## فرمولهسازي مساله:

هر وضعیت از سیستم را به یک Node تبدیل می کنیم که شامل permutation موجود در آن مرحله، لوکیشن جعفر در صفحه، Node والد، عمق و آخرین حرکت منجر شده به آن Node را نگهداری می کند.

```
وضعیت اولیه: ورودی سیستم.
اکشنها: جابهجا شدن جعفر با افرادی که در چهار جهت جغرافیایی او قرار دارند.
مدل تبدیل: حاصل هر حرکت یک جایگشت متفاوت از قرارگیری دانش آموزان است.
تابع هزینه: برای هر جابهجایی هزینه ۱ است.
```

## سوال اول. Iterative Deepening Depth First Search

با استفاده از همان شبیه سازی و تبدیل سودوکد IDFS به کد پایتون، الگوریتم DFS را با عمق های مختلف اجرا می کنیم و در هر عمق اگر به جواب رسیدیم مستقیما جواب را بر می گردانیم و اگر لیمیت عمق آن تمام شد و به جوابی نرسیدیم از تابع بدون جواب خارج می شویم و جتسجوی بعدی را با یک واحد عمق بیش تر اجرا می کنیم.

نمونه ورودى:

180a 170a 165a 190b 180b 165b 178c 160c #

190d 180d 175d

3 4

نمونه خروجی:

```
C:\Users\there\Desktop\AI\Project\Code>py idfs.py
Depth: 2
180a 170a 165a
190b 180b 165b
178c 160c #
190d 180d 175d
180a 170a 165a
190b 180b 165b
178c # 160c
190d 180d 175d
left
180a 170a 165a
190b 180b 165b
# 178c 160c
190d 180d 175d
left
```

مثل قسمت قبل مدلسازی میکنیم با این تفاوت که ابتدا تمامی حالتهای Goal را به دست میآوریم که به اندازهی تعداد ستون فاکتوریل حالت Goal داریم.

```
With p_{i,j} \in permutations, MD = ManhattanDistance,
Heuristic(p) = min (\sum_{i=1}^{m} \sum_{j=1}^{n} \sum_{k \in \text{goals}} MD(p_{i,j,current}, p_{i,j,k})
```

نمونه ورودى:

3 4

180a 170a 165a 190b 180b 165b 178c 160c # 190d 180d 175d

نمونه خروجي:

```
C:\Users\there\Desktop\AI\Project\Code>py A-Star.py
Depth: 2
180a 170a 165a
190b 180b 165b
178c 160c #
190d 180d 175d
None
180a 170a 165a
190b 180b 165b
178c # 160c
190d 180d 175d
left
180a 170a 165a
190b 180b 165b
# 178c 160c
190d 180d 175d
left
```

## سوال دوم. Bidirectional Search

در این الگوریتم دو بار \*A را اجرا می کنیم، یکی از ند شروع و با هدف یک سوپرند از ندهای Goal و یکی از سوپرند و با هدف ند شروع. در هر مرحله این الگوریتمها را یک واحد پیش می بریم و چک می کنیم که ند آخر آنها یکسان شدهاند یا خیر. نمونه ورودی:

3 4

180a 170a 165a 190b 180b 165b 178c 160c # 190d 180d 175d

نمونه خروجي:

```
C:\Users\there\Desktop\AI\Project\Code>py Bidirectional.py
depth: 3
Forward nodes:
180a 170a 165a
190b 180b 165b
178c # 160c
190d 180d 175d
180a 170a 165a
190b 180b 165b
178c 180d 160c
190d # 175d
up
Backwards nodes:
180a 170a 165a
190b 180b 165b
178c 180d 160c
190d # 175d
up
180a 170a 165a
190b 180b 165b
178c # 160c
190d 180d 175d
right
180a 170a 165a
190b 180b 165b
# 178c 160c
190d 180d 175d
```