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