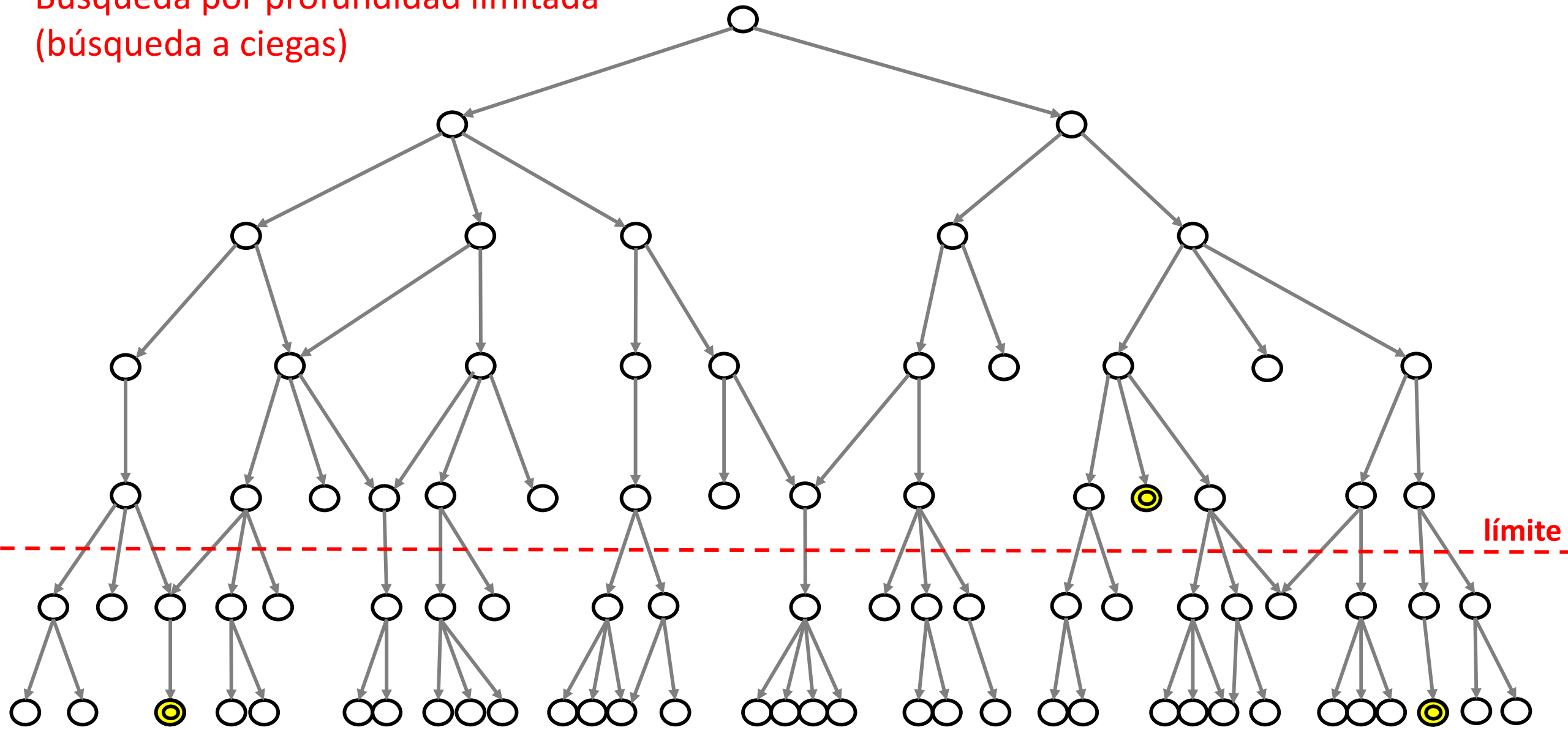
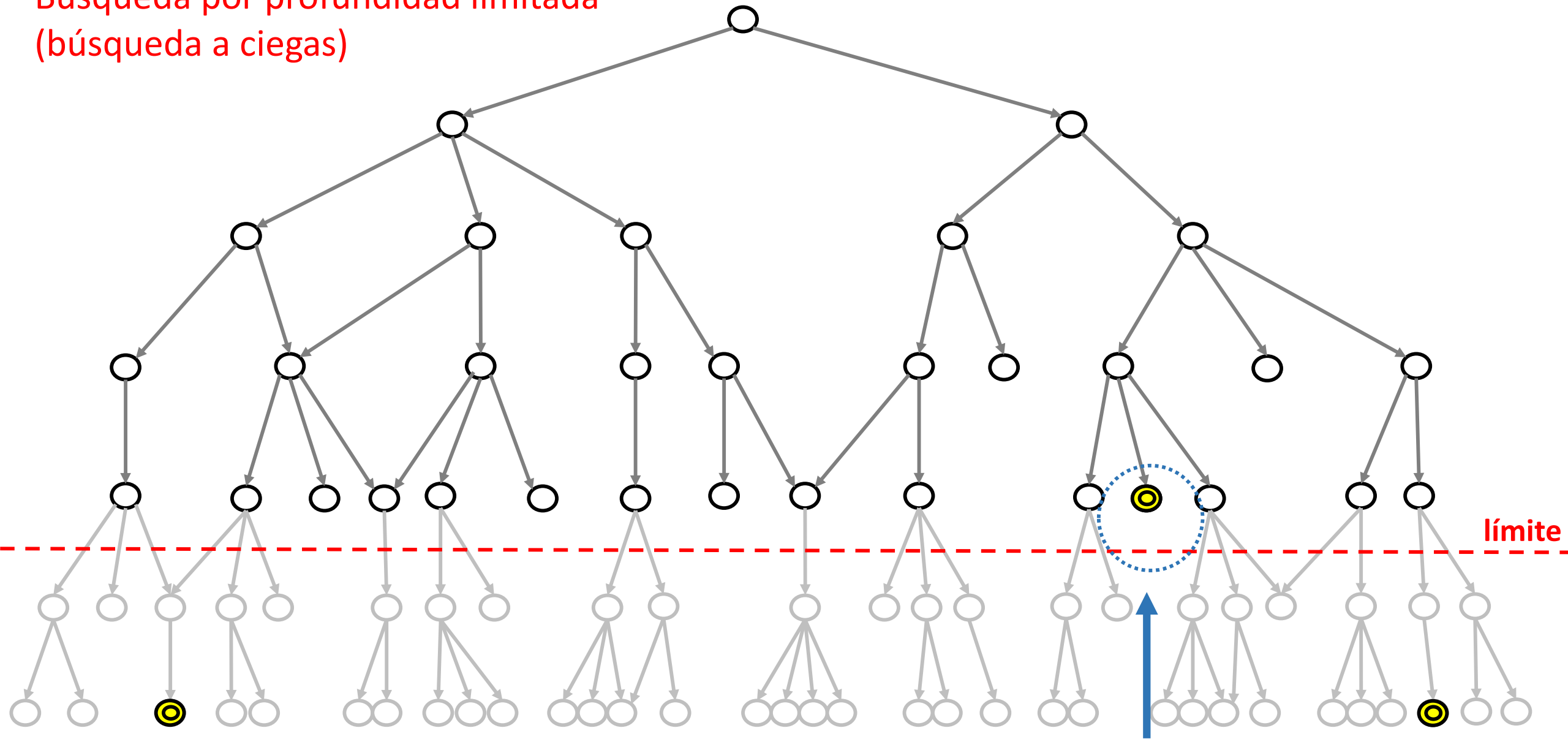


