

E → Exploradores F → Frontera T → Target

FIFO

$N_k^8$  (P)

$E(i) F(i^4) T(F)$

$E(i^4) F(A_3^4, B_5^6) T(F)$

$E(i^4, A_3^4) F(B_5^6, C_2^5, D_4^7) T(F)$

$E(i^4, A_3^4, C_2^5) F(B_5^6, D_4^7) \cancel{T(F)}$

$E(i^4, A_3^4, C_2^5, B_5^6) F(D_4^7, E_4^7, F_6^9) T(F)$

$E(i^4, A_3^4, C_2^5, B_5^6, D_4^7) F(E_4^7, F_6^9, G_3^7) T(F)$

$E(i^4, A_3^4, C_2^5, B_5^6, D_4^7, E_4^7) F(G_3^7, H_5^9, I_2^7) T(F)$

$E(i^4, A_3^4, C_2^5, B_5^6, D_4^7, E_4^7, F_6^9, G_3^7, H_5^9, I_2^7) F(J_3^9, K_1^8) T(F)$

$E(i^4, A_3^4, C_2^5, B_5^6, D_4^7, E_4^7, F_6^9, G_3^7, H_5^9, I_2^7, J_3^9, K_1^8) F(L_3^9, M_2^7, N_0^5) T(F)$

$E(i^4, A_3^4, C_2^5, B_5^6, D_4^7, E_4^7, F_6^9, G_3^7, H_5^9, I_2^7, J_3^9, K_1^8, L_3^9) F(M_2^7, N_0^5) T(F)$

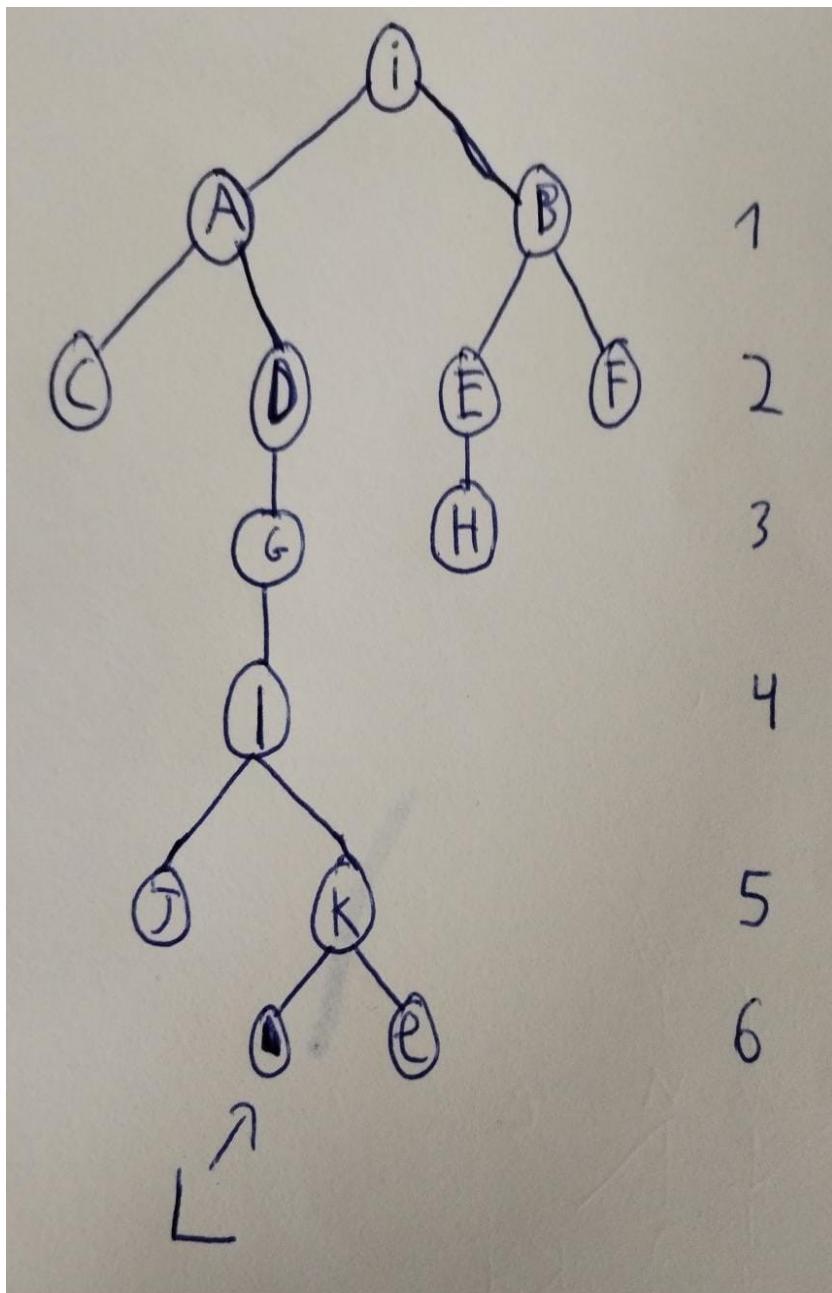
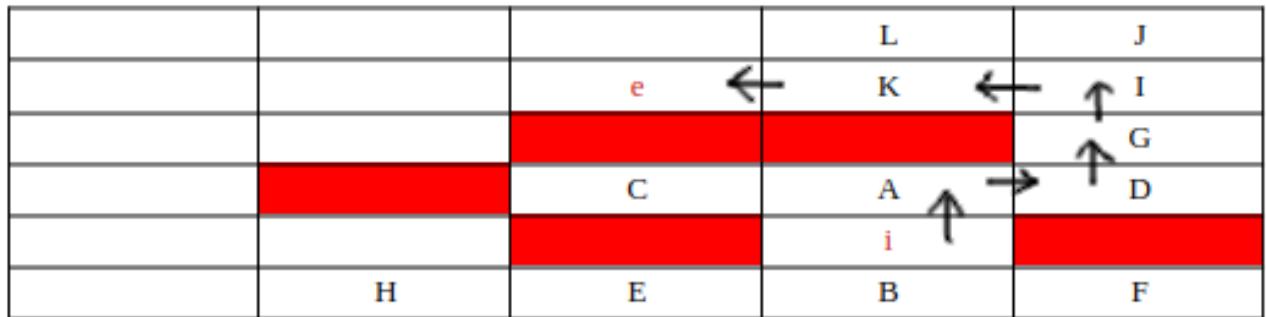
$E(i^4, A_3^4, C_2^5, B_5^6, D_4^7, E_4^7, F_6^9, G_3^7, H_5^9, I_2^7, J_3^9, K_1^8, L_3^9, M_2^7) F(N_0^5) T(F)$

$E(i^4, A_3^4, C_2^5, B_5^6, D_4^7, E_4^7, F_6^9, G_3^7, H_5^9, I_2^7, J_3^9, K_1^8, L_3^9, M_2^7, N_0^5) T(T)$

$E(i, A(i), C(A), B(i), D(A), E(B), G(D), I(G), K(I), F(B), J(I), e(K)) F(H(E), L(K))$

Ruta óptima: i → A(i) → D(A) → G(D) → I(G) → K(I) → e(k)

Estado final da ruta:



## Ejercicio 2

### Preguntas específicas:

1. La heurística utilizada en el algoritmo A, ¿es admisible? ¿Por qué?
  - ¿Podemos decir que el algoritmo es A\*?

A heurística é admisible, isto debido a que ningún nodo sobreestimou o coste real de alcanzar o obxetivo.

Usa unha heurística admisible e completude, polo que sí que é A\*