Search.01: Problemformalisierung, Zustandsraum (3P)

- 1. E = Anzahl Elf am Startpunkt -> 0 3
 - O = Anzahl Ork am Startpunkt -> 0 3
 - P = Pferd am Starpunkt -> (0, 1)

Zustand = (E, O, P)

Aktionen:

1x Elf

2x Elf

1x Ork

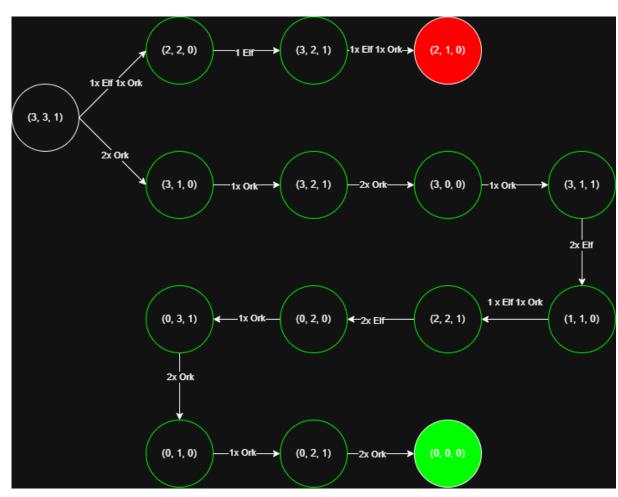
2x Ork

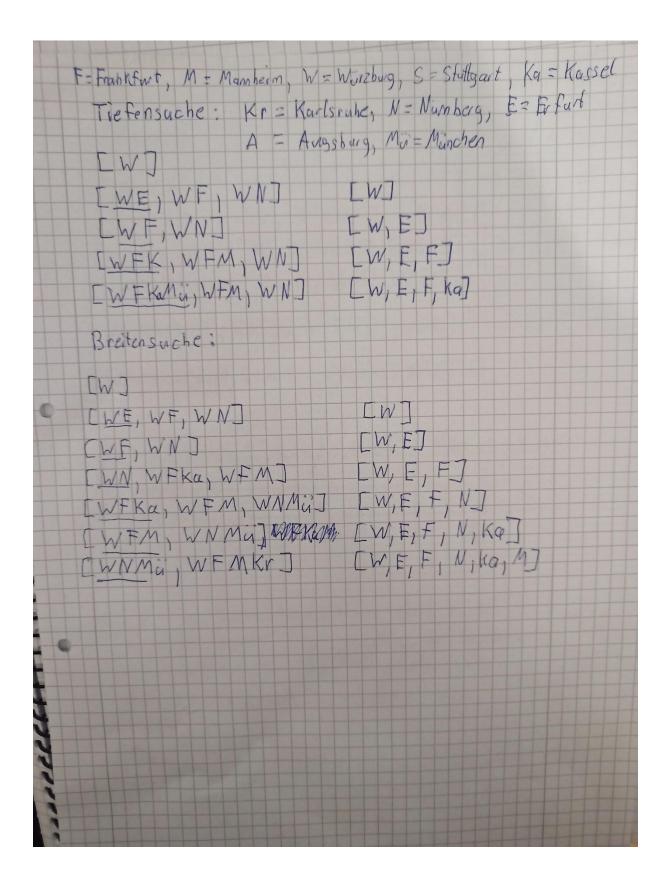
1x Elf + 1x Ork

Startzustand: (3, 3, 1) Endzustand: (0, 0, 0)

Notes: Stehen an einen Ufer Orks ohne Elfen gibt es auch keinen Konflikt.

2.





F-7 186+ 400=586 N-7 103+537-690 F-7 217+100=317 A* . Theren I [WF317, WE586, WN690] MM Ka7 173 + 460 = 633 [W170] [WFM285, WE586, WFKa633, WNG90] 3, KV-780 HO = 90 CWFMKV90, WES86, WFKa633, WNG90] 4, A -7 250+0-25 [WFMKVA250, WE586, WFKG633, WNGQ0] 5, [Mi -7 84+0 [WFMKrAMa89, WE586, WFK9633, WW6407 6. Algorithmus Durch Lauf Max. Eintrage Tiefensuche Breitensuche 4 6 A* 2. Die Rest Kosten abschätzung darf nicht verwendet werden, weit Nimberg die Restkosten aberschätzt. Die Restkostenabschätzung Sollte h (Numberg) L 167km seine

Dominanz (1P)

Eine Heuristik $h_1(n)$ dominiert eine Heuristik $h_2(n)$ bedeutet, dass $h_1(n)$ größere Werte nutzt. Und da diese Heuristik die Zulassungsbedingung erfüllen muss, (Nämlich die tatsächliche Kosten nicht zu übersteigen) ist sie somit präziser und damit näher an der Realität.

Stadt	$h_2(n)$	$h_1(n)$	h*(n)
Stadt A	100 km	120 km	130 km
Stadt B	50 km	55 km	56 km
Stadt C	80 km	95 km	110km