Búsqueda por profundidad limitada
(búsqueda a ciegas)



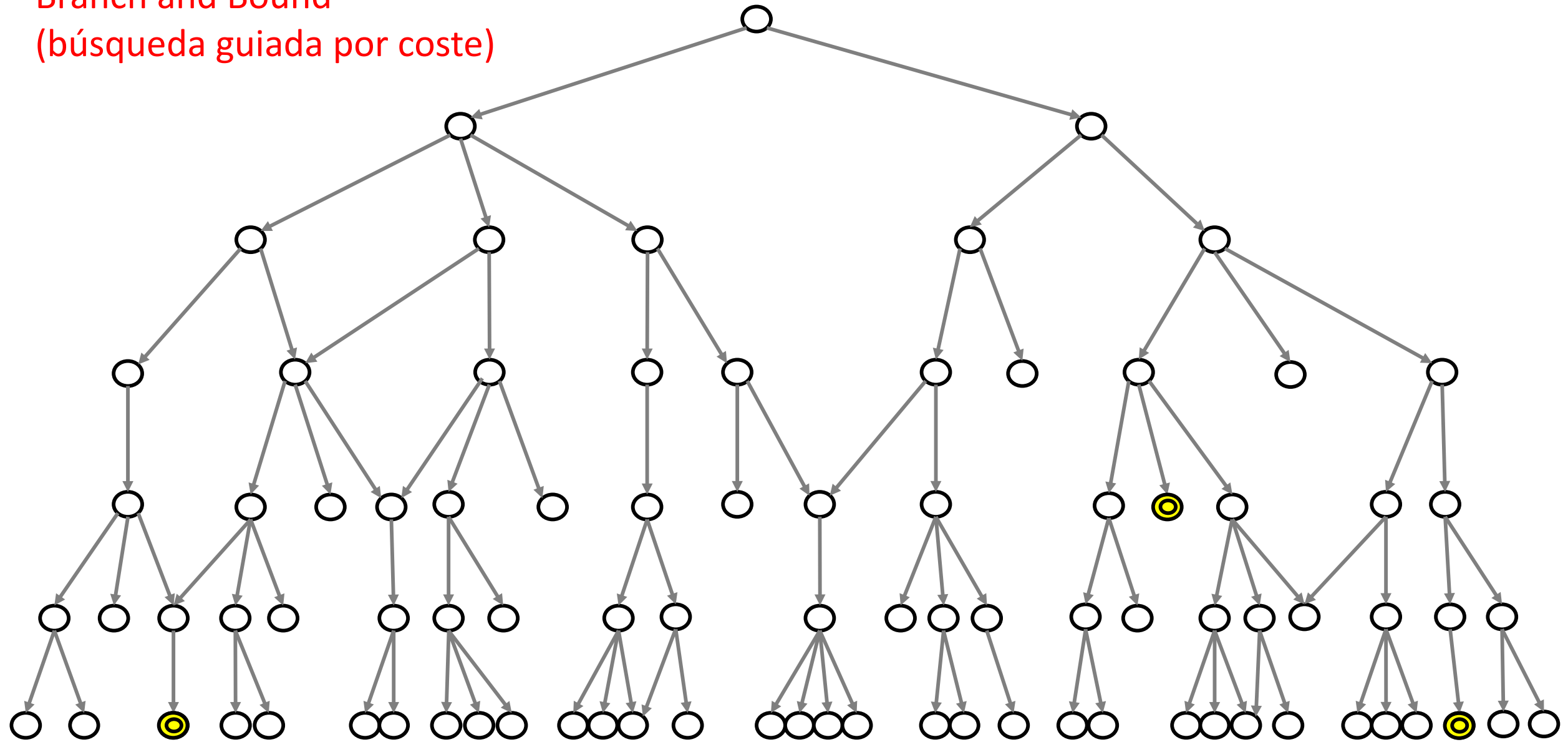
Búsqueda por profundidad limitada
(búsqueda a ciegas)



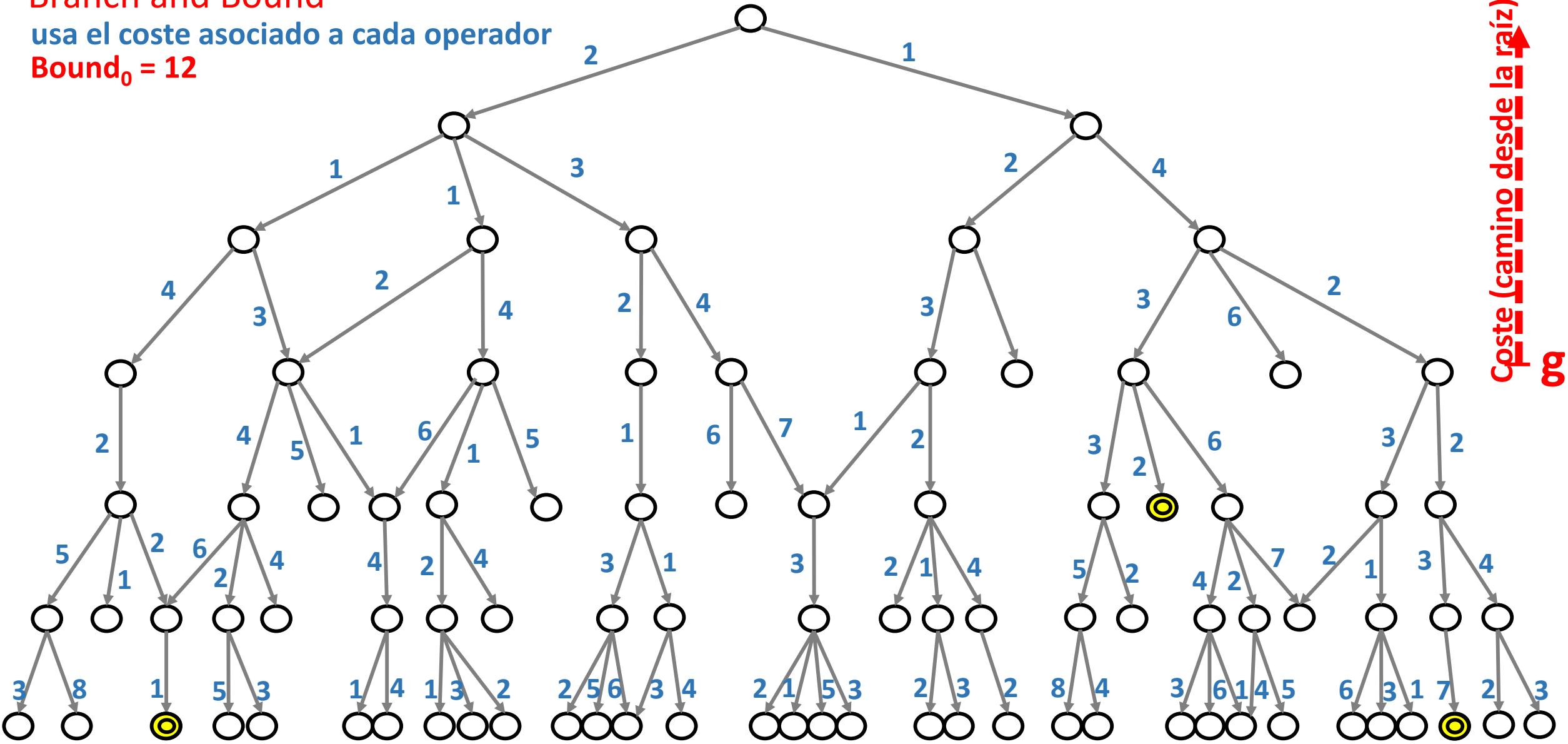
solo puede devolver una solución

Branch and Bound

(búsqueda guiada por coste)



