

Técnicas básicas de búsqueda para la resolución de problemas

José A. Alonso y Francisco J. Martín

Dpto. de Ciencias de la Computación e Inteligencia Artificial

UNIVERSIDAD DE SEVILLA

Problema de las jarras de agua

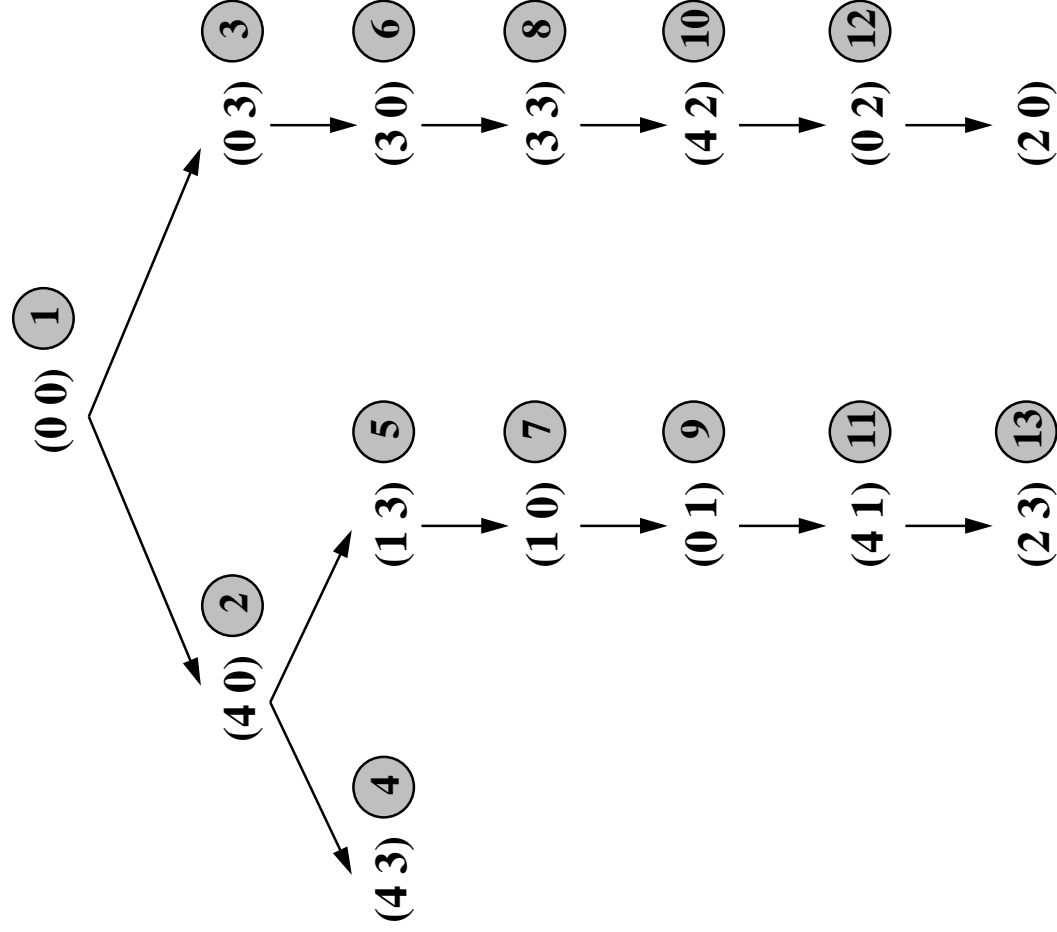
- **Enunciado:**
 - Se tienen dos jarras, una de 4 litros de capacidad y otra de 3.
 - Ninguna de ellas tiene marcas de medición.
 - Se tiene una bomba que permite llenar las jarras de agua.
 - Averiguar cómo se puede lograr tener exactamente 2 litros de agua en la jarra de 4 litros de capacidad.
- **Representación de estados:** $(x y) \in \{0, 1, 2, 3, 4\} \times \{0, 1, 2, 3\}$.
- **Número de estados:** 20.

Problema de las jarras de agua

- Estado inicial: (0 0).
- Estados finales: (2 y).
- Operadores:
 - Llenar la jarra de 4 litros con la bomba.
 - Llenar la jarra de 3 litros con la bomba.
 - Vaciar la jarra de 4 litros en el suelo.
 - Vaciar la jarra de 3 litros en el suelo.
 - Llenar la jarra de 4 litros con la jarra de 3 litros.
 - Llenar la jarra de 3 litros con la jarra de 4 litros.
 - Vaciar la jarra de 3 litros en la jarra de 4 litros.
 - Vaciar la jarra de 4 litros en la jarra de 3 litros.

