Métodos de búsqueda sin información en árboles

Nombre	completa	admisible	Estrategia de control	Tiempo de ejecución (coste temporal)	Espacio en memoria (Coste espacial)
Búsqueda en primero en Anchura	Si	Si, si los operadores del mismo nivel tienen el mismo coste	Cola fifo, se inserta al final de abierta.	Crece de forma exponencial con el tamaño del problema. $O(b^d)$	Crece de forma exponencial con el tamaño del problema. $O(b^d)$
Búsqueda en primero en Profundidad	No	No	Pila lifo, se inserta al principio de abierta	En el peor de los casos exponencial al a profundidad del árbol. $O(b^d)$	Coste lineal en relación a la profundidad. $O(b*d)$
Búsqueda coste uniforme	Si	Si	Se inserta en orden de menor a mayor	Crece de forma exponencial con el tamaño del problema. $O(b^d)$	Crece de forma exponencial con el tamaño del problema. $O(b^d)$
En anchura iterativo	si	no	Cola fifo, se inserta al final de abierta.	Igual que sus respectivo $O(b^d)$	Igual que sus respectivo $O(b^d)$
En profundidad iterativo	si	Si todos los arcos tienen el mismo coste	Pila lifo, se inserta al principio de abierta	Igual que sus respectivo	Igual que sus respectivo

Factor de ramificación (*b*): es el número medio de sucesores/hijos de los nodos del árbol de búsqueda.
Profundidad de la solución (*d*): número de arcos desde el nodo inicial hasta la solución, que suponemos única.

Métodos de búsqueda sin información en grafos					
Nombre	completa	admisible	Estrategia de control	Tiempo de ejecución (coste temporal)	Espacio en memoria (coste temporal)
AGBG			Pila o cola		
Búsqueda bidireccional	Si algunas de las dos búsquedas es en anchura	Si la búsqueda se realiza desde todos los nodos objetivos.		$O(b^{d/2})$	$O(b^{d/2})$

Factor de ramificación (b): es el número medio de sucesores/hijos de los nodos del árbol de búsqueda.
Profundidad de la solución (d): número de arcos desde el nodo inicial hasta la solución, que suponemos única.

Métodos de búsqueda con información

Nombre	completa	admisible	Estrategia de control	Tiempo de ejecución (coste temporal)	Espacio en memoria (coste temporal)
BF	Completo en grafos finitos	no	Se ordena por fn		
A*	Completo en grafos localmente finitos	Siempre que h sea admisible $h(n) \leq h^*(n)$			Exponencial con la profundidad $O(b^d)$
Ida*(estrategia en profundidad)	Si	Admisible si h	pila	$O(b^d)$	$O(b*d)$
Sma*	es completo si la memoria disponible es suficiente para almacenar el camino a la solución menos profunda.	es admisible si además tiene suficiente memoria para almacenar el camino hasta la solución óptima menos profunda. En caso contrario, devuelve la mejor solución que se puede alcanzar con la memoria disponible	Según f		
Ramificación y poda (estrategia en profundidad)		Si recorren todo el espacio de búsqueda excepto las ramas podadas, hasta que abierta se agote. si la condición de terminación es que el algoritmo pare después de expandir cierto número de nodos, se pierde la admisibilidad y únicamente se puede devolver la mejor solución encontrada hasta el momento.	pila		
Algoritmos voraces	No	no			

Algoritmos de mejora iterativa o búsqueda loca: Definición y tipos (Máximo gradiente, Temple simulado, Tabú)					
-Máximo gradiente					
-Temple simulado					
-Tabú					

Factor de ramificación (*b*): es el número medio de sucesores/hijos de los nodos del árbol de búsqueda.
Profundidad de la solución (*d*): número de arcos desde el nodo inicial hasta la solución, que suponemos única.