7. Implementace základních prohledávacích algoritmů v jazyku PROLOG

PROLOG – PROgramming in LOGic

Syntax jazyka:

atom: posloupnost alfanumerických znaků začínající malým

písmenem

konstanta: číslo (integer / real) | atom

proměnná: posloupnost alfanumerických znaků začínající velkým

písmenem nebo znakem _

term: konstanta | proměnná | seznam | řetězec | predikