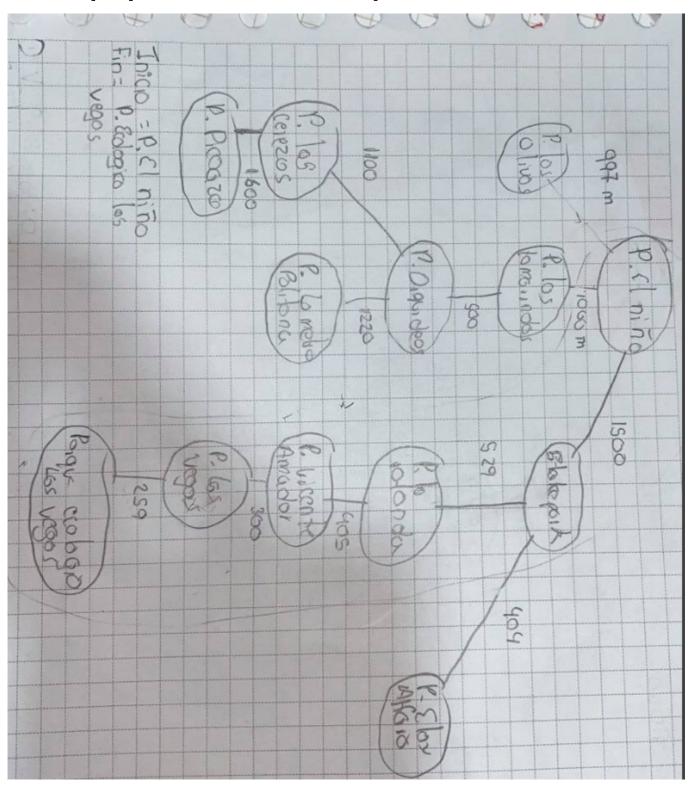
PRUEBA

Agregar un grafico con los nodos conformados.



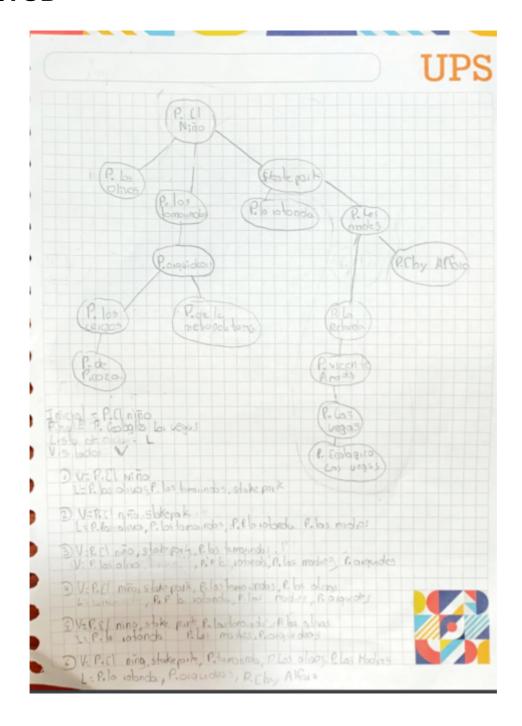
PRUEBA PRACTICA

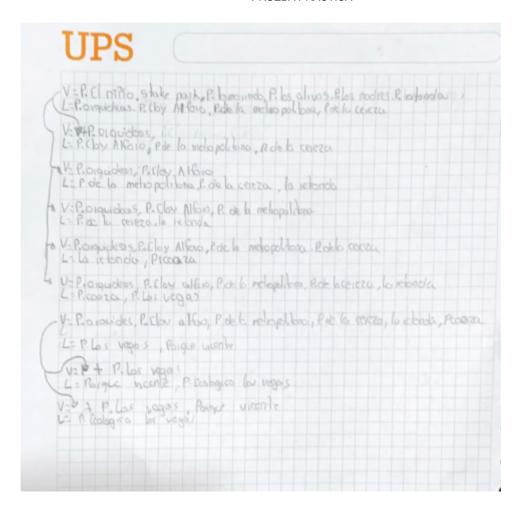
Generar un arbol de nodos que represente los datos del mapa para realizar la busqueda.

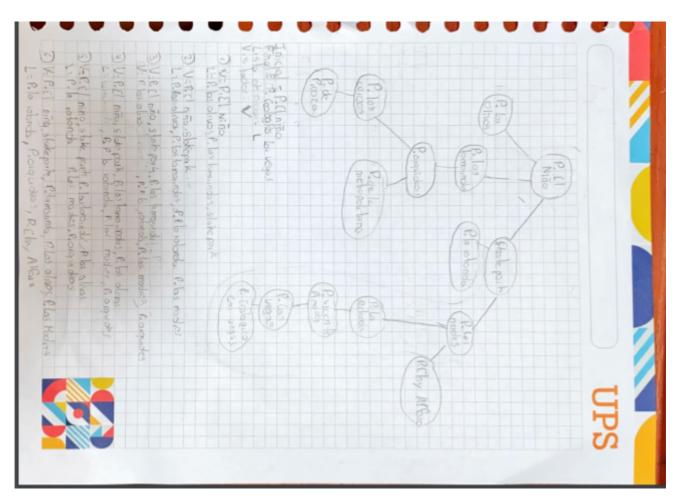


Realizar la busqueda por amplitud, profundida y costo.

AMPLITUD



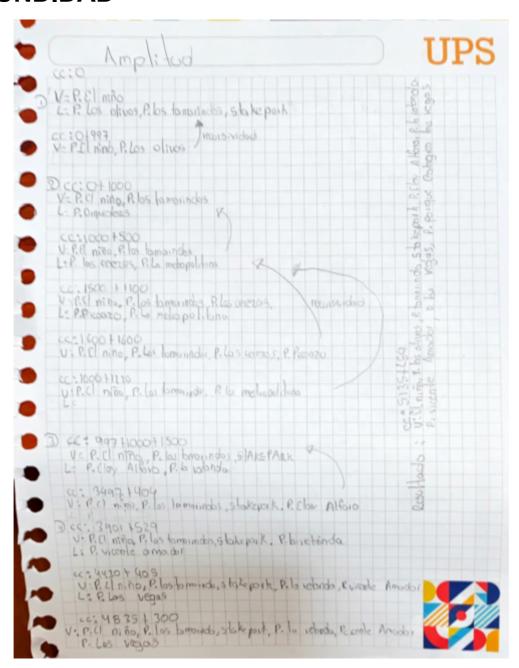


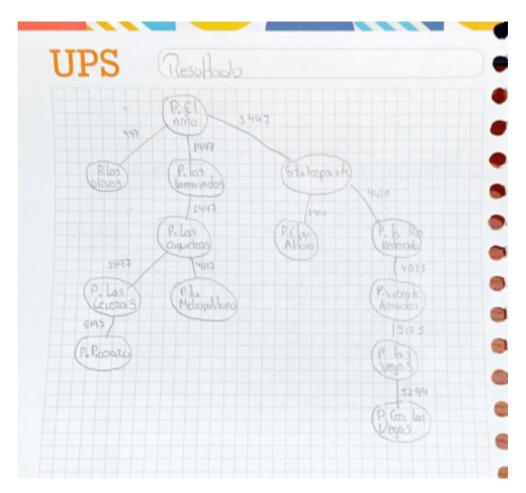




COSTOS

PROFUNDIDAD





 Programar y presentar los resultados mediante los algoritmos de busqueda.

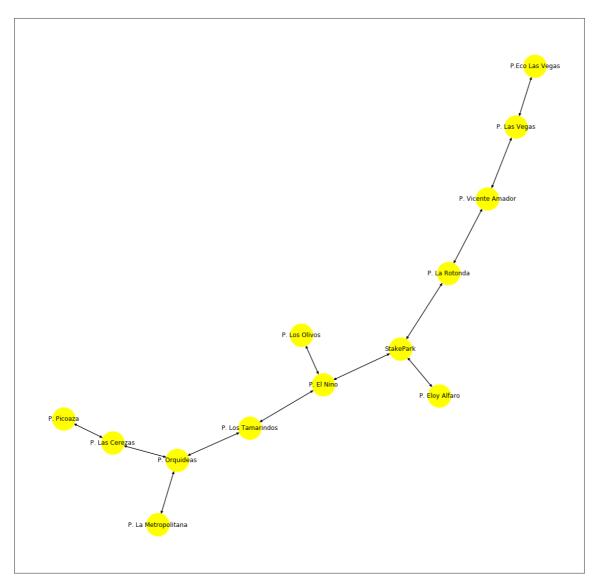
AMPLITUD

In [6]:

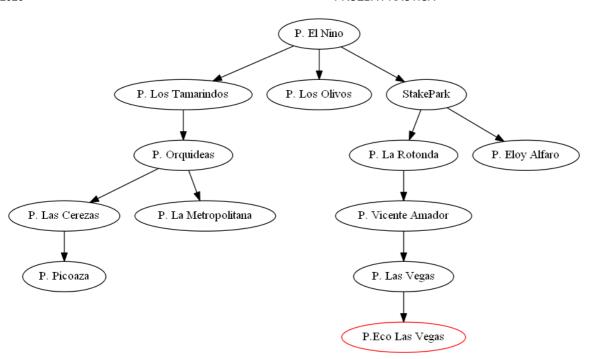
```
import networkx as nx
import numpy as np
import matplotlib.pyplot as plt
from IPython.display import Image, display
Grafo=nx.DiGraph()
def view_pydot(pdot):
    plt = Image(pdot.create_png())
    display(plt)
class Node:
    def __init__(self, data, child=None): # Constructor de la clase
        self.data = data
        self.child = None
        self.fathr = None
        self.cost = None
        self.set_child(child)
    def set_child(self, child): # Agregar hijos
        self.child = child
        if self.child is not None:
            for ch in self.child:
                ch.fathr = self
    def equal(self, node): # Igual al equals de Java
        if self.data == node.data:
            return True
        else:
            return False
    def on_list(self, node_list): # Verificar su el nodo esta en la lista
        listed = False
        for n in node list:
            if self.equal(n):
                listed = True
        return listed
    def __str__(self): # Igual al toString Java
        return str(self.data)
def graficar(datos):
    graf = nx.DiGraph()
    graf.add_nodes_from(datos)
    for valor, listaValor in datos.items():
        for a in listaValor:
            graf.add edge(valor,a,size=250)
    plt.figure(figsize=(20,20))
    nx.draw_networkx(graf, node_color = 'yellow', with_label = True, node_size=2000)
    plt.show()
def graficarRes(grafo):
    p=nx.drawing.nx_pydot.to_pydot(grafo)
```

```
view_pydot(p)
# Implementacion del metodo de busqueda por amplitud
def search_Amplitud_solution2(connections, init_state, solution):
    solved = False # Variable para almacenar el estado de la busqueda
    visited nodes = [] # Nodos visitados
    frontrs_nodes = [] # Nodos en busqueda o Lista nodos
    init_node = Node(init_state) # Nodo inicial
    frontrs_nodes.append(init_node)
    while (not solved) and len(frontrs_nodes) != 0:
        node = frontrs nodes[0]
        # extraer nodo y añadirlo a visitados
        visited_nodes.append(frontrs_nodes.pop(0))
        if node.data == solution: # Preguntar se el nodo obtenido es la solucion
            solved = True
            Grafo.add_node(node.data,color='red')
            return node # Retornamos el nodo de la solucion
        else:
            # expandir nodos hijo - ciudades con conexion
            node data = node.data
            child_list = []
            for chld in connections[node_data]:
                child = Node(chld)
                child list.append(child)
                if not child.on_list(visited_nodes) and not child.on_list(frontrs_nodes
):
                    frontrs_nodes.append(child)
                    Grafo.add_edge(node.data,child)
                    if child.on list(visited nodes):
                        Grafo.add_node(node.data,color='red')
            node.set_child(child_list)
hospitales = {
        'P. El Nino': {'P. Los Olivos', 'P. Los Tamarindos', 'StakePark'},
        'P. Los Olivos': {'P. El Nino'},
        'P. Los Tamarindos': {'P. Orquideas', 'P. El Nino'},
        'P. Orquideas': {'P. Las Cerezas', 'P. La Metropolitana', 'P. Los Tamarindos'},
        'P. Las Cerezas': {'P. Picoaza', 'P. Orquideas'},
        'P. Picoaza':{'P. Las Cerezas'},
        'P. La Metropolitana': {'P. Orquideas'},
        'StakePark':{'P. La Rotonda','P. Eloy Alfaro','P. El Nino'},
        'P. Eloy Alfaro':{'StakePark'},
        'P. La Rotonda':{'P. Vicente Amador', 'StakePark'},
        'P. Vicente Amador':{'P. Las Vegas','P. La Rotonda'},
        'P. Las Vegas':{'P.Eco Las Vegas', 'P. Vicente Amador'},
        'P.Eco Las Vegas':{'P. Las Vegas'}
}
graficar(hospitales)
init_state = 'P. El Nino'
solution = 'P.Eco Las Vegas'
solution node = search Amplitud solution2(hospitales, init state, solution)
# mostrar resultado
result = []
node = solution node
if node is not None:
```

```
while node.fathr is not None:
    result.append(node.data)
    node = node.fathr
    result.append(init_state)
    result.reverse() # Reverso el resultado (Solo para presentar)
    print(result)
else:
    print("No hay solucion !!!!")
graficarRes(Grafo)
```



['P. El Nino', 'StakePark', 'P. La Rotonda', 'P. Vicente Amador', 'P. Las Vegas', 'P.Eco Las Vegas']



COSTOS

In [2]:

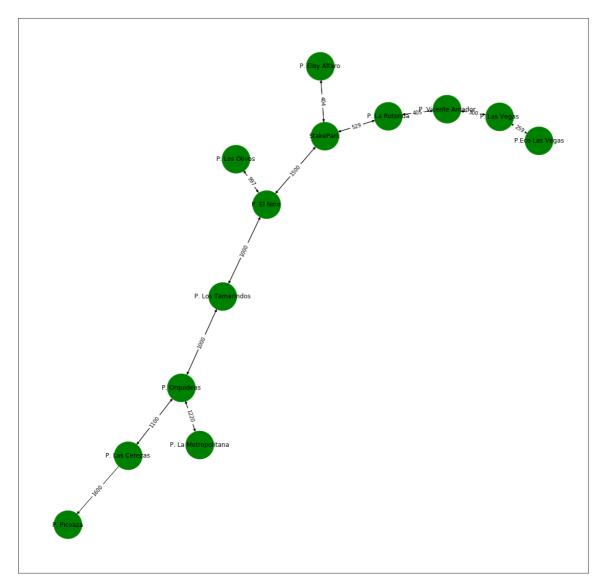
```
import networkx as nx
import numpy as np
import matplotlib.pyplot as plt
from IPython.display import Image, display
Grafo=nx.DiGraph()
def view_pydot(pdot):
    plt = Image(pdot.create_png())
    display(plt)
def graficar(datos):
    graf = nx.DiGraph()
    graf.add_nodes_from(datos)
    for valor, listaValor in datos.items():
        for a in listaValor:
            graf.add_edge(valor,a,size=250,length=str(listaValor[a]))
    pos = nx.spring_layout(graf)
    plt.figure(figsize=(20,20))
    #print(" ")
    labels = nx.get_edge_attributes(graf, 'length')
    #print(labels)
    nx.draw_networkx(graf, pos, node_color = 'green', with_labels = True, node_size=300
0)
    nx.draw_networkx_edge_labels(graf,pos,edge_labels=labels,font_color='black',font_si
ze=10)
    plt.show()
def graficarNodoResultado(grafo):
    p=nx.drawing.nx_pydot.to_pydot(grafo)
    for i, edge in enumerate(p.get_edges()):
        edge.set_label(str(edge.get_label()))
    view pydot(p)
class Node:
    def __init__(self, data, child=None): # Constructor de la clase
        self.data = data
        self.child = None
        self.fathr = None
        self.cost = None # Importante tener el costo de recorer el nodo
        self.set child(child)
    def set child(self, child): # Agregar hijos
        self.child = child
        if self.child is not None:
            for ch in self.child:
                ch.fathr = self
    def equal(self, node):
        if self.data == node.data:
            return True
        else:
            return False
    def on_list(self, node_list): # Verfiicar su el nodo esta en la lista
        listed = False
        for n in node list:
```

