

## Search.04: Beweis der Optimalität von A\*

### Problemverständnis:

In der Tree-Search-Variante merkt sich A\* keine bereits besuchten Zustände (keine Closed List). Wir nehmen an, dass keine Zyklen oder Wiederholungen auftreten, sodass der Zustandsraum als Baum gezeigt werden kann.

Eine Heuristik  $h(n)$  heißt Zulässig und gültig, wenn sie die tatsächlichen Kosten bis zum Ziel niemals überschätzt:

$$h(n) \leq h^*(n) \quad \forall n,$$

wobei  $h^*(n)$  die minimalen Restkosten von  $n$  bis zu einem Ziel beschreibt. Damit ist immer  $f(n) = g(n) + h(n) \leq g(n) + h^*(n)$ , also liefert  $f(n)$  immer eine zu kleine oder richtige Schätzung der Gesamtkosten.

**Behauptung:** A\* ist in der Tree-Search-Variante mit einer zulässigen Heuristik optimal. Das bedeutet, dass der erste gefundene Zielknoten immer einen Pfad mit minimalen Gesamtkosten beschreibt.

### Beweis (Widerspruchsbeweis):

Nehmen wir an A\* findet zuerst eine nicht optimale Lösung  $Q$  mit Kosten  $C$ , obwohl es einen besseren Pfad  $P$  mit geringeren Kosten  $C^* < C$  gibt. Auf diesem optimalen Pfad  $P$  gucken wir den ersten Knoten  $s$ , der beim Beenden des Algorithmus noch nicht erweitert wurde. Da alle Vorgänger von  $s$  auf  $P$  bereits bearbeitet wurden, befand sich  $s$  zu diesem Zeitpunkt noch in der offenen Liste.

Für diesen Knoten gilt wegen der Gültigkeit/zulässigkeit:

$$f(s) = g(s) + h(s) \leq g(s) + h^*(s) = C^*.$$

Da  $C^* < C$  folgt  $f(s) < C$ . Da A\* immer den Knoten mit dem kleinsten  $f$ -Wert aus der offenen Liste auswählt, hätte A\*  $s$  (oder einen anderen Knoten mit kleinerem  $f$ ) vor dem Ziel von  $Q$  expandieren müssen. Das steht im Widerspruch zur Annahme, dass  $Q$  zuerst gefunden wurde.

**Folgerung:** Kein suboptimaler Pfad kann zuerst gefunden werden. Daher hat der erste Zielknoten also:

$$g(\text{Ziel}) = C^*.$$

**Ergebnis:** A\* ist in der Tree-Search-Variante bei Verwendung einer zulässigen Heuristik **optimal**.