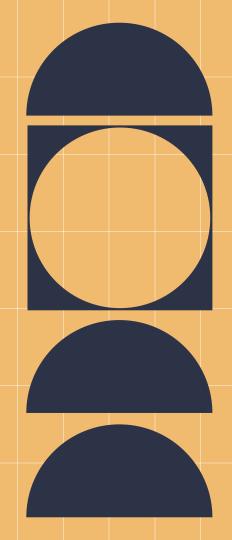
Métodos de Búsqueda

Sistemas de Inteligencia Artificial

Trabajo Práctico 1

Integrantes:

- Ignacio Villanueva: 59000
- Ignacio Mendez: 59058
- Guido Barbieri: 59567



¿Qué Veremos?





(02) Experimentaciones













Métodos de Búsqueda

Búsquedas Desinformadas

Depth-First Search

Breadth-First Search

Iterative Deepening
Depth-First Search

Búsquedas Informadas

Global Greedy Search

A*

Iterative Deepening A*

Heurísticas

1

Distancia Manhattan del jugador a la caja más cercana que no esté sobre un objetivo

Distancia de esa caja al objetivo más cercano.

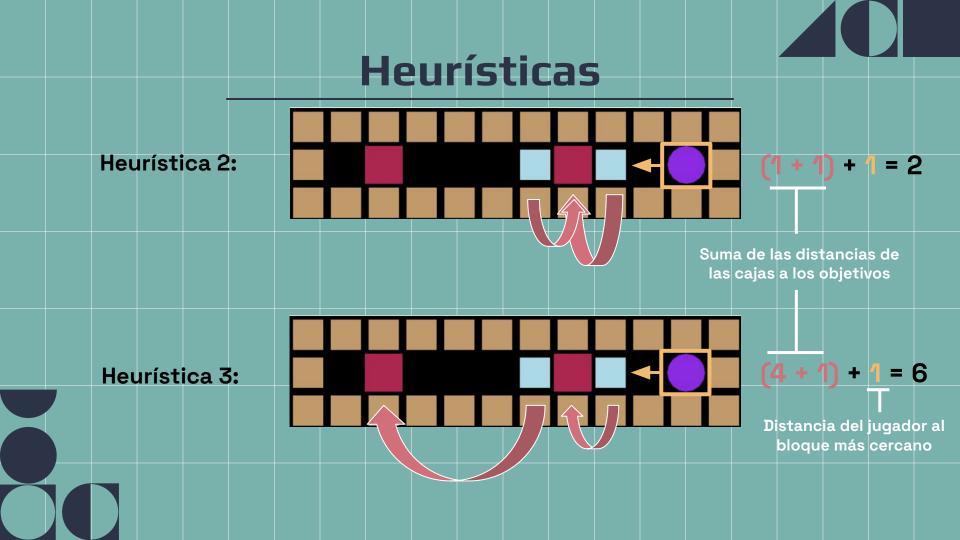
2

Distancia Manhattan del jugador a la caja más cercana que no esté sobre un objetivo

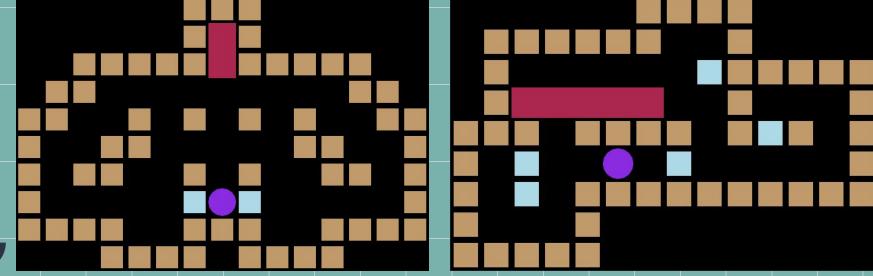
Suma de las distancias de las cajas al objetivo más cercano 3

Distancia Manhattan del jugador a la caja más cercana que no esté sobre un objetivo