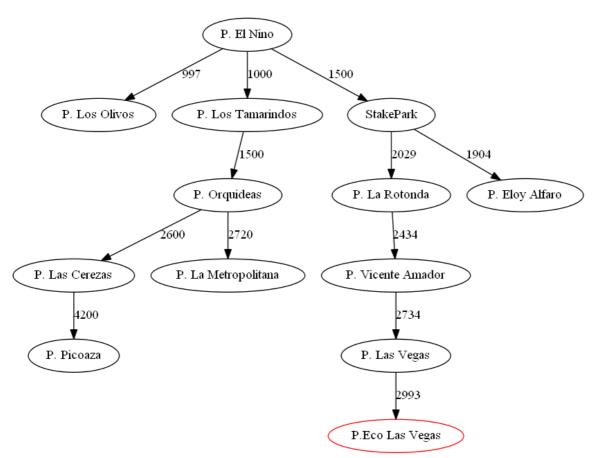
```
if self.equal(n):
                listed = True
        return listed
    def str (self): # Iqual al toString Java
        return str(self.data)
def Compare(node):
    return node.cost
# Implementacion del metodo de busqueda por costo
def search_costo_solucion(connections, init_state, solution,g):
    var=""
    solved = False # Variable para almacenar el estado de la busqueda
    visited nodes = [] # Nodos visitados
    frontier_nodes = [] # Nodos en busqueda o lista nodos o nodos por visitar
    init_node = Node(init_state) # Nodo inicial
    init_node.cost =0 # Agregar costo inicial
    frontier nodes.append(init node)
    while (not solved) and len(frontier nodes) != 0:
        frontier_nodes = sorted(frontier_nodes, key=Compare) # Ordenar Lista de nodos
        node = frontier nodes[0]
        visited_nodes.append(frontier_nodes.pop(0)) # Extraer nodo y añadirlo a visitad
05
        if node.data == solution:# Solucion encontrada
            solved = True
            g.add node(node.data,color='red')
            return node
        else:
            node_data = node.data# Expandir nodos hijo (ciudades con conexion)
            child_list = []
            for achild in connections[node_data]: # Recorrera cada uno de Los nodos hij
0.5
                child = Node(achild)
                cost = connections[node_data][achild] # Obtener el costo del nodo
                child.cost = node.cost + cost # Agregamos el costo actual del nodo + el
historial
                child list.append(child)
                if not child.on list(visited nodes):
                    if child.on list(frontier nodes): # Si está en la lista lo sustitui
mos con el nuevo valor de coste si es menor
                        g.add_edge(node.data,child,label=child.cost)
                        for n in frontier nodes:
                            if n.equal(child) and n.cost > child.cost:
                                frontier nodes.remove(n)
                                frontier_nodes.append(child)
                        g.add_edge(node.data,child,label=child.cost)
                        frontier nodes.append(child)
            node.set child(child list)
if __name__ == "__main__":
    virus = {
        'P. El Nino': {'P. Los Olivos':997, 'P. Los Tamarindos':1000, 'StakePark':1500},
        'P. Los Olivos': {'P. El Nino':997},
        'P. Los Tamarindos': {'P. Orquideas':500,'P. El Nino':1000},
        'P. Orquideas': {'P. Las Cerezas':1100,'P. La Metropolitana':1220,'P. Los Tamar
indos':1000},
```

```
'P. Las Cerezas': {'P. Picoaza':1600,'P. Orquideas':1100},
        'P. La Metropolitana': {'P. Orquideas':1220},
        'StakePark':{'P. La Rotonda':529,'P. Eloy Alfaro':404,'P. El Nino':1500},
        'P. Eloy Alfaro':{'StakePark':404},
        'P. La Rotonda':{'P. Vicente Amador':405, 'StakePark':529},
        'P. Vicente Amador':{'P. Las Vegas':300,'P. La Rotonda':405},
        'P. Las Vegas':{'P.Eco Las Vegas':259, 'P. Vicente Amador':300},
        'P.Eco Las Vegas':{'P. Las Vegas':259}
}
    init_state = 'P. El Nino'
    solution = 'P.Eco Las Vegas'
    solution_node = search_costo_solucion(virus, init_state, solution,Grafo)
    # mostrar resultado
    result = []
    node = solution_node
    if node is not None:
        while node.fathr is not None:
            result.append(node.data)
            node = node.fathr
        result.append(init state)
        result.reverse() # Reverso el resultado (Solo para presentar)
        print(result)
        print("Costo total: %s" % str(solution_node.cost)) # Imprimir el costo total de
llegar al nodo
   else:
        print("No hay solucion !!!!")
    graficar(virus)
    graficarNodoResultado(Grafo)
```

['P. El Nino', 'StakePark', 'P. La Rotonda', 'P. Vicente Amador', 'P. Las Vegas', 'P.Eco Las Vegas']

