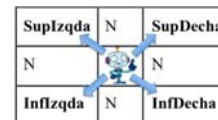
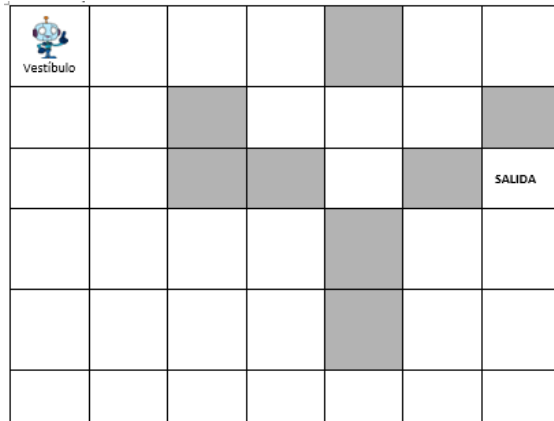


Dibot

Dibot es un robot que a diferencia de otros muchos agentes inteligentes, **sólo realiza movimientos en diagonal hacia delante o hacia atrás a celdas contiguas** a la celda en la que se encuentre. En la siguiente figura se muestra un ejemplo, los movimientos no válidos están marcados con N. Los movimientos válidos, todos con el mismo coste de aplicación, podrían ser identificados como: Superior Izquierda, Superior derecha, Inferior Izquierda, Inferior Derecha



El problema debe plantearse como un problema de búsqueda en un espacio de estados para encontrar una solución óptima, si existe, y que pueda ser resuelto usando la implementación en Python de cualquier estrategia de búsqueda de las vistas en clase.

1. **Realiza la formalización del problema** (dataclass estado, operadores, funciones testObjetivo, esValido, aplicaOperador, etc.)
2. **Propón una función heurística ADMISIBLE** para este problema.
3. **Realiza la traza para las estrategias Voraz y A***, realizando el control de estados repetidos: (Especifica en cada paso el árbol de búsqueda y el contenido del nodo Actual, la lista de Abiertos y la lista de Cerrados).