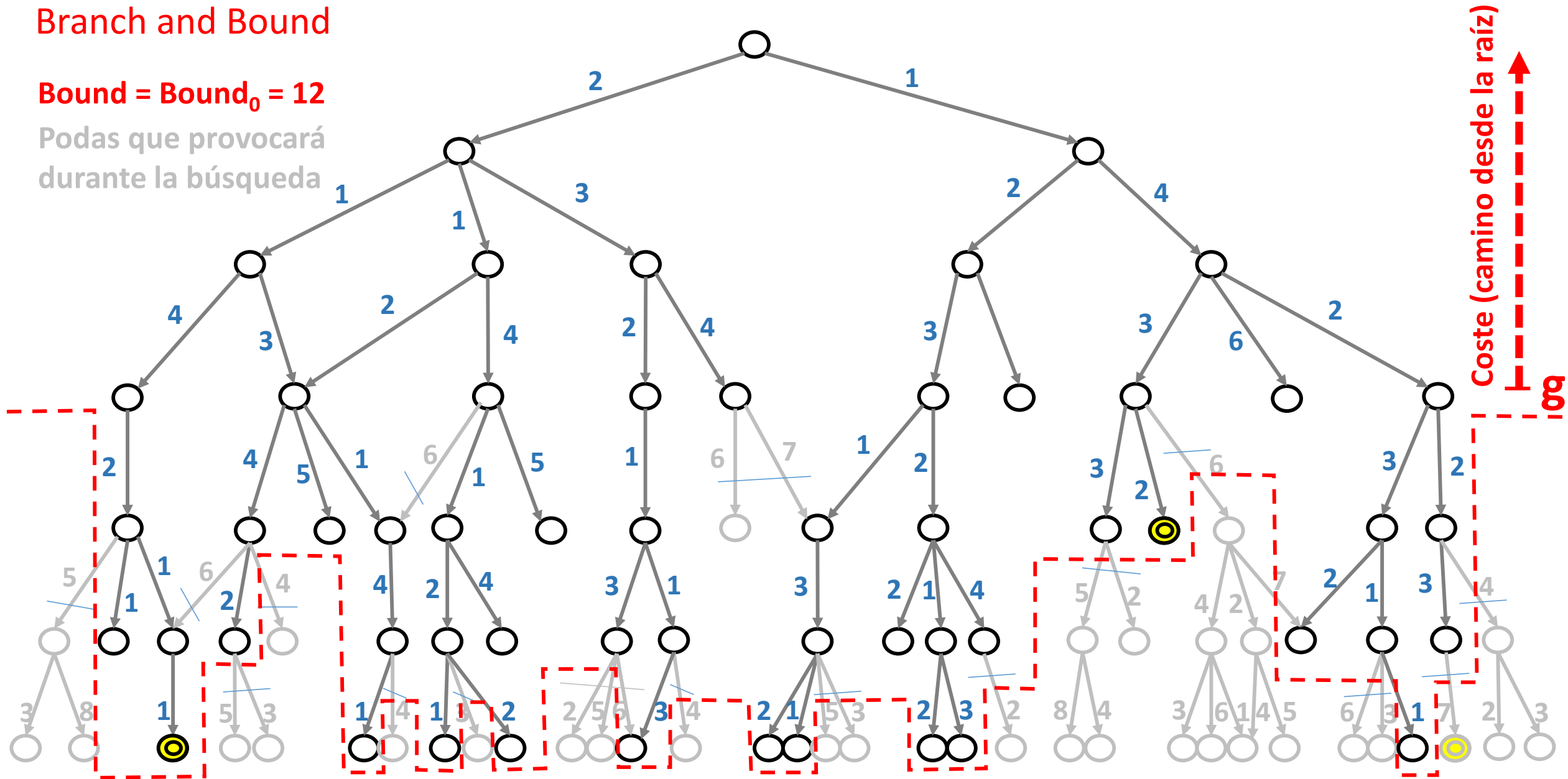
Branch and Bound
usa el coste asociado a cada operador
 $\text{Bound}_0 = 12$



Branch and Bound

Bound = Bound₀ = 12

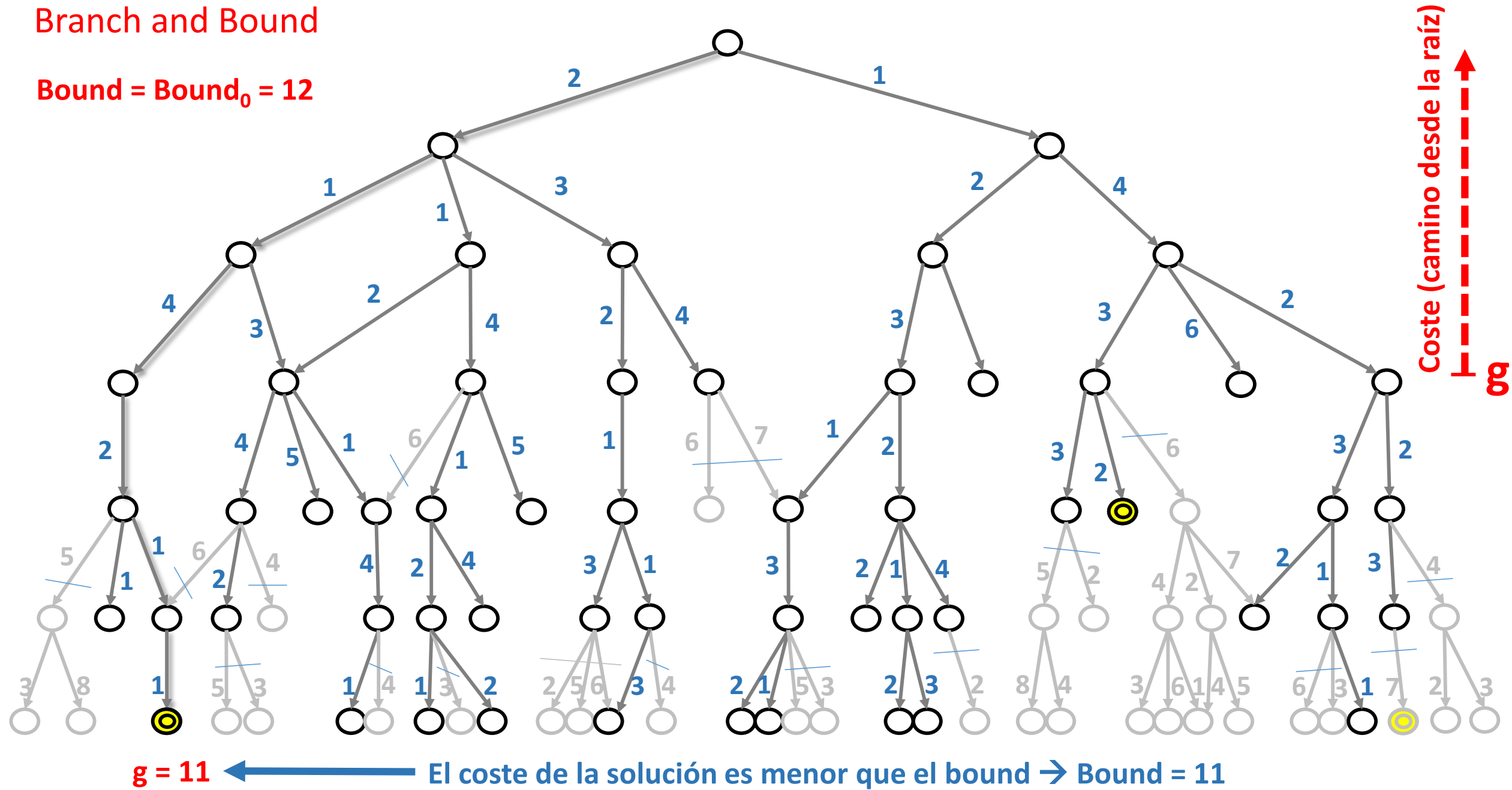
Podas que provocará durante la búsqueda



No hay un límite fijo, paramos en cada rama a diferentes niveles según el límite de coste (bound)