Problema de las jarras de agua

- Grafo de búsqueda en anchura:



Problema de las jarras de agua

- Tabla de búsqueda en anchura:

Nodo	Actual	Sucesores	Abiertos
1	(0 0)	((4 0) (0 3))	((0 0))
2	(4 0)	((4 3) (1 3))	((4 0) (0 3))
3	(0 3)	((3 0))	((0 3) (4 3) (1 3))
4	(4 3)	()	((4 3) (1 3) (3 0))
5	(1 3)	((1 0))	((1 3) (3 0))
6	(3 0)	((3 3))	((3 0) (1 0))
7	(1 0)	((0 1))	((1 0) (3 3))
8	(3 3)	((4 2))	((3 3) (0 1))
9	(0 1)	((4 1))	((0 1) (4 2))
10	(4 2)	((0 2))	((4 2) (4 1))
11	(4 1)	((2 3))	((4 1) (0 2))
12	(0 2)	((2 0))	((0 2) (2 3))
13	(2 3)		((2 3) (2 0))

Definición de nodo

- **Nodo = Estado + Camino**
- **Representación de nodos en Lisp**

```
(defstruct (nodo (:constructor crea-nodo)
                (:conc-name nil))
  estado
  camino)
```

Procedimiento de búsqueda en anchura

1. Crear las siguientes variables locales
 - 1.1. ABIERTOS (para almacenar los nodos generados aún no analizados) con valor la lista formada por el nodo inicial (es decir, el nodo cuyo estado es el estado inicial y cuyo camino es la lista vacía);
 - 1.2. CERRADOS (para almacenar los nodos analizados) con valor la lista vacía;
 - 1.3. ACTUAL (para almacenar el nodo actual) con valor la lista vacía.
 - 1.4. NUEVOS-SUCESORES (para almacenar la lista de los sucesores del nodo actual) con valor la lista vacía.

Procedimiento de búsqueda en anchura

2. Mientras que ABIERTOS no esté vacía,
 - 2.1 Hacer ACTUAL el primer nodo de ABIERTOS
 - 2.2 Hacer ABIERTOS el resto de ABIERTOS
 - 2.3 Poner el nodo ACTUAL en CERRADOS.
 - 2.4 Si el nodo ACTUAL es un final,
 - 2.4.1 devolver el nodo ACTUAL y terminar.
 - 2.4.2 en caso contrario, hacer
 - 2.4.2.1 NUEVOS-SUCESORES la lista de sucesores del nodo ACTUAL que no están en ABIERTOS ni en CERRADOS y
 - 2.4.2.2 ABIERTOS la lista obtenida añadiendo los NUEVOS-SUCESORES al final de ABIERTOS.
3. Si ABIERTOS está vacía, devolver NIL.

Implementación de la búsqueda en anchura

- Funciones y variables dependientes del problema:
 - `*estado-inicial*`
 - `(es-estado-final estado)`
 - `*operadores*`
 - `(<operador> estado)`
 - `(aplica operador estado)`

Implementación de la búsqueda en anchura

```
(defun busqueda-en-anchura ()
  (let ((abiertos (list (crea-nodo :estado *estado-inicial*      ;1.1
                           :camino nil)))
        (cerrados nil)                                       ;1.2
        (actual nil)                                         ;1.3
        (nuevos-sucesores nil))                               ;1.4
    (loop until (null abiertos) do                             ;2
      (setf actual (first abiertos))                           ;2.1
      (setf abiertos (rest abiertos))                         ;2.2
      (setf cerrados (cons actual cerrados))                  ;2.3
      (cond ((es-estado-final (estado actual))                ;2.4
              (return actual))                                 ;2.4.1
            (t (setf nuevos-sucesores                          ;2.4.2.1
                  (nuevos-sucesores actual abiertos cerrados))
                (setf abiertos                                ;2.4.2.2
                      (append abiertos nuevos-sucesores))))))
```

Implementación de la búsqueda en anchura

```
(defun nuevos-sucesores (nodo abiertos cerrados)
  (elimina-duplicados (sucesores nodo) abiertos cerrados))

(defun sucesores (nodo)
  (let ((resultado ()))
    (loop for operador in *operadores* do
      (let ((siguiente (sucesor nodo operador)))
        (when siguiente (push siguiente resultado))))
    (nreverse resultado)))

(defun sucesor (nodo operador)
  (let ((siguiente-estado (aplica operador (estado nodo))))
    (when siguiente-estado
      (crea-nodo :estado siguiente-estado
                 :camino (cons operador
                                (camino nodo))))))
```

Implementación de la búsqueda en anchura

```
(defun elimina-duplicados (nodos abiertos cerrados)
  (loop for nodo in nodos
        when (and (not (esta nodo abiertos))
                  (not (esta nodo cerrados)))
        collect nodo))
```

```
(defun esta (nodo lista-de-nodos)
  (let ((estado (estado nodo)))
    (loop for n in lista-de-nodos
          thereis (equalp estado (estado n)))))
```

Soluciones de los problemas en anchura

- Problema de las jarras:

```
> (load "p-jarras-1.lsp")
T
> (load "b-anchura.lsp")
T
> (busqueda-en-anchura)
#S(NODO :ESTADO (2 3)
    :CAMINO (LLENAR-JARRA-3-CON-JARRA-4
             LLENAR-JARRA-4
             VACIAR-JARRA-4-EN-JARRA-3
             VACIAR-JARRA-3
             LLENAR-JARRA-3-CON-JARRA-4
             LLENAR-JARRA-4))
```

Soluciones de los problemas en anchura

```
> (trace es-estado-final)
> (busqueda-en-anchura)
1. Trace: (ES-ESTADO-FINAL '(0 0))
1. Trace: (ES-ESTADO-FINAL '(4 0))
1. Trace: (ES-ESTADO-FINAL '(0 3))
1. Trace: (ES-ESTADO-FINAL '(4 3))
1. Trace: (ES-ESTADO-FINAL '(1 3))
1. Trace: (ES-ESTADO-FINAL '(3 0))
1. Trace: (ES-ESTADO-FINAL '(1 0))
1. Trace: (ES-ESTADO-FINAL '(3 3))
1. Trace: (ES-ESTADO-FINAL '(0 1))
1. Trace: (ES-ESTADO-FINAL '(4 2))
1. Trace: (ES-ESTADO-FINAL '(4 1))
1. Trace: (ES-ESTADO-FINAL '(0 2))
1. Trace: (ES-ESTADO-FINAL '(2 3))
> (untrace)
```

