$\overline{}$							datos estimated vs reales										datos para el modelo predictivo de b					
pfile	plan actions	т	planning horizon	depth	time limit	estimated time	real time T	time to est	total time	est b	real b*	est N	real N	est Enodes	real Enodes	RVar	Rvar Root	fluents Root	producers	ProducersU	DRVar	
	10	1	3	5	1000	694,46	487	496	993	0	3,41	0	738	0	6633	21	10	24	148	108	87	
1	7	2	4	5	3000	930,59	249	553	802	0	3,72	0	1105	0	6172	30	7	8	162	108	123	
	3	3	2	6	4000	3375,34	3860	484	4344	0	4,29	0	9864	0	136529	21	9	10	137	107	87	
	15	1	3	6	1000	566,89	317	545	862	0	2,94	0	1251	0	7113	23	6	24	74	57	91	
2	12	2	2	4	3000	1723,15	135	316	451	0	4,89	0	746	0	2103	15	5	28	187	159	75	
	10	3	3	6	2000	621,16	293	538	831	0	2,94	0	1251	0	7113	23	6	22	74	57	91	
	16	1	4	5	1000	301,39	567	550	1117	0	3,94	0	1439	0	12193	21	4	24	139	108	87	
3	12	2	2	6	4000	3813,33	5297	616	5913	0	4,07	0	7328	0	152780	18	7	23	124	107	81	
	10	3	4	6	2000	337,58	317	641	958	0	3,08	0	1604	0	10054	26	9	16	84	56	106	
	24	1	4	5	1000	355,057	710	581	1292	0	3,91	0	1391	0	14168	21	4	30	139	108	87	
4	20	2	3	5	4000	3345,67	2155	576	2732	0	4,57	0	2861	0	49675	18	8	36	174	160	90	
	17	3	4	5	3000	1035,94	624	576	1201	0	4,23	0	1998	0	16760	24	7	25	150	107	93	
	16	1	4	6	1000	311,94	345	678	1023	0	2,88	0	1106	0	8938	29	8	32	85	59	112	
5	12	2	4	5	4000	1543,02	120	622	742	0	3,30	0	643	0	2692	35	11	29	144	111	142	
	8	3	4	6	4000	355,03	522	755	1277	0	3,07	0	1563	0	16882	29	8	27	85	59	112	
l	24	1	4	6	1000	326,88	460	753	1214	0	2,81	0	971	0	11742	29	8	38	85	59	112	
6	20	2	4	5	4000	1368,20	164	600	765	0	3,24	0	587	0	2894	35	11	35	144	111	142	
	16	3	4	6	4000	300,81	396	757	1154	0	2,88	0	1118	0	10082	29	8	34	85	59	112	
	11	1	4	6	1000	226,77	184	774	959	0	2,52	0	548	0	4484	27	8	33	84	58	108	
7	7	2	3	6	4000	690,45	190	758	948	0	2,75	0	865	0	5537	23	6	18	74	57	91	
	4	3	2	6	3000	426,49	475	633	1108	0	3,25	0	2135	0	11906	17	6	15	81	55	70	
	22	1	4	6	1000	245,92	207	727	935	0	2,51	0	538	0	4332	27	8	42	84	58	108	
8	18	2	3	6	4000	272,52	370	764	1135	0	2,94	0	1239	0	7689	23	6	41	83	57	91	
	15	3	3	6	3000	1724,10	568	605	1174	0	3,04	0	1494	0	8619	22	7	43	125	108	98	
	33	1	4	6	1000	322,96	331	759	1091	0	2,39	0	412	0	7257	27	8	48	84	58	108	
9	29	2	4	6	4000	2685,76	11211	687	11899	0	3,96	0	6340	0	244496	32	10	46	153	110	127	
	25	3	5	6	4000	591,54	353	759	1112	0	2,75	0	876	0	7550	34	7	41	88	59	131	
	48	1	4	5	1000	366,35	121	605	727	0	2,50	0	184	0	1538	29	8	53	151	111	121	
10	44	2	5	6	4000	1901,29	1410	757	2168	0	2,96	0	1283	0	25279	29	4	49	151	111	121	
	39	3	5	6	5000	2126,02	1011	742	1754	0	2,65	0	720	0	18266	28	6	49	161	109	110	

mae: 761,019 fmae: 1,5739

dominio: cPrint sd: 1547,64

training: cPrint – 852 samples

model: time random forest ntree 100, mtry 7

approach: regressed partial states + filtering fluents f in root node, such as f is in the pre of action in the plan window