Costo total: 2993





PROFUNDIDAD

In [3]:

```
import networkx as nx
import numpy as np
import matplotlib.pyplot as plt
from IPython.display import Image, display
class Node:
    def __init__(self, data, child=None): # Constructor de la clase
        self.data = data
        self.child = None
        self.fathr = None
        self.cost = None
        self.set child(child)
    def set_child(self, child): # Agregar hijos
        self.child = child
        if self.child is not None:
            for ch in self.child:
                ch.fathr = self
    def equal(self, node): # Igual al equals de Java
        if self.data == node.data:
            return True
        else:
            return False
    def on list(self, node_list): # Verfiicar su el nodo esta en la lista
        listed = False
        for n in node list:
            if self.equal(n):
                listed = True
        return listed
    def __str__(self): # Igual al toString Java
        return str(self.data)
def Compare(node):
    return node.cost
def search_profundidad(init_node, solution, visited,con,costo,g):
    visited.append(init_node.data) #Lista de visitados
    if init node.data == solution: # Condicion de salida recursividad (Encontro la solu
cion)
        init node.cost=round(costo,2)
        g.add node(init node.data,color='red')
        return init_node # Retorno el nodo resultado
    else:
        # Expandir nodos sucesores (hijos)
        node data = init node.data
        child list=[]
        for node in con[node data]:
            child = Node(node)
            cost = con[node_data][node]
            child.cost=round(cost,2)
            child list.append(child)
        child list = sorted(child list, key=Compare)
        init node.set child(child list)
        for son in init node.child: # Recorrer los nodos hijos
            if not son.data in visited: # No deben estar en los nodos visitados
                # Llamada Recursiva
                costo=costo+son.cost
```

```
g.add_edge(init_node.data,son,label=costo)
                Solution = search_profundidad(son, solution, visited,con,costo,g)
                if Solution is not None: # Cuando encuentra una solucion
                    return Solution # Retornamos La solucion encontrada
        return None
educativos = {
        'P. El Nino': {'P. Los Olivos':997,'P. Los Tamarindos':1000,'StakePark':1500},
        'P. Los Olivos': {'P. El Nino':997},
        'P. Los Tamarindos': {'P. Orquideas':500,'P. El Nino':1000},
        'P. Orquideas': {'P. Las Cerezas':1100,'P. La Metropolitana':1220,'P. Los Tamar
indos':1000},
        'P. Las Cerezas': {'P. Picoaza':1600, 'P. Orquideas':1100},
        'P. Picoaza':{'P. Las Cerezas':1600},
        'P. La Metropolitana': {'P. Orquideas':1220},
        'StakePark':{'P. La Rotonda':529,'P. Eloy Alfaro':404,'P. El Nino':1500},
        'P. Eloy Alfaro':{'StakePark':404},
        'P. La Rotonda':{'P. Vicente Amador':405,'StakePark':529},
        'P. Vicente Amador':{'P. Las Vegas':300,'P. La Rotonda':405},
        'P. Las Vegas':{'P.Eco Las Vegas':259, 'P. Vicente Amador':300},
        'P.Eco Las Vegas':{'P. Las Vegas':259}
}
Grafo=nx.DiGraph()
def view pydot(pdot):
    plt= Image(pdot.create_png())
    display(plt)
def graficarNodo(datos):
    graf = nx.DiGraph()
    graf.add nodes from(datos)
    for valor, listaValor in datos.items():
        for a in listaValor:
            graf.add_edge(valor,a,size=250,length=str(listaValor[a]))
    pos = nx.spring_layout(graf)
    plt.figure(figsize=(20,20))
    labels = nx.get edge attributes(graf, 'length')
    nx.draw_networkx(graf, pos, node_color = 'green', with_labels = True, node_size=300
0)
    nx.draw_networkx_edge_labels(graf,pos,edge_labels=labels,font_color='black',font_si
ze=10)
    plt.show()
def graficarNodoResultado(grafo):
    p=nx.drawing.nx pydot.to pydot(grafo)
    for i, edge in enumerate(p.get_edges()):
        edge.set label(str(edge.get label()))
    view_pydot(p)
init_state = 'P. El Nino' # Creamos un estado inicial
solution = 'P.Eco Las Vegas' # La solucion que debe buscar
#Inicializamos las variables
solution node = None
visited = []
init node = Node(init state)
costo = 0
```

```
node = search_profundidad(init_node, solution, visited,educativos,costo,Grafo) # Llamam
os la metodo de busqueda
# Mostrar Resultado
result = []
if node is not None:
    fcosto=node.cost
    while node.fathr is not None:
        result.append(node.data)
        node = node.fathr
    result.append(init_state)
    result.reverse() # Reverso el resultado (Solo para presentar)
    print(result)
    print("Costo total: %s" % str(fcosto)) # Imprimir el costo total de llegar al nodo
else:
    print("No hay solucion")
```

```
['P. El Nino', 'StakePark', 'P. La Rotonda', 'P. Vicente Amador', 'P. Las Vegas', 'P.Eco Las Vegas']
Costo total: 5394
```