Soluciones de los problemas en anchura

```
> (time (busqueda-en-anchura))
Real time: 0.416386 sec.
Run time: 0.41 sec.
Space: 7236 Bytes
#S(NODO :ESTADO (2 3)
    :CAMINO (LLENAR-JARRA-3-CON-JARRA-4
              LLENAR-JARRA-4
              VACIAR-JARRA-4-EN-JARRA-3
              VACIAR-JARRA-3
              LLENAR-JARRA-3-CON-JARRA-4
              LLENAR-JARRA-4))
```

Soluciones de los problemas en anchura

- Problema del viaje

```
> (load "p-viaje.lsp")
T
> (time (busqueda-en-anchura))
Real time: 0.193813 sec.
Run time: 0.18 sec.
Space: 3260 Bytes
#S(NODO :ESTADO ALMERIA
      :CAMINO (IR-A-ALMERIA
                IR-A-GRANADA
                IR-A-CORDOBA))
```


Soluciones de los problemas en anchura

- Problema del granjero:

```
> (load "p-granjero-1.lsp")
T
> (time (busqueda-en-anchura))
Real time: 0.179287 sec.
Run time: 0.17 sec.
Space: 3432 Bytes
#S(NODO :ESTADO (D D D D)
    :CAMINO (PASAN-GRANJERO-Y-CABRA
             PASA-GRANJERO-SOLO
             PASAN-GRANJERO-Y-COL
             PASAN-GRANJERO-Y-CABRA
             PASAN-GRANJERO-Y-LOBO
             PASA-GRANJERO-SOLO
             PASAN-GRANJERO-Y-CABRA)))
```

Soluciones de los problemas en anchura

- Problema del 8-puzzle:

```
> (load "p-8-puzzle.lsp")
T
> (time (busqueda-en-anchura))
Real time: 4.513453 sec.
Run time: 4.51 sec.
Space: 68292 Bytes
#S(NODO :ESTADO #2A((1 2 3) (8 H 4) (7 6 5))
    :CAMINO (MOVER-DERECHA
             MOVER-ABAJO
             MOVER-IZQUIERDA
             MOVER-ARRIBA
             MOVER-ARRIBA))
```

Soluciones de los problemas en anchura

- Estadística de búsqueda en anchura:

	Tiempo (seg.)	Espacio (bytes)	Nodos analizados	Máximo en abiertos	Profundidad máxima
Viaje	0.18	3.260	8	4	3
Granjero	0.18	3.432	10	2	7
Jarras	0.41	7.236	13	3	6
8-puzzle	4.51	68.292	46	33	5

Propiedades de la búsqueda en anchura

- **Complejidad:**
 - r : factor de ramificación.
 - p : profundidad de la solución.
 - Complejidad en tiempo: $O(r^p)$.
 - Complejidad en espacio: $O(r^p)$.
- **Es completa.**
- **Es minimal.**

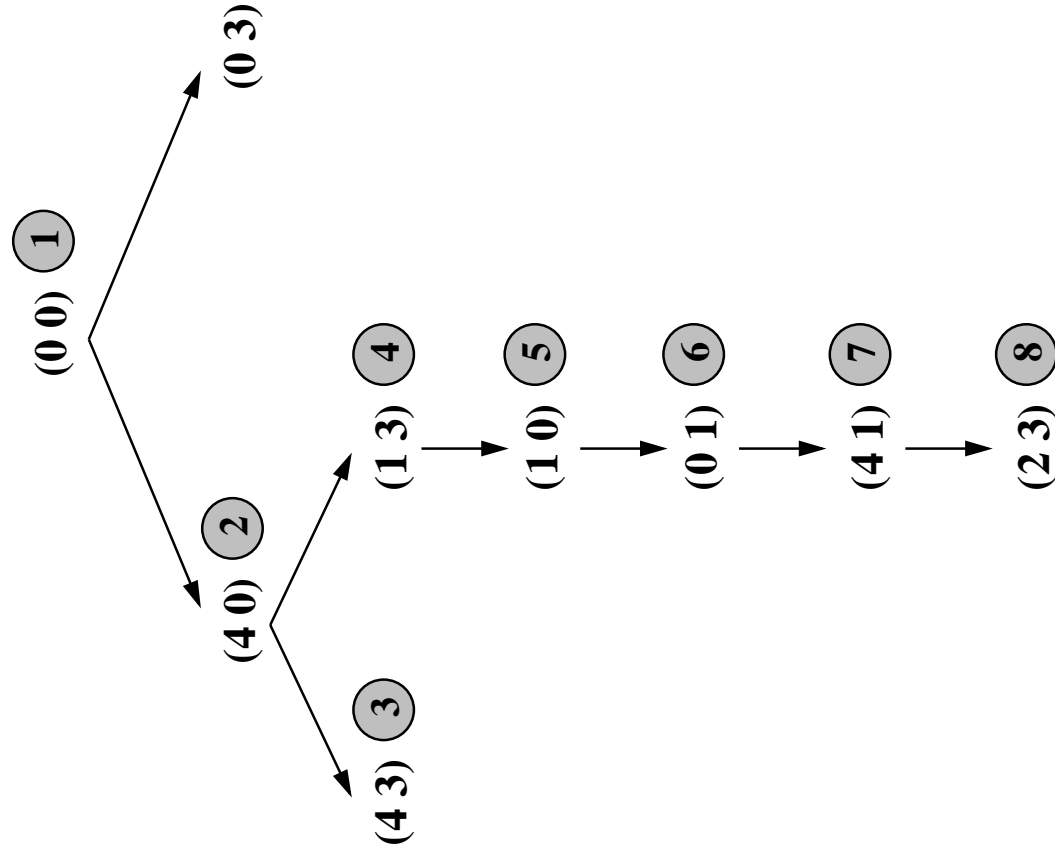
Limitaciones de la búsqueda en anchura

```
> (load "p-8-puzzle.lsp")
T
> (load "b-anchura.lsp")
T
> (setf *estado-inicial*
      (make-array '(3 3)
                  :initial-contents '((4 8 1) (3 H 2) (7 6 5))))
#2A((4 8 1) (3 H 2) (7 6 5))
> (time (busqueda-en-anchura))

** - EVAL: User break
Real time: 100.43055 sec.
Run time: 96.08 sec.
Space: 1457680 Bytes
GC: 3, GC time: 0.47 sec.
```