Branch and Bound

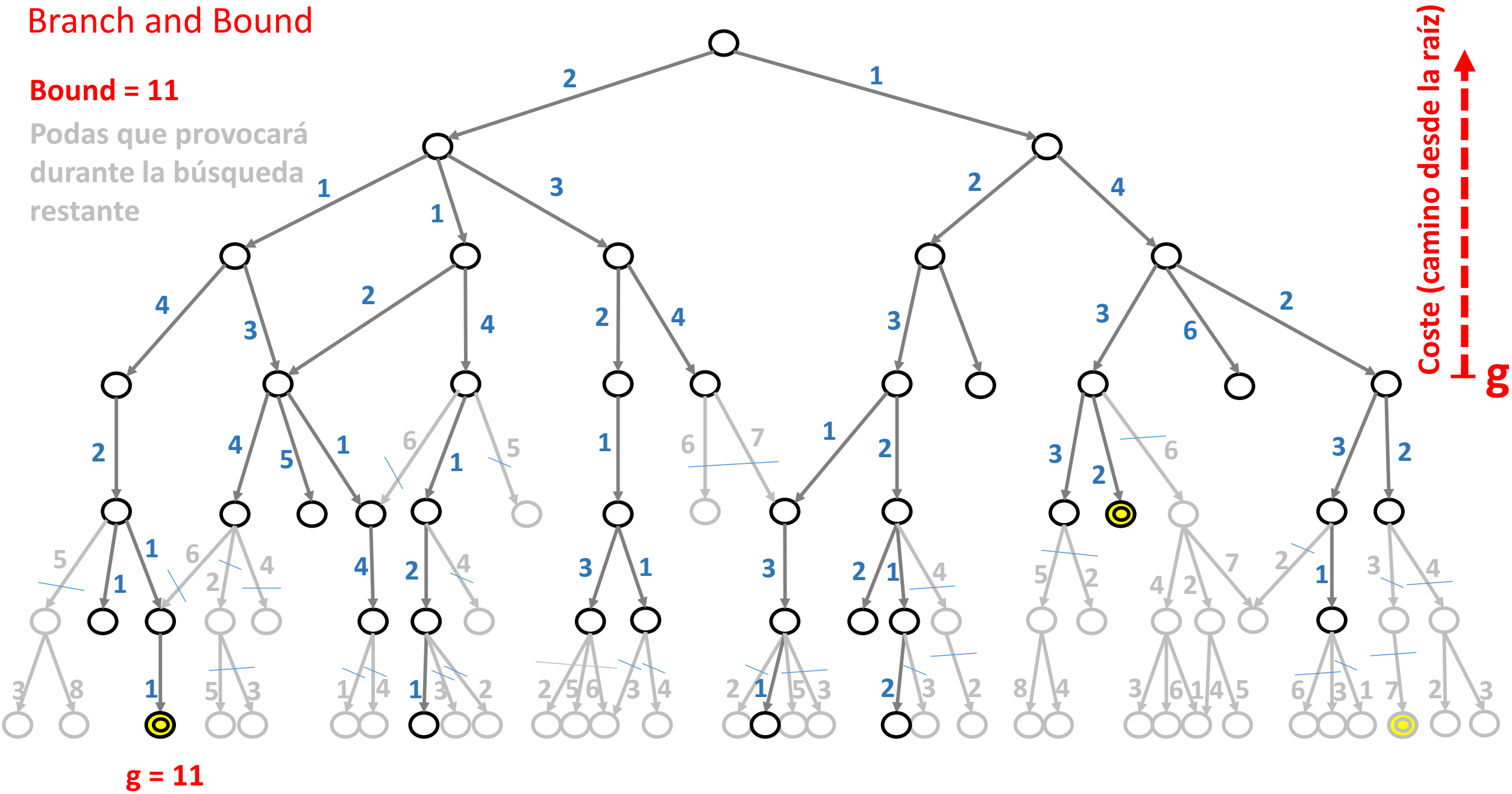
Bound = Bound₀ = 12



Branch and Bound

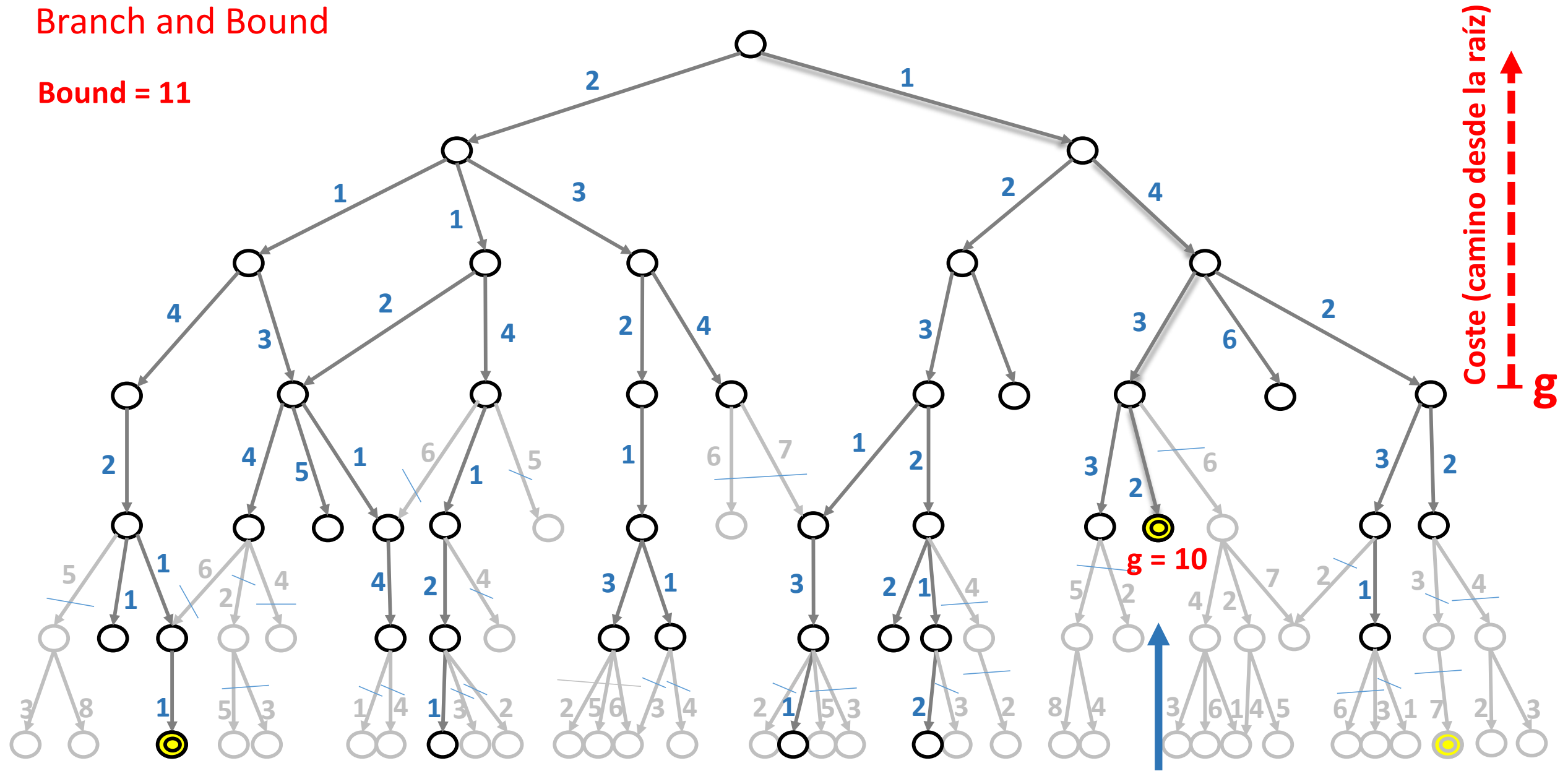
Bound = 11

Podas que provocará durante la búsqueda restante



Branch and Bound

Bound = 11



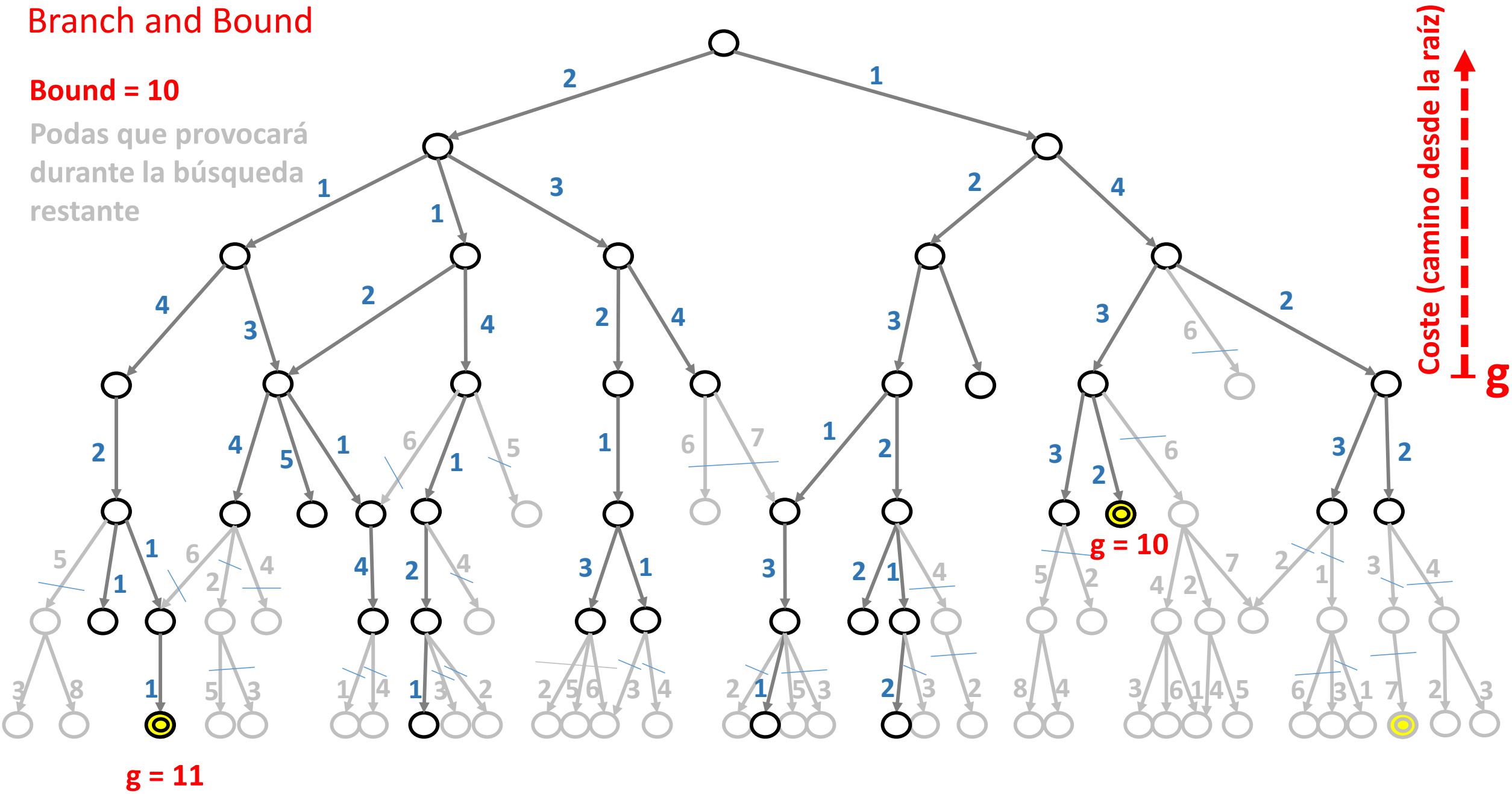
$g = 11$

El coste de la solución es menor que el bound \rightarrow Bound = 10

Branch and Bound

