aportaron mejoras medibles en tiempo ni poda, ya que el modelo base, reforzado por la canalización *inverse*, ya era suficientemente fuerte.

6. Construcción de un rectángulo

Introducción al problema y alcance del modelado. Supuestos y parámetros clave.

6.1. Modelo

Definición de variables, dominios y restricciones principales. Justificación del modelo.

6.2. Detalles de implementación

Restricciones redundantes, rompimiento de simetrías y decisiones técnicas.

6.3. Pruebas

Casos de prueba, entradas, métricas y tablas o figuras de apoyo.

6.4. Árboles de búsqueda

Nodos explorados, fallos, tiempos y efecto de estrategias de distribución.

6.5. Análisis y conclusiones

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Curabitur at dui sed justo viverra ultrices. Integer a nisl id enim ornare dictum. Mauris non lectus vel turpis posuere tincidunt. In hac habitasse platea dictumst. Donec et urna non velit tempus vulputate.

Suspendisse potenti. Phasellus lacinia, arcu et gravida pharetra, tortor nisl iaculis augue, eget porta libero sapien in odio. Sed imperdiet, turpis at facilisis varius, arcu velit aliquet justo, vitae convallis lorem ipsum id urna. Cras ut sem vel ex sagittis bibendum.

Praesent euismod, sapien a cursus molestie, risus metus feugiat lorem, vitae gravida enim felis id magna. Aliquam erat volutpat. Pellentesque habitant morbi tristique senectus et netus et malesuada fames ac turpis egestas.

Referencias

- [1] John Freddy Belalcazar. Notas sobre modelamiento de csp. *Preprint*, 2024.
- [2] Samuel Galindo Cuevas. Estrategias de búsqueda en minimización. *Preprint*, 2024.
- [3] Nicolas Herrera Marulanda. Restricciones redundantes y rompimiento de simetrías. *Preprint*, 2024.