Problema de las jarras de agua

- Grafo de búsqueda en profundidad:



Problema de las jarras de agua

- Tabla de búsqueda en profundidad:

Nodo	Actual	Sucesores	Abiertos
1	(0 0)	((4 0) (0 3))	((0 0))
2	(4 0)	((4 3) (1 3))	((4 0) (0 3))
3	(4 3)	()	((4 3) (1 3) (0 3))
4	(1 3)	((1 0))	((1 3) (0 3))
5	(1 0)	((0 1))	((1 0) (0 3))
6	(0 1)	((4 1))	((0 1) (0 3))
7	(4 1)	((2 3))	((4 1) (0 3))
8	(2 3)		((2 3) (0 3))

- Estados de la solución:

((2 3) (4 1) (0 1) (1 0) (1 3) (4 0) (0 0))

Procedimiento de búsqueda en profundidad

1. Crear las siguientes variables locales
 - 1.1. ABIERTOS (para almacenar los nodos generados aún no analizados) con valor la lista formada por el nodo inicial (es decir, el nodo cuyo estado es el estado inicial y cuyo camino es la lista vacía);
 - 1.2. CERRADOS (para almacenar los nodos analizados) con valor la lista vacía;
 - 1.3. ACTUAL (para almacenar el nodo actual) con valor la lista vacía.
 - 1.4. NUEVOS-SUCESORES (para almacenar la lista de los sucesores del nodo actual) con valor la lista vacía.

Procedimiento de búsqueda en profundidad

2. Mientras que ABIERTOS no esté vacía,
 - 2.1 Hacer ACTUAL el primer nodo de ABIERTOS
 - 2.2 Hacer ABIERTOS el resto de ABIERTOS
 - 2.3 Poner el nodo ACTUAL en CERRADOS.
 - 2.4 Si el nodo ACTUAL es un final,
 - 2.4.1 devolver el nodo ACTUAL y terminar.
 - 2.4.2 en caso contrario, hacer
 - 2.4.2.1 NUEVOS-SUCESORES la lista de sucesores del nodo ACTUAL que no están en ABIERTOS ni en CERRADOS y
 - 2.4.2.2 ABIERTOS la lista obtenida añadiendo los NUEVOS-SUCESORES al principio de ABIERTOS.
3. Si ABIERTOS está vacía, devolver NIL.

Implementación de la búsqueda en profundidad

```
(defun busqueda-en-profundidad ()
  (let ((abiertos (list (crea-nodo :estado *estado-inicial*      ;1.1
                           :camino nil)))
        (cerrados nil)                                       ;1.2
        (actual nil)                                         ;1.3
        (nuevos-sucesores nil))                             ;1.4
    (loop until (null abiertos) do                            ;2
      (setf actual (first abiertos))                          ;2.1
      (setf abiertos (rest abiertos))                        ;2.2
      (setf cerrados (cons actual cerrados))                 ;2.3
      (cond ((es-estado-final (estado actual))               ;2.4
             (return actual))                                ;2.4.1
            (t (setf nuevos-sucesores                        ;2.4.2.1
                  (nuevos-sucesores actual abiertos cerrados))
              (setf abiertos                                ;2.4.2.2
                    (append nuevos-sucesores abiertos))))))
```

Soluciones de los problemas en profundidad

- Problema de las jarras:

```
> (load "p-jarras-1.lsp")
T
> (load "b-profundidad.lsp")
T
> (busqueda-en-profundidad)
#S(NODO :ESTADO (2 3)
    :CAMINO (LLENAR-JARRA-3-CON-JARRA-4
             LLENAR-JARRA-4
             VACIAR-JARRA-4-EN-JARRA-3
             VACIAR-JARRA-3
             LLENAR-JARRA-3-CON-JARRA-4
             LLENAR-JARRA-4))
```

Soluciones de los problemas en profundidad

```
> (trace es-estado-final)
(ES-ESTADO-FINAL)
> (busqueda-en-profundidad)
1. Trace: (ES-ESTADO-FINAL '(0 0))
1. Trace: (ES-ESTADO-FINAL '(4 0))
1. Trace: (ES-ESTADO-FINAL '(4 3))
1. Trace: (ES-ESTADO-FINAL '(1 3))
1. Trace: (ES-ESTADO-FINAL '(1 0))
1. Trace: (ES-ESTADO-FINAL '(0 1))
1. Trace: (ES-ESTADO-FINAL '(4 1))
1. Trace: (ES-ESTADO-FINAL '(2 3))
#S(NODO :ESTADO (2 3)
      :CAMINO (LLENAR-JARRA-3-CON-JARRA-4 LLENAR-JARRA-4
               VACIAR-JARRA-4-EN-JARRA-3 VACIAR-JARRA-3
               LLENAR-JARRA-3-CON-JARRA-4 LLENAR-JARRA-4))
```