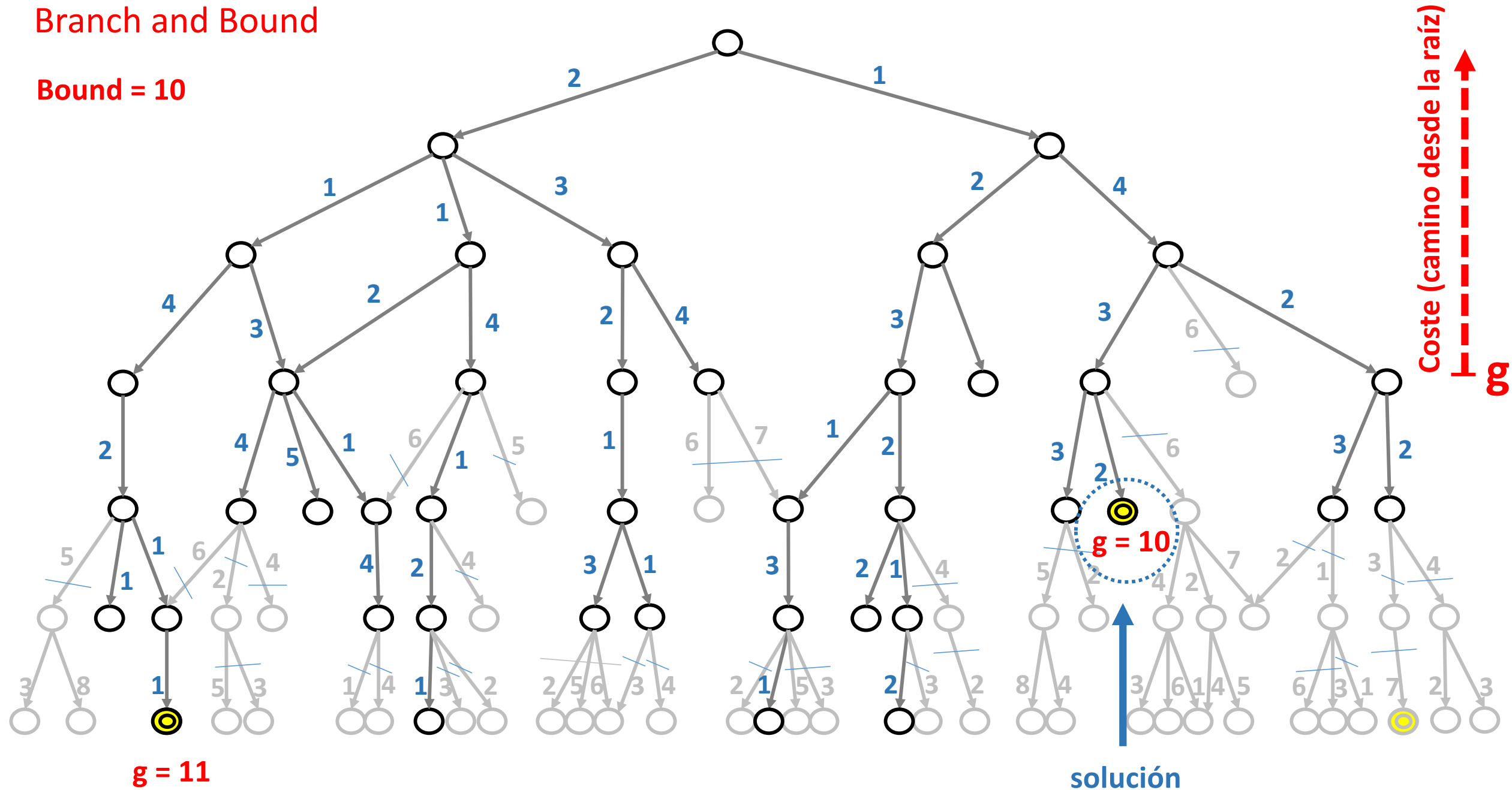
Bound = 10

Podas que provocará durante la búsqueda restante

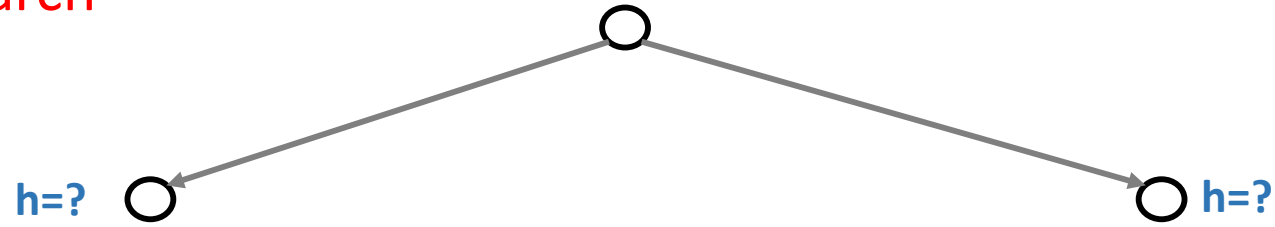


Branch and Bound

Bound = 10



Greedy Best First Search
(busqueda guiada
por proximidad de
la solución)



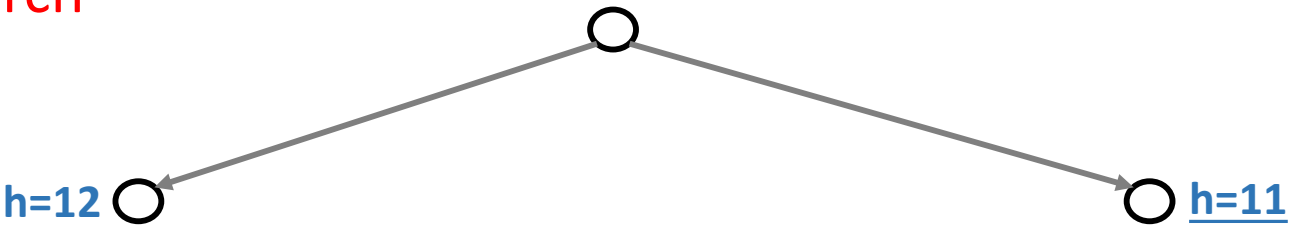
¿Por qué camino hemos de ir para encontrar una buena solución?

