

¿Qué es Hill Climbing?

Hill Climbing (o **ascenso de colina**) es un algoritmo de **búsqueda local** usado para encontrar una solución que optimice (maximice o minimice) una función.

La idea es sencilla:

- **Partes de una solución inicial** (un valor cualquiera).
 - **Exploras vecinos** (soluciones cercanas).
 - **Te mueves al vecino mejor** si mejora la función.
 - Repites hasta que no haya mejoras.
-

Analogía simple

Imagina que estás en una montaña con niebla:

- Solo puedes ver unos pasos a tu alrededor.
 - Das pasos siempre hacia donde sube más la pendiente.
 - Eventualmente llegas a la cima **local** (aunque puede no ser la cima más alta globalmente).
-

Pasos del algoritmo

1. **Elegir un punto inicial** (ejemplo: una temperatura inicial al azar).
 2. **Evaluar la función objetivo** en ese punto (ejemplo: qué tan buena es esa temperatura).
 3. **Generar vecinos** (valores cercanos).
 4. **Comparar**: si un vecino es mejor, moverte a él.
 5. **Repetir** hasta que no haya mejora o se alcance un límite de pasos.
-

Uso típico

1. **Optimización de funciones matemáticas**
 - Ejemplo: encontrar la temperatura ideal para máxima eficiencia energética.
2. **Problemas de búsqueda**
 - Ejemplo: asignar recursos, rutas o configuraciones.
3. **IA y aprendizaje automático**
 - Ajustar parámetros de un modelo de forma simple.
4. **Problemas con restricciones físicas**

- Ejemplo: mantener motores o reactores en una temperatura estable.
-

Ventajas

- ✓ Sencillo de implementar.
- ✓ Rápido para problemas pequeños.
- ✓ Funciona bien si la función es unimodal (tiene un único máximo).

Ejemplo aplicado (temperaturas)

Supongamos que queremos encontrar la **temperatura ideal de un motor** que funciona mejor cerca de 90 °C.

- Definimos $f(t) = -(t-90)^2 + 300$.
- Hill Climbing empezará en un valor aleatorio, por ejemplo, 70 °C.
- Irá probando valores cercanos (71, 69, 72, etc.).
- Si uno es mejor, se mueve ahí.
- Repite hasta que encuentre el punto donde no hay mejora → aprox. **90 °C**.

Ejemplo numérico claro usando la función del motor $f(t) = -(t-90)^2 + 300$.

1) Paso a paso conceptual

1. **Elegir estado inicial:** seleccionas una temperatura inicial t_0 .
2. **Evaluar** la función objetivo $f(t_0)$.
3. **Generar vecinos** cercanos (por ejemplo $t_0 + \Delta$ y $t_0 - \Delta$).
4. **Evaluar los vecinos** y escoger el mejor vecino (el que tiene mayor f si buscas maximizar).
5. **Moverte** al vecino si mejora: $t_1 \leftarrow$ vecino mejor. Si ninguno mejora, **detener** (óptimo local o meseta).
6. **Repetir** hasta criterio de paro (sin mejoras, alcanzar iteraciones máximas, o mejora menor que ϵ).

2) Pseudocódigo (versión simple — vecinos $\pm\Delta$)

```
t = t0
valor = f(t)
while not stopping_condition:
    up = t + delta
    down = t - delta
    if f(up) > valor and f(up) >= f(down):
        t = up
        valor = f(up)
    elif f(down) > valor:
        t = down
        valor = f(down)
    else:
```

```
        break    # no hay mejora: detener
return t, valor
```

3) Ejecución numérica (ejemplo detallado)

- **Función:** $f(t) = -(t-90)^2 + 300$ (máximo en $t=90$).
- **Parámetros:** temperatura inicial $t_0=70.0$, paso $\Delta=1.5$.
- Evaluamos vecinos $t+\Delta$ y $t-\Delta$ y nos movemos al que mejore.

Voy mostrando las iteraciones (cálculos explícitos para las primeras):

Iteración 0 (estado inicial)

- $t_0=70.0$
- $f(70.0) = -(70-90)^2 + 300 = -202 + 300 = -400 + 300 = -100.00$

Iteración 1 (vecinos 71.5 y 68.5)

- $t_{up}=71.5 \rightarrow f(71.5) = -(71.5-90)^2 + 300 = -18.52 + 300 = -342.25 + 300 = -42.25$
- $t_{down}=68.5 \rightarrow f(68.5) = -(21.52)^2 + 300 = -462.25 + 300 = -162.25$
- Mejor vecino: **71.5** (porque $-42.25 > -162.25$ y $-42.25 > -100$).
- Movimiento: $t_1=71.5$.