Soluciones de los problemas en profundidad

```
> (time (busqueda-en-profundidad))
Real time: 0.212187 sec.
Run time: 0.19 sec.
Space: 3576 Bytes
#S(NODO :ESTADO (2 3)
    :CAMINO (LLENAR-JARRA-3-CON-JARRA-4
              LLENAR-JARRA-4
              VACIAR-JARRA-4-EN-JARRA-3
              VACIAR-JARRA-3
              LLENAR-JARRA-3-CON-JARRA-4
              LLENAR-JARRA-4))
```

Soluciones de los problemas en profundidad

- Problema del viaje:

```
> (load "p-viaje.lsp")
T
> (time (busqueda-en-profundidad))
Real time: 0.099907 sec.
Run time: 0.1 sec.
Space: 1968 Bytes
#S(NODO :ESTADO ALMERIA
      :CAMINO (IR-A-ALMERIA
                IR-A-GRANADA
                IR-A-CORDOBA))
```

Soluciones de los problemas en profundidad

- Problema del granjero:

```
> (load "p-granjero-1.lsp")
T
> (time (busqueda-en-profundidad))
Real time: 0.136214 sec.
Run time: 0.14 sec.
Space: 2800 Bytes
#S(NODO :ESTADO (D D D D)
    :CAMINO (PASAN-GRANJERO-Y-CABRA
             PASA-GRANJERO-SOLO
             PASAN-GRANJERO-Y-COL
             PASAN-GRANJERO-Y-CABRA
             PASAN-GRANJERO-Y-LOBO
             PASA-GRANJERO-SOLO
             PASAN-GRANJERO-Y-CABRA)))
```

Soluciones de los problemas en profundidad

- Estadística de búsqueda en profundidad:

	Tiempo (seg.)	Espacio (bytes)	Nodos analizados	Máximo en abiertos	Profundidad máxima
Viaje	0.1	1.968	5	4	3
Granjero	0.14	2.800	8	3	7
Jarras	0.19	3.576	8	3	6
8-puzzle	—	—	—	—	—

Propiedades de la búsqueda en profundidad

- Complejidad:
 - r : factor de ramificación.
 - m : máxima profundidad de la búsqueda.
 - Complejidad en tiempo: $O(r^m)$.
 - Complejidad en espacio: $O(rm)$.
- No es completa.
- No es minimal.

Problema sin solución en profundidad

- **Enunciado:**

- Una persona puede moverse en línea recta dando cada vez un paso hacia la derecha o hacia la izquierda.
- Representamos su posición mediante un número entero.
- La posición inicial es 0.
- La posición aumenta en 1 por cada paso a la derecha.
- La posición decrece en 1 por cada paso a la izquierda.
- El problema consiste en llegar a la posición -3.

Problema sin solución en profundidad

- Representación de los estados: x un número entero.
- Número de estados: infinito.
- Estado inicial: 0.
- Estado final: -3.
- Operadores:
 - Moverse un paso a la derecha.
 - Moverse un paso a la izquierda.

Problema sin solución en profundidad

- Implementación del problema del paseo

```
(defparameter *estado-inicial* 0)
```

```
(defparameter *estado-final* -3)
```

```
(defun es-estado-final (estado)  
  (= estado *estado-final*))
```

```
(defparameter *operadores*  
  '(mover-a-derecha  
    mover-a-izquierda))
```

Problema sin solución en profundidad

```
(defun mover-a-derecha (estado)
  (+ estado 1))
```

```
(defun mover-a-izquierda (estado)
  (- estado 1))
```

```
(defun aplica (operador estado)
  (funcall (symbol-function operador) estado))
```

Problema sin solución en profundidad

- Resolución del problema del paseo

```
> (load "p-paseo.lsp")
T
> (load "b-profundidad.lsp")
T
> (trace es-estado-final)
(ES-ESTADO-FINAL)
> (busqueda-en-profundidad)

1. Trace: (ES-ESTADO-FINAL '0)
1. Trace: (ES-ESTADO-FINAL '1)
1. Trace: (ES-ESTADO-FINAL '2)
1. Trace: (ES-ESTADO-FINAL '3)
*** - PRINT: User break
1. Break> abort
```

Problema sin solución en profundidad

```
> (load "b-anchura.lsp")
T
> (busqueda-en-anchura)
1. Trace: (ES-ESTADO-FINAL '0)
1. Trace: (ES-ESTADO-FINAL '1)
1. Trace: (ES-ESTADO-FINAL '-1)
1. Trace: (ES-ESTADO-FINAL '2)
1. Trace: (ES-ESTADO-FINAL '-2)
1. Trace: (ES-ESTADO-FINAL '3)
1. Trace: (ES-ESTADO-FINAL '-3)
#S(NODO :ESTADO -3
      :CAMINO (MOVER-A-IZQUIERDA MOVER-A-IZQUIERDA MOVER-A-IZQUIERDA))
```