Estimador h , en este caso escogemos h menor



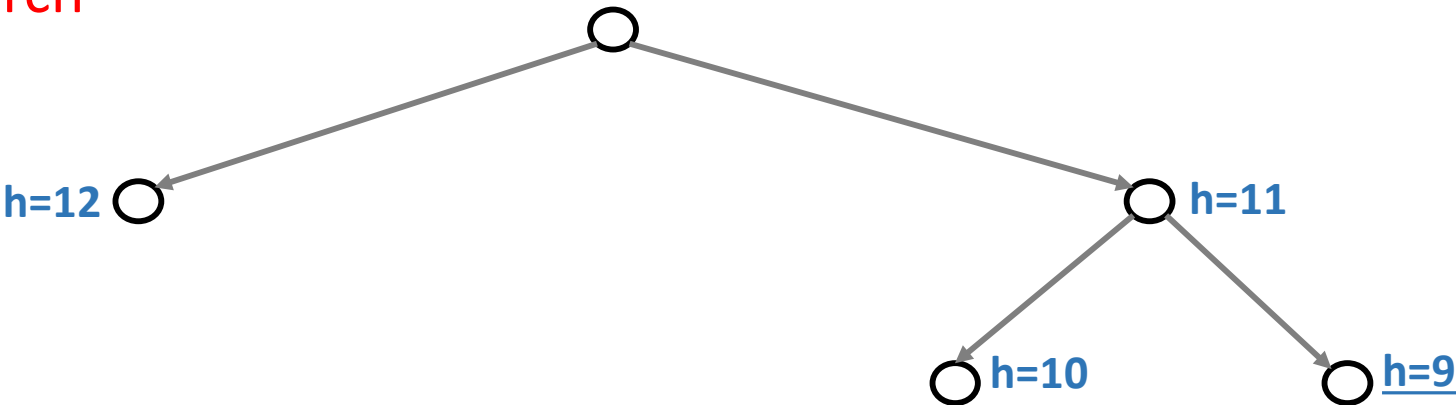
Estimador (camino a solución) h

Greedy Best First Search



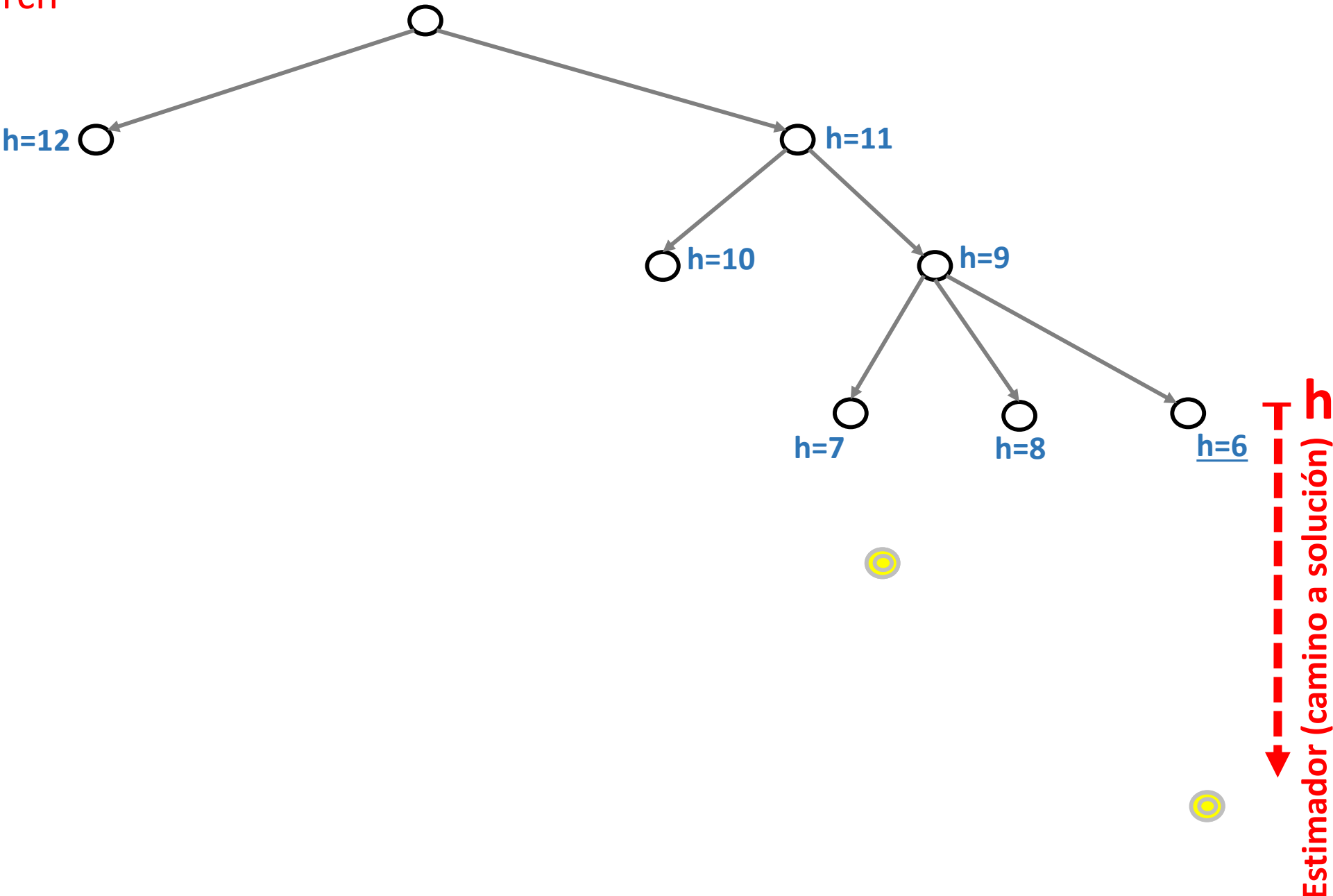
Estimador (camino a solución) 5

Greedy Best First Search

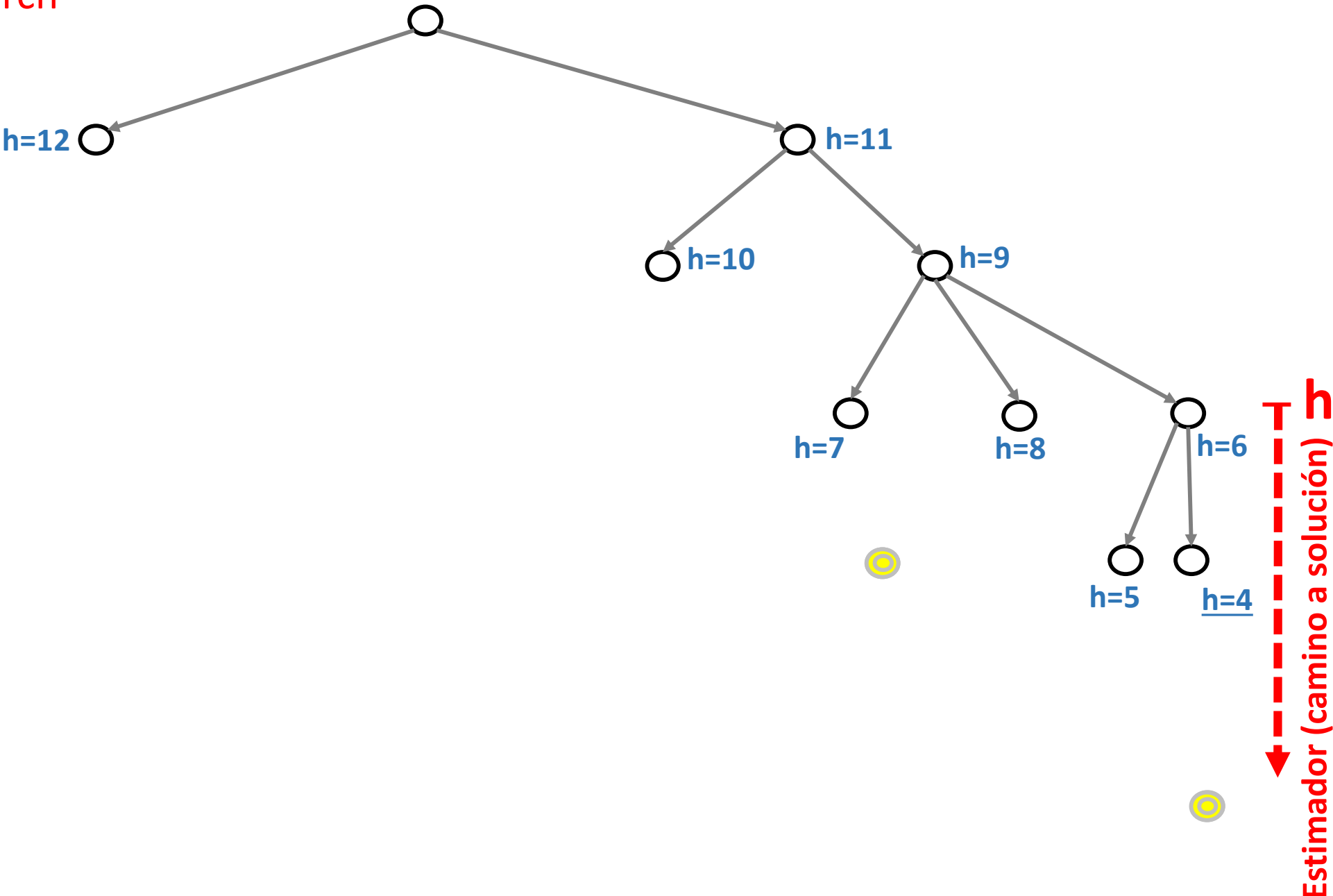