Iteración 2 (vecinos 73.0 y 70.0)

- $t_{up}=73.0 \rightarrow f(73) = -(17)^2 + 300 = -289 + 300 = 11.00$
- $t_{down}=70.0 \rightarrow$ ya sabemos $f(70) = -100$
- Mejor: **73.0** \rightarrow nos movemos a $t_2=73.0$.

A continuación se resumen más iteraciones (mismos cálculos):

Iter	Temperatura actual (°C)	f(t)	Movimiento
0	70.0	-100.00	inicio
1	71.5	-42.25	up
2	73.0	11.00	up
3	74.5	59.75	up
4	76.0	104.00	up
5	77.5	143.75	up
6	79.0	179.00	up
7	80.5	209.75	up
8	82.0	236.00	up
9	83.5	257.75	up

Iter	Temperatura actual (°C)	f(t)	Movimiento
10	85.0	275.00	Up

Observación: con $\Delta=1.5$ el algoritmo sube paso a paso hacia el óptimo (90°C). Si continuáramos, seguiríamos acercándonos; cuando lleguemos a un punto donde ni $t+\Delta$ ni $t-\Delta$ mejoren más, el algoritmo se detendrá (óptimo local respecto a Δ).

4) Parámetros y su efecto

- **Paso (Δ):**
 - Muy pequeño \rightarrow convergencia lenta, mejor precisión.
 - Muy grande \rightarrow puede "saltar" el óptimo o oscilar; ayuda a escapar de pequeños óptimos locales, pero puede perder resolución.
- **Vecinos:** generar más vecinos por iteración (p. ej. muestrear k vecinos aleatorios) ayuda a explorar mejor.
- **Criterio de paro:** no mejora, mejora $< \epsilon$, o tope de iteraciones.
- **Rangos/boundaries:** fijar límites (p. ej. temperatura entre 0 y 200 °C) y truncar vecinos fuera del rango.

5) Problemas comunes y soluciones

- **Óptimos locales:** usar *random restarts* (ejecutar muchas veces con diferentes t_0 y quedarte con el mejor resultado).
- **Mesetas** (muchos vecinos con mismo valor): usar selección aleatoria entre iguales o disminuir Δ adaptativamente.
- **Cordilleras / ridge:** cambiar la estrategia de vecinos (direcciones no alineadas al eje).
- **Necesidad de explorar:** usar variantes estocásticas o algoritmos que acepten peores soluciones (Simulated Annealing) para evitar quedar atrapados.

6) Variantes útiles para enseñar

- **Random-Restart Hill Climbing:** ejecutar HC varias veces desde distintos t_0 .
- **Stochastic Hill Climbing:** muestrear k vecinos aleatorios y moverse al mejor entre ellos (o elegir aleatoriamente un vecino mejor).
- **Simulated Annealing:** permite aceptar peores soluciones con cierta probabilidad (buen contraste frente a Hill Climbing).

7) Consejos prácticos para ejercicios en clase

- Pide que los alumnos prueben distintos Δ y comparen convergencia.
- Que midan cuántas ejecuciones con random restart son necesarias para encontrar el óptimo global en funciones multimodales.
- Que visualicen la trayectoria sobre la curva (como el gráfico que ya generamos) para ver cómo sube y dónde se queda atrapado.
- Comparar HC con Simulated Annealing en la misma función multimodal (p. ej. $\sin + \cos$).

Los 5 ejemplos cotidianos, pensados desde la perspectiva de **maximización** (buscar lo mejor posible):

Ejemplo	Se maximiza o minimiza?	Qué significa en la vida real?
1. Subir una montaña a ciegas	Maximizar altura $f(x)$	Encontrar la cima más alta.
2. Buscar la mejor señal de Wi-Fi	Maximizar intensidad de señal	Quedarte donde el Wi-Fi es más fuerte.
3. Ajustar la temperatura del aire acondicionado	Minimizar la incomodidad (o maximizar comodidad)	Llegar a la temperatura más confortable (ej. 23 °C).
4. Mejorar una receta de cocina	Maximizar el “sabor” (una función subjetiva de ingredientes)	Encontrar la combinación que sabe mejor.
5. Estudiar para un examen	Maximizar rendimiento académico (notas, retención de info)	Elegir la estrategia más efectiva de estudio.

En resumen:

- **Hill Climbing puede usarse para ambos casos:**
 - **Maximización** → buscar el valor más grande posible de la función objetivo.
 - **Minimización** → buscar el valor más pequeño posible (ej. minimizar el error en un modelo).
- En los ejemplos que vimos: 4 son de **maximización** (buscar lo mejor) y 1 de **minimización** (ajustar el aire acondicionado para reducir incomodidad).