Problema resoluble por profundidad y no por anchura

```
> (load "p-8-puzzle.lsp")
T
> (load "b-profundidad.lsp")
T
> (setf *estado-inicial*
      (make-array '(3 3)
                  :initial-contents '((4 8 1) (3 H 2) (7 6 5))))
#2A((4 8 1) (3 H 2) (7 6 5))
> (time (busqueda-en-profundidad))
Real time: 0.709987 sec.
Run time: 0.71 sec.
Space: 10660 Bytes
#S(NODO :ESTADO #2A((1 2 3) (8 H 4) (7 6 5))
    :CAMINO (MOVER-IZQUIERDA MOVER-ABAJO MOVER-DERECHA MOVER-DERECHA
             MOVER-ARRIBA MOVER-IZQUIERDA MOVER-IZQUIERDA MOVER-ABAJO
             MOVER-DERECHA MOVER-DERECHA MOVER-ARRIBA MOVER-IZQUIERDA))
```


Lisp: Argumentos claves

```
(defun f (&key (x 1) (y 2)) (list x y)) => F
(f :x 5 :y 3)                        => (5 3)
(f :y 3 :x 5)                        => (5 3)
(f :y 3)                              => (1 3)
(f)                                    => (1 2)
```

Procedimiento de búsqueda en profundidad acotada

1. Crear las siguientes variables locales
 - 1.1. ABIERTOS (para almacenar los nodos generados aún no analizados) con valor la lista formada por el nodo inicial (es decir, el nodo cuyo estado es el estado inicial y cuyo camino es la lista vacía);
 - 1.2. CERRADOS (para almacenar los nodos analizados) con valor la lista vacía;
 - 1.3. ACTUAL (para almacenar el nodo actual) con valor la lista vacía.
 - 1.4. NUEVOS-SUCESORES (para almacenar el la lista de los sucesores del nodo actual) con valor la lista vacía.

Procedimiento de búsqueda en profundidad acotada

2. Mientras que ABIERTOS no esté vacía,
 - 2.1 Hacer ACTUAL el primer nodo de ABIERTOS
 - 2.2 Hacer ABIERTOS el resto de ABIERTOS
 - 2.3 Poner el nodo ACTUAL en CERRADOS.
 - 2.4 Si el nodo ACTUAL es un final,
 - 2.4.1 devolver el nodo ACTUAL y terminar.
 - 2.4.2 si la profundidad del ACTUAL es menor que la cota, hacer
 - 2.4.2.1 NUEVOS-SUCESORES la lista de sucesores del nodo ACTUAL que no están en ABIERTOS ni en CERRADOS y
 - 2.4.2.2 ABIERTOS la lista obtenida añadiendo los NUEVOS-SUCESORES al principio de ABIERTOS.
3. Si ABIERTOS está vacía, devolver NIL.

Implementación de la búsqueda en profundidad acotada

```
(defun busqueda-en-profundidad-acotada (&key (cota 5))
  (let ((abiertos (list (crea-nodo :estado *estado-inicial*
                                :camino nil))) ;1.1
        (cerrados nil) ;1.2
        (actual nil) ;1.3
        (nuevos-sucesores nil)) ;1.4
    (loop until (null abiertos) do ;2
      (setf actual (first abiertos)) ;2.1
      (setf abiertos (rest abiertos)) ;2.2
      (setf cerrados (cons actual cerrados)) ;2.3
      (cond ((es-estado-final (estado actual)) ;2.4
             (return actual)) ;2.4.1
            ((< (length (camino actual)) cota)
             (setf nuevos-sucesores ;2.4.2.1
                  (nuevos-sucesores actual abiertos cerrados))
             (setf abiertos (append nuevos-sucesores abiertos))))))
```

Propiedades de la búsqueda en profundidad acotada

- **Complejidad:**
 - r : factor de ramificación.
 - c : cota de la profundidad.
 - Complejidad en tiempo: $O(r^c)$.
 - Complejidad en espacio: $O(rc)$.
- Es completa cuando la cota es mayor que la profundidad de la solución.
- No es minimal.

Comparación de profundidad acotada

- Solución del 8-puzzle por profundidad acotada:

```
> (load "p-8-puzzle.lsp")
T
> (load "b-profundidad-acotada.lsp")
T
> (time (busqueda-en-profundidad-acotada))
Real time: 1.212106 sec.
Run time: 1.21 sec.
Space: 17704 Bytes
#S(NODO :ESTADO #2A((1 2 3) (8 H 4) (7 6 5))
    :CAMINO (MOVER-DERECHA
             MOVER-ABAJO
             MOVER-IZQUIERDA
             MOVER-ARRIBA
             MOVER-ARRIBA))
```

Comparación de profundidad acotada

```
> (setf *estado-inicial*  
      (make-array '(3 3)  
                  :initial-contents '((4 8 1) (3 H 2) (7 6 5))))  
#2A((4 8 1) (3 H 2) (7 6 5))  
> (time (busqueda-en-profundidad-acotada))  
Real time: 3.242785 sec.  
Run time: 3.25 sec.  
Space: 45796 Bytes  
NIL
```

Comparación de profundidad acotada

```
> (time (busqueda-en-profundidad-acotada :cota 12))
Real time: 0.739477 sec.
Run time: 0.72 sec.
Space: 10756 Bytes
#S(NODO :ESTADO #2A((1 2 3) (8 H 4) (7 6 5))
    :CAMINO (MOVER-IZQUIERDA MOVER-ABAJO
             MOVER-DERECHA MOVER-DERECHA
             MOVER-ARRIBA MOVER-IZQUIERDA
             MOVER-IZQUIERDA MOVER-ABAJO
             MOVER-DERECHA MOVER-DERECHA
             MOVER-ARRIBA MOVER-IZQUIERDA))
```