Estimador (camino a solución) ↯

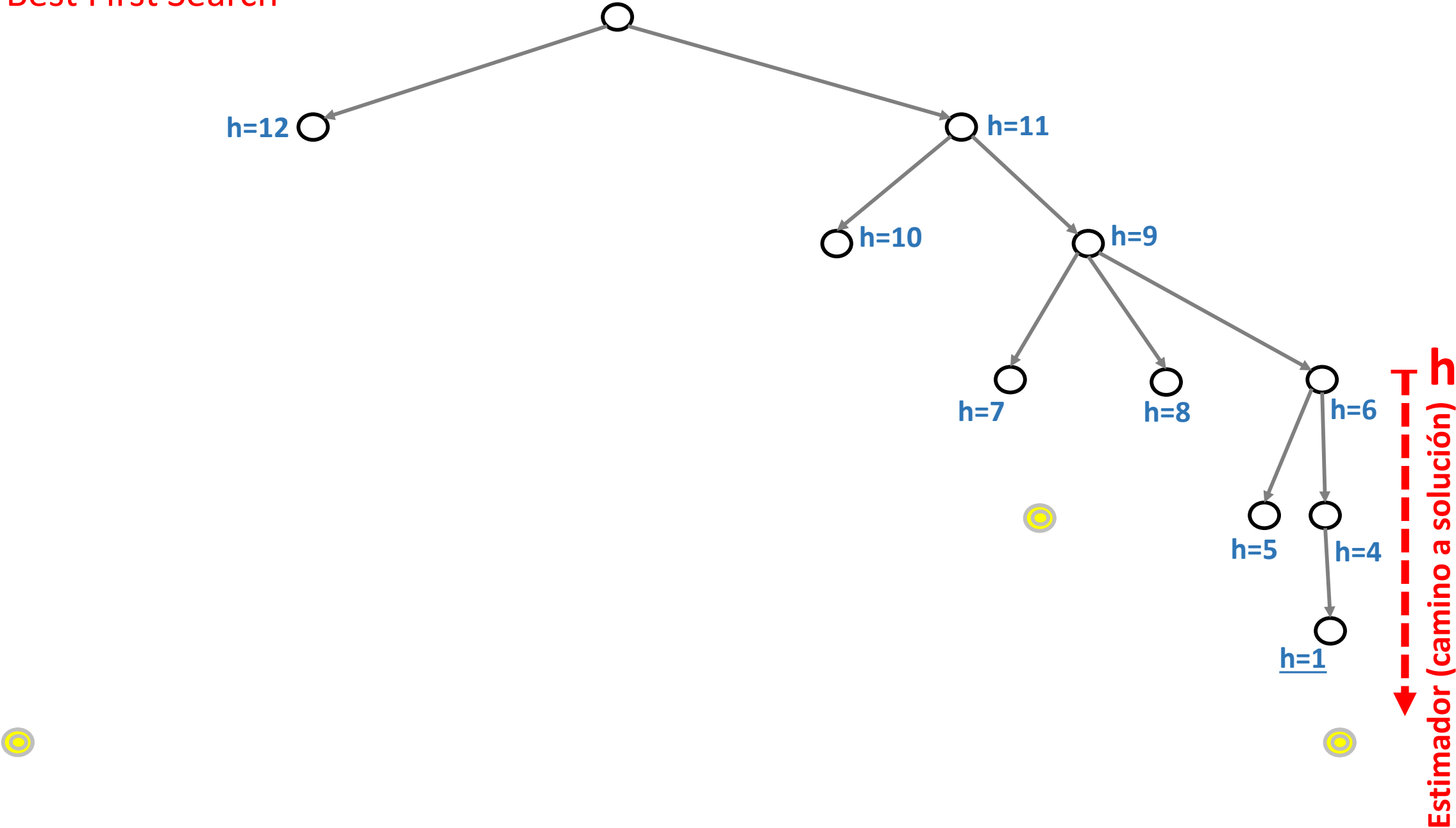
Greedy Best First Search



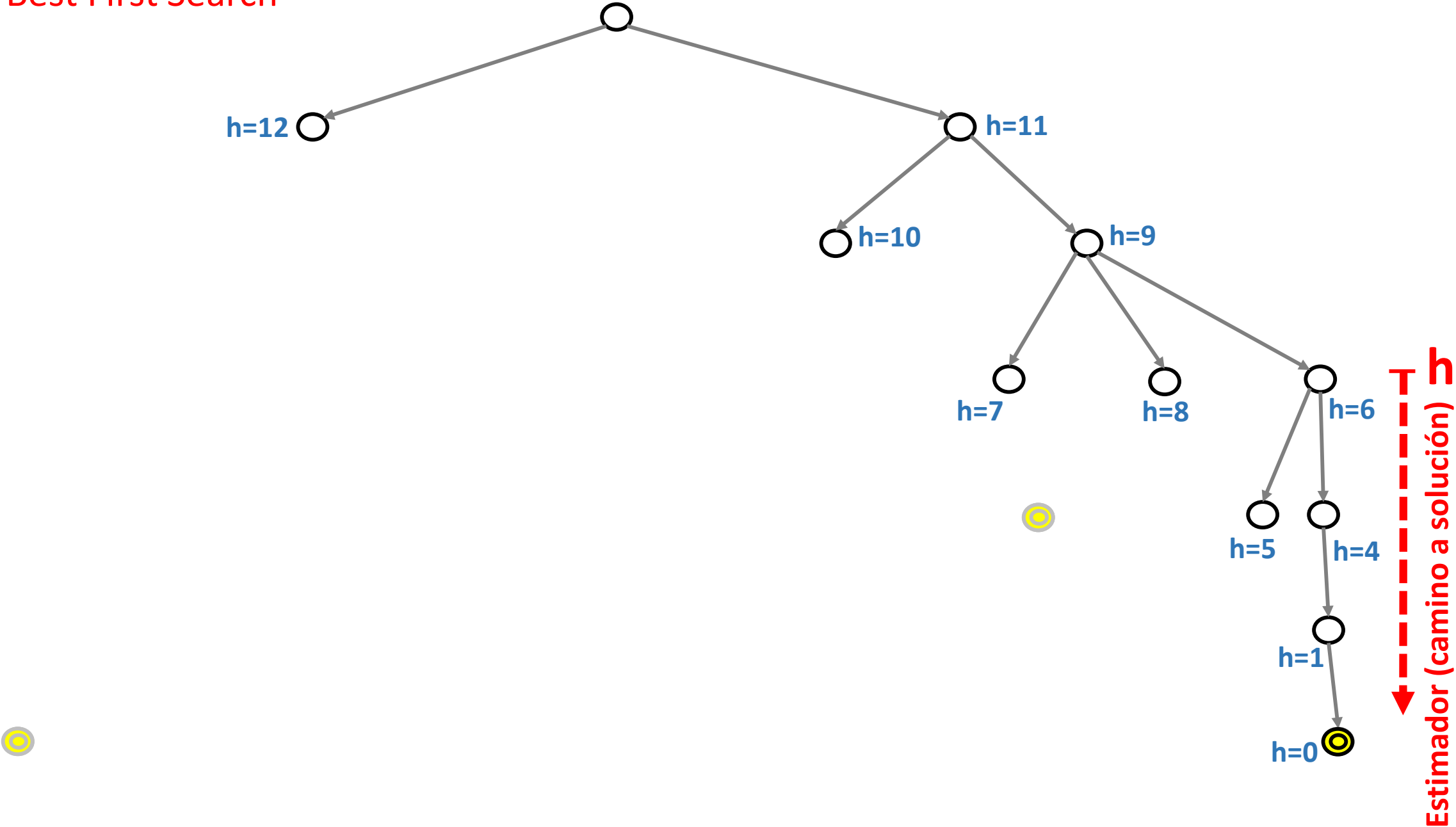
Greedy Best First Search



Greedy Best First Search



Greedy Best First Search



Greedy Best First Search

