

## EJERCICIO DE CLASE

Un robot está en una casa con habitaciones conectadas. Su tarea es ir desde la habitación A hasta la habitación E con el menor costo posible. Cada conexión entre habitaciones tiene un costo distinto (puede representar distancia o tiempo).

El mapa de action cost está Dado por:

```
action_costs = {  
    ('A', 'B'): 1,  
    ('A', 'C'): 4,  
    ('B', 'D'): 3,  
    ('C', 'D'): 2,  
    ('D', 'E'): 2,  
    ('B', 'A'): 1,  
    ('C', 'A'): 4,  
    ('D', 'B'): 3,  
    ('D', 'C'): 2,  
    ('E', 'D'): 2  
}
```

Y los estados inicial y objetivo son:

```
initial = 'A'  
goal = 'E'
```

Su deber es crear la definición de Actions y estimar cual es el mejor path usando Best-First Search.

La salida esperada es:

A → B → D → E

Costos:  $1 + 3 + 2 = 6$  , procure mostrar el costo final de la solución