Suma **mínima** de las distancias de las cajas a su correspondiente objetivo



Mapas



Mapa 1

Mapa 2

Mapas Mapa 3 Mapa 4





- Comparaciones entre Heurísticas
 Comparaciones entre Métodos
 Con detección de Deadlecke ve. Sin detección
 - 3. Con detección de Deadlocks vs. Sin detección





Comparaciones entre Heurísticas

(Utilizando IDA*)

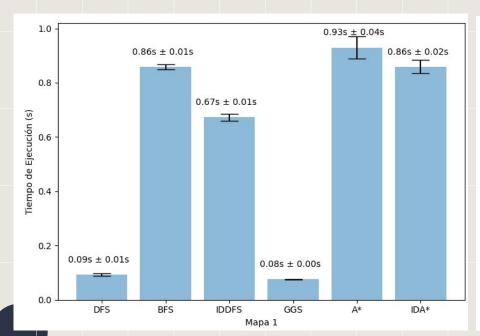
	(0 020.12.1.7)				
	Mapa 1		Mapa 2		
	Nodos Expandidos	Tiempo	Nodos Expandidos	Tiempo	
Heuristica 1	15.784	1,207 s ± 0,036 s	4.054.137	539,18394 s	
Heuristica 2	15.475	1,149 s ± 0,020 s	3.987.496	538,04055 s	
Heuristica 3	15.511	1,267 s ± 0,021 s	NO TERMINA	NO TERMINA	

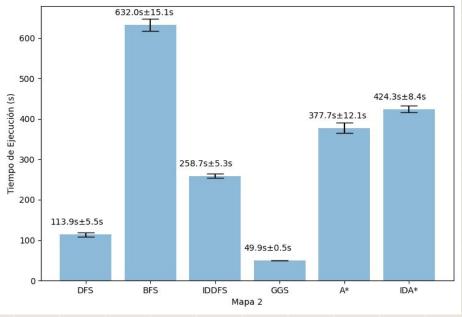
Comparaciones entre Heurísticas

(Utilizando IDA*)

	r	Мара З	Mapa 4		
	Nodos Expandidos	Tiempo	Nodos Expandidos	Tiempo	
Heuristica 1	138,303	14,198 s ± 0,530 s	7,290	0,755 s ± 0,025 s	
Heuristica 2	137,668	14,822 s ± 0,321 s	7,139	0,738 s ± 0,007 s	
Heuristica 3	137,798	61,205 s ± 0,383 s	7,233	2,028 s ± 0,010s	

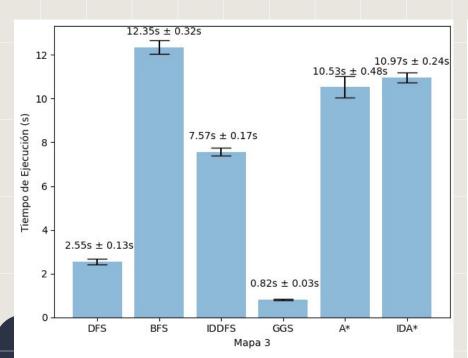


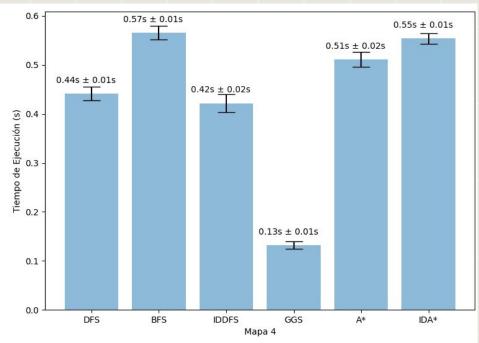




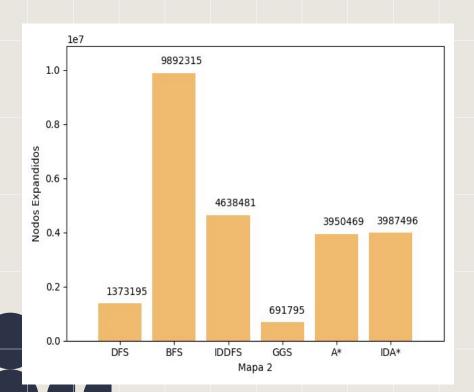


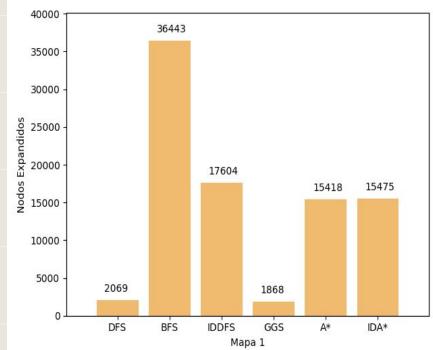




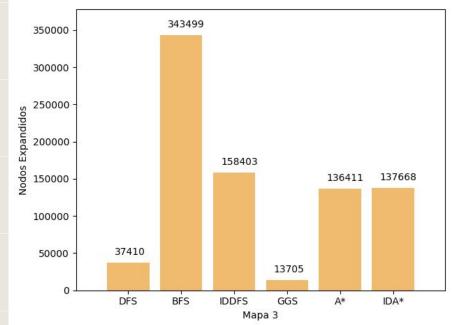




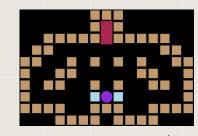








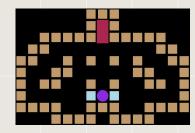
	<u>Optimo</u>	<u>DFS</u>	<u>BFS</u>	<u>IDDFS</u>	<u>GGS</u>	<u>A*</u>	IDA*
Mapa 1	78	1016	78	78	94	78	78
Mapa 2	229	17981	229	229	567	229	229
Мара 3	109	1713	109	109	181	109	109
Mapa 4	43	57	43	43	55	43	43
			Optimo!	Optimo!		Optimo!	Optimo!



Detección de Deadlocks

(Utilizando el Mapa 1)

	DFS BFS		<u>IDDFS</u>	
Sin detectar	Nodos Expandidos	Nodos Expandidos	Nodos Expandidos	
	10.887	70.471	34.282	
Sinacteetai	Tiempo 0,384 s ± 0,007 s	Tiempo 1,174 s ± 0,015 s	Tiempo 0,950 s ± 0,024 s	
Rendimiento	5,26 más nodos	1,93 más nodos	1,94 más nodos	
	expandidos	expandidos	expandidos	
	Tardó 4,81 veces	Tardó 1,53 veces	Tardó 1,64 veces	
	más	más	más	



Detección de Deadlocks

(Utilizando el Mapa 1)

	<u>GGS</u>	<u>A*</u>	IDA*	
	Nodos Expandidos 17.408	Nodos Expandidos 30.081	Nodos Expandidos 30.874	
Sin detectar	Tiempo 0,602 s ± 0,012 s	Tiempo 1.092 s ± 0,034 s	Tiempo 1.358 s ± 0,059 s	
Rendimiento 1,67 más nodos expandidos		2,04 más nodos expandidos	1,97 más nodos expandidos	
	Tardó 1,46 veces más	Tardó 1,34 veces más	Tardó 1,89 veces más	

Conclusiones

- 1. Mientras mejor es la heurística se expanden menos nodos. Sin embargo, tardan más ya que requieren mayor tiempo de procesamiento para lograr esa mayor "inteligencia".
- 2. Los métodos de búsqueda informados, si bien expanden menos nodos, lo cual implica un menor uso de memoria, son un poco más lentos que IDDFS.
- 3. No detectar deadlocks incrementa de manera significativa la cantidad de nodos expandidos y el tiempo de procesamiento. Esto es porque se recorre un camino del árbol que nunca llegará a una solución.