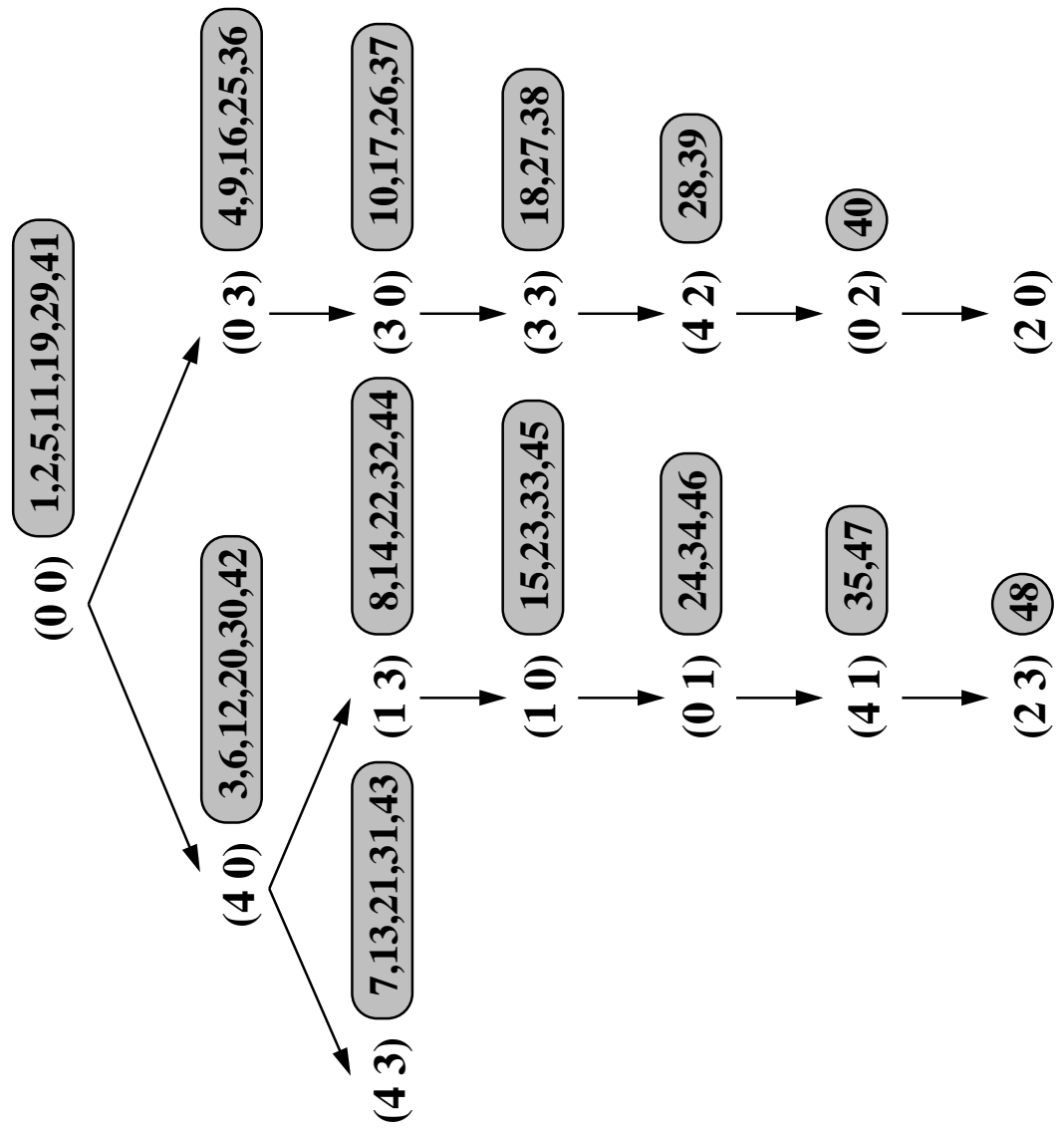

Comparación de profundidad acotada

- Estadísticas de soluciones del 8-puzzle:

Estado inicial	Anchura		Profundidad		Profundidad cota = 5		Profundidad cota = 12										
	Tiempo (seg.)	Espacio (bytes)	Tiempo (seg.)	Espacio (bytes)	Tiempo (seg.)	Espacio (bytes)	Tiempo (seg.)	Espacio (bytes)									
<table border="1"> <tr><td>2</td><td>8</td><td>3</td></tr> <tr><td>1</td><td>6</td><td>4</td></tr> <tr><td>7</td><td></td><td>5</td></tr> </table>	2	8	3	1	6	4	7		5	4.51	68.292	—	—	1.21	17.704	134.42	940.096
2	8	3															
1	6	4															
7		5															
<table border="1"> <tr><td>4</td><td>8</td><td>1</td></tr> <tr><td>3</td><td></td><td>2</td></tr> <tr><td>7</td><td>6</td><td>5</td></tr> </table>	4	8	1	3		2	7	6	5	—	—	0.71	10.660	—	—	0.72	10.756
4	8	1															
3		2															
7	6	5															

Problema de las jarras

- Grafo de búsqueda en profundidad iterativa:



Implementación de la búsqueda en profundidad iterativa

- **Procedimiento:**

- Para buscar la solución por profundidad iterativa se busca por profundidad acotada, partiendo de la cota inicial e incrementándola en uno hasta que se encuentre una solución.

- **Implementación:**

```
(defun busqueda-en-profundidad-iterativa (&key (cota-inicial 5))  
  (loop for n from cota-inicial  
        thereis (busqueda-en-profundidad-acotada :cota n)))
```

Aplicación al problema de las jarras

```
> (load "p-jarras-1.lsp")
T
> (load "b-profundidad-iterativa.lsp")
T
> (time (busqueda-en-profundidad-iterativa :cota-inicial 0))
Real time: 0.178446 sec.
Run time: 0.18 sec.
Space: 18288 Bytes
#S(NODO :ESTADO (2 3)
    :CAMINO (LLENAR-JARRA-3-CON-JARRA-4
             LLENAR-JARRA-4
             VACIAR-JARRA-4-EN-JARRA-3
             VACIAR-JARRA-3
             LLENAR-JARRA-3-CON-JARRA-4
             LLENAR-JARRA-4))
```

Propiedades de la búsqueda en profundidad iterativa

- **Complejidad:**
 - r : factor de ramificación.
 - p : profundidad de solución.
 - Complejidad en tiempo: $O(r^p)$.
 - Complejidad en espacio: $O(rp)$.
- **Es completa.**
- **Es minimal.**

Comparación de profundidad iterativa

- Estadísticas de soluciones del 8-puzzle:

	Anchura		Profundidad		Profundidad iterativa										
Estado inicial	Tiempo (seg.)	Espacio (bytes)	Tiempo (seg.)	Espacio (bytes)	Tiempo (seg.)	Espacio (bytes)									
<table border="1"> <tr><td>2</td><td>8</td><td>3</td></tr> <tr><td>1</td><td>6</td><td>4</td></tr> <tr><td>7</td><td></td><td>5</td></tr> </table>	2	8	3	1	6	4	7		5	4.51	68.292	—	—	0.6	8.992
2	8	3													
1	6	4													
7		5													
<table border="1"> <tr><td>4</td><td>8</td><td>1</td></tr> <tr><td>3</td><td></td><td>2</td></tr> <tr><td>7</td><td>6</td><td>5</td></tr> </table>	4	8	1	3		2	7	6	5	—	—	0.71	10.660	71.83	655.594
4	8	1													
3		2													
7	6	5													

Lisp: Compilación

```
> (compile-file "p-8-puzzle.lsp")
Compiling file p-8-puzzle.lsp ...
Compilation of file p-8-puzzle.lsp is finished.
0 errors, 0 warnings
T
> (load "p-8-puzzle")
T
> (compile-file "b-anchura.lsp")
Compiling file b-anchura.lsp ...
Compilation of file b-anchura.lsp is finished.
0 errors, 0 warnings
T
> (load "b-anchura")
T
```

Lisp: Compilación

```
> (time (busqueda-en-anchura))
Real time: 0.21704 sec.
Run time: 0.22 sec.
Space: 27388 Bytes
#S(NODO :ESTADO #2A((1 2 3) (8 H 4) (7 6 5))
    :CAMINO (MOVER-DERECHA
             MOVER-ABAJO
             MOVER-IZQUIERDA
             MOVER-ARRIBA
             MOVER-ARRIBA))
```


Comparación de profundidad iterativa compilada

- Estadísticas del 8-puzzle con procedimientos compilados:

	Anchura		Profundidad		Profundidad iterativa										
Estado inicial	Tiempo (seg.)	Espacio (bytes)	Tiempo (seg.)	Espacio (bytes)	Tiempo (seg.)	Espacio (bytes)									
<table border="1" style="font-size: small; text-align: center;"> <tr><td>2</td><td>8</td><td>3</td></tr> <tr><td>1</td><td>6</td><td>4</td></tr> <tr><td>7</td><td></td><td>5</td></tr> </table>	2	8	3	1	6	4	7		5	0.22	27.424	—	—	0.06	8.236
2	8	3													
1	6	4													
7		5													
<table border="1" style="font-size: small; text-align: center;"> <tr><td>4</td><td>8</td><td>1</td></tr> <tr><td>3</td><td></td><td>2</td></tr> <tr><td>7</td><td>6</td><td>5</td></tr> </table>	4	8	1	3		2	7	6	5	—	—	0.04	5.984	15.88	656.020
4	8	1													
3		2													
7	6	5													

Comparación de procedimientos

	Anchura	Profundidad	Profundidad acotada	Profundidad iterativa
Tiempo	$O(r^p)$	$O(r^m)$	$O(r^c)$	$O(r^p)$
Espacio	$O(r^p)$	$O(rm)$	$O(rc)$	$O(rp)$
Completa	Sí	No	Sí, si $c \geq p$	Sí
Minimal	Sí	No	No	Sí

- r : factor de ramificación.
- p : profundidad de la solución.
- m : máxima profundidad de la búsqueda.
- c : cota de la profundidad.

Bibliografía

- [Borrajo–93]
Cap. 4: “Búsqueda”.
- [Cortés–94]
Cap. 4: “Búsqueda y estrategias”.
- [Mira–95]
Cap. 3: “Fundamentos y técnicas básicas de búsqueda”.
- [Rich–94]
Cap. 2 “Problemas, espacios problema y búsqueda”.
- [Winston–91]
Cap. 19 “Ejemplos que involucran búsquedas”.
- [Winston-94]
Cap. 4: “Redes y búsqueda básica”.