

Espacio de Soluciones

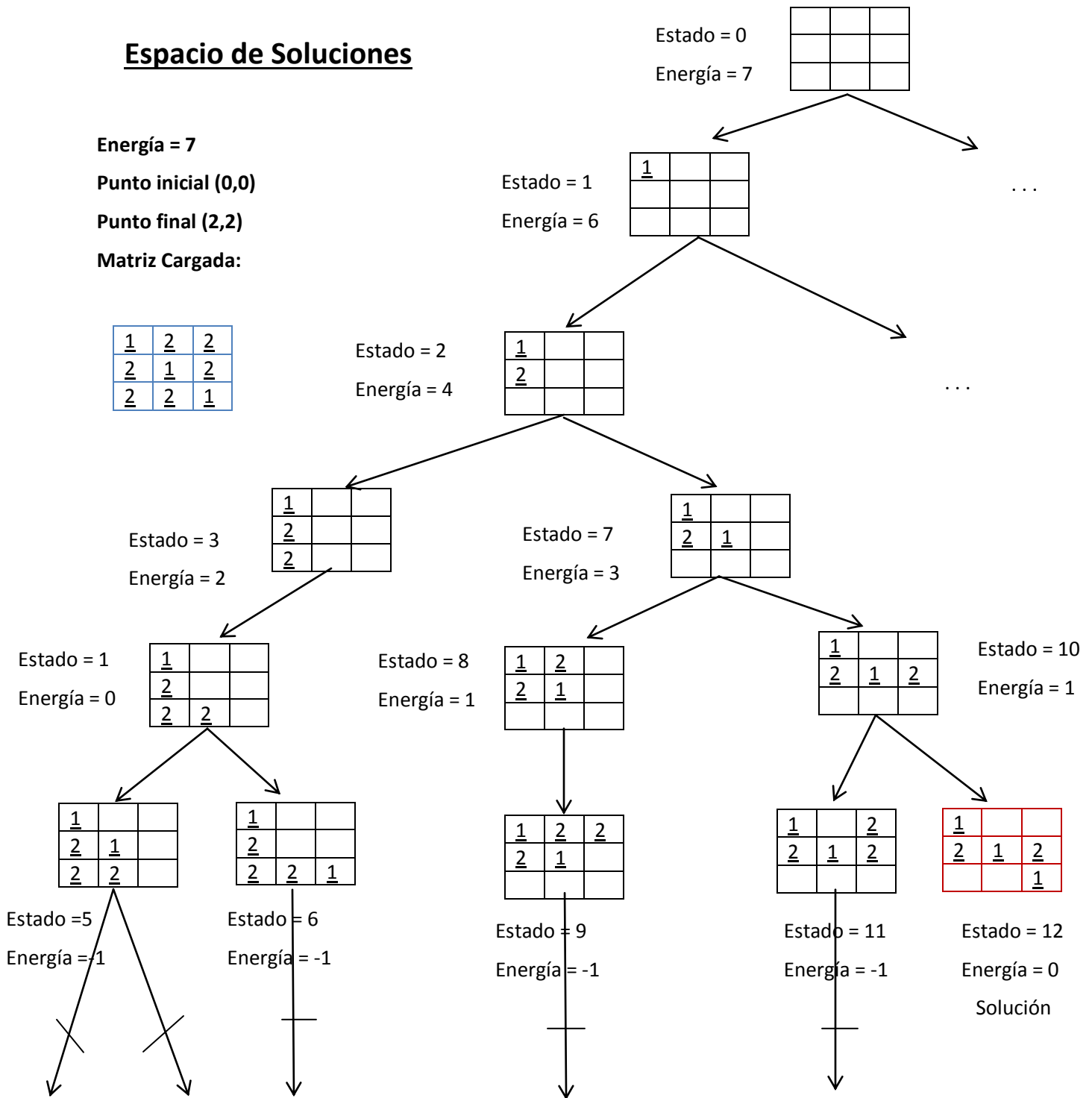
Energía = 7

Punto inicial (0,0)

Punto final (2,2)

Matriz Cargada:

<u>1</u>	<u>2</u>	<u>2</u>
<u>2</u>	<u>1</u>	<u>2</u>
<u>2</u>	<u>2</u>	<u>1</u>



Restricciones: Explícitas: Si la celda no corresponde a la matriz o estoy en una celda ya visitada

Implícitas: Si la energía es menor a cero

- La cantidad de arcos se genera a partir de los posibles movimientos que se pueden realizar.
- Una vez encontrada la solución, termina

Estrategias de Podas

- Antes de ingresar a una celda, preguntar si la energía disponible menos la energía de la celda es aceptable (mayor a 0).
- Sea E = Energía disponible y C = cantidad de celdas hasta llegar a la celda final. Si $E - C$ es menor a cero podar.

Diferencia con poda y sin poda

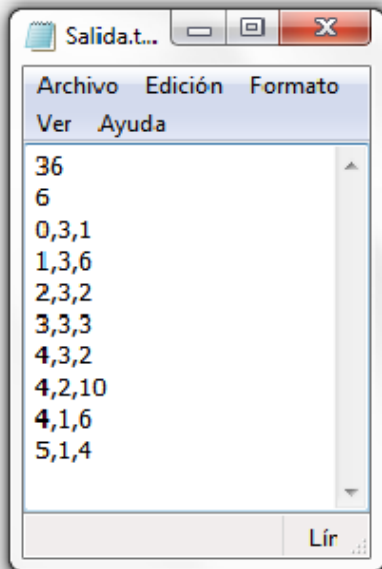
Tomando como Ejemplo dicho tablero:

40 ⚡		😊			
5	10	1	1	3	5
2	10	10	6	2	1
4	1	2	2	10	7
7	9	4	3	1	4
3	6	10	2	10	1
5	4	15	20	30	5
▶					

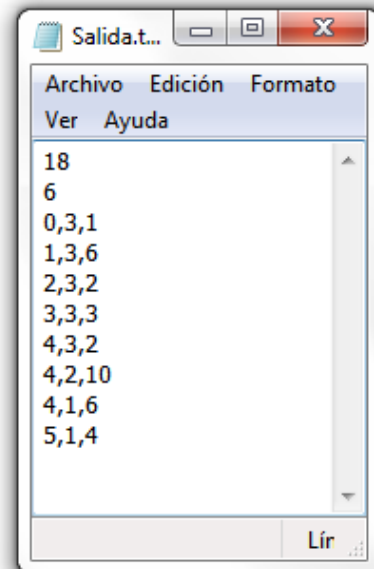
Y la poda:

- Antes de ingresar a una celda, preguntar si la energía disponible menos la energía de la celda es aceptable.

Solución sin poda:



Solución con poda:



Podemos ver que sin la poda recorremos el doble de estados.

- En la implementación uso una lista de puntos, en donde voy guardando el camino por el cual el personaje avanza y lo utilizo para no repetir un casillero ya “visitado”. De esta manera es mas ineficiente ya que para saber si esta visitado es $O(n)$ siendo n la cantidad de puntos registrados hasta el momento.
- La mejor implementación debería ser la de una matriz booleana, logrando acceso directo. $O(1)$.

Evaluación en clase:

Dado el siguiente tablero

5	1	1	10	Punto de partida: (0,2)
7	10	3	2	Punto de llegada: (2,0)
4	1	2	1	Energía: 15

Resultado sin poda:

35

1

0,2,1

1,2,3

1,3,2

2,3,1

2,2,2

2,1,1

2,0,4

Resultado con poda:

13

1

0,2,1

1,2,3

1,3,2

2,3,1

2,2,2

2,1,1

2,0,4