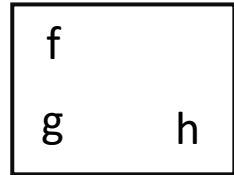
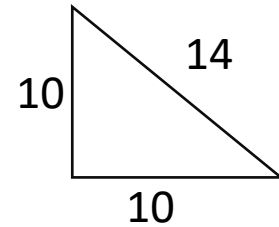


Planificación de ruta con A*

Etiquetado de valores



Costo de movimiento



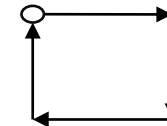
Heurística

Distancia Manhattan

	A	B	C	D
1				
2				
3				
4				

Abiertos	A2
Cerrados	

*Agregar a la lista de abiertos en sentido horario.



*En caso de empate elegir el primero que ingreso a la lista.

Planificación de ruta con A*

Iteración 1

	A	B	C	D
1	60 10	54 14		
2	50 40	40 10		
3		34 14		
4		20		

Agregar a la listas en sentido horario.

Abiertos	A1, B1, B2,B3
Cerrados	A2

Planificación de ruta con A*

Iteración 2

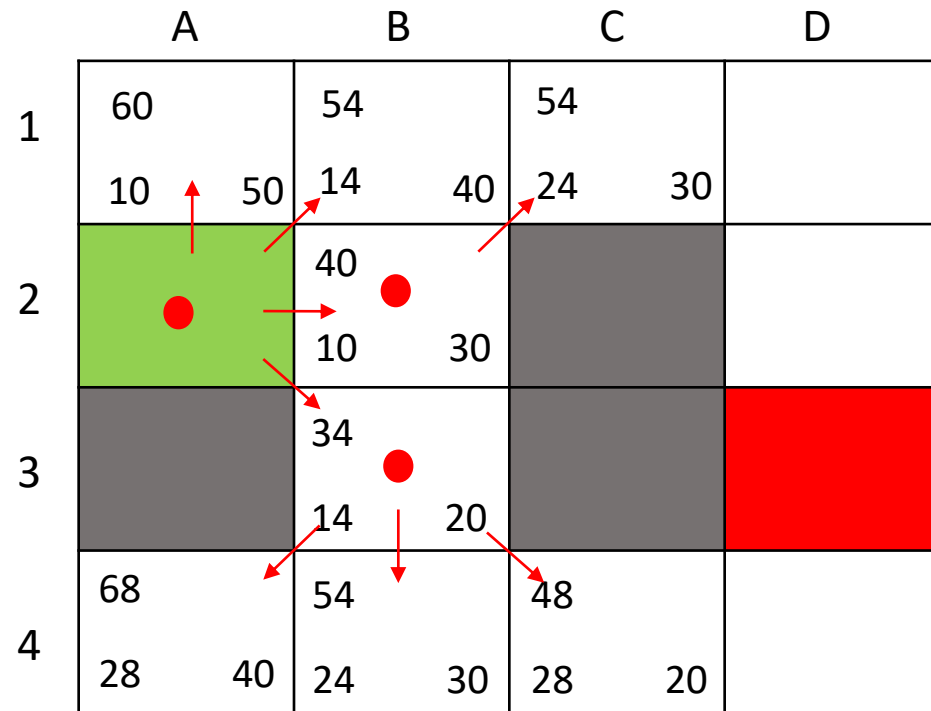
	A	B	C	D
1	60 10	54 14		
2	50 40	40 10		
3		34 14		
4	68 28	54 24	48 28	

Abiertos	A1, B1,B2,C4,B4,A4
Cerrados	A2, B3

Planificación de ruta con A*

Iteración 3

	A	B	C	D
1	60 10	54 14	54 24	
2	50 40	40 10	30	
3		34 14	20	
4	68 28	54 24	48 28	30 20



Abiertos	A1,B1,C4,B4,A4,C1
Cerrados	A2,B3,B2

Planificación de ruta con A*

Iteración 4

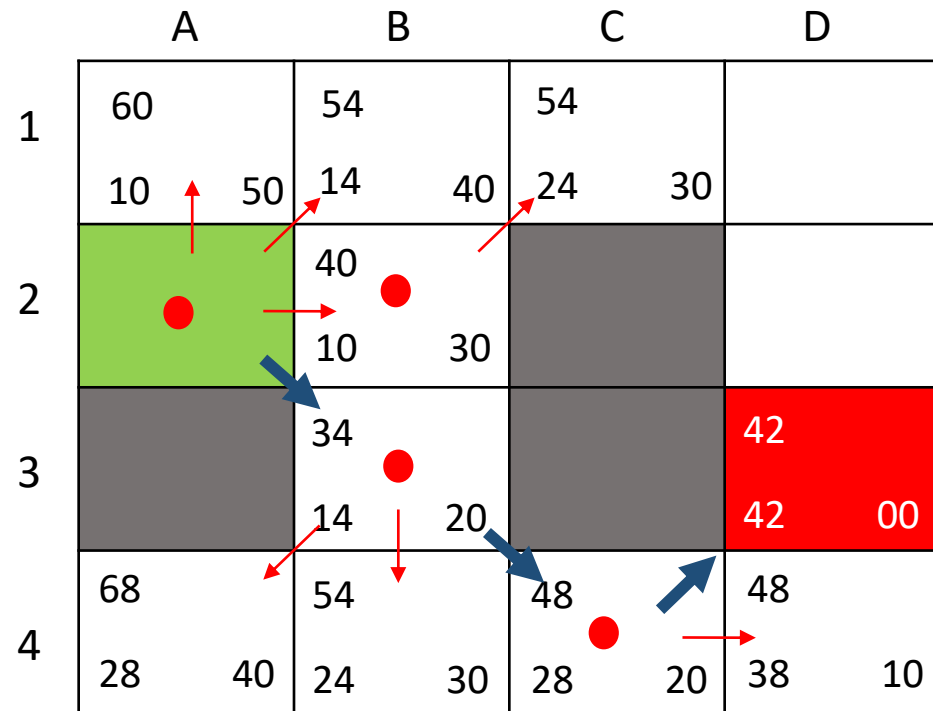
	A	B	C	D
1	60 10	54 14	54 24	
2	50 40	40 10	30	
3		34 14	20	42 42
4	68 28	54 24	48 28	48 38

Diagram illustrating the A* search process at Iteración 4. The grid shows nodes (A, B, C, D) and their associated costs. Red dots indicate the current state of the search, and red arrows show the path from the start node (A1) to the goal node (D3).

Abiertos	A1,B1,B4,A4,C1,D3,D4
Cerrados	A2,B3,B2,C4

Planificación de ruta con A*

Iteración 5



Abiertos	A1,B1,B4,A4,C1,D4,
Cerrados	A2,B3,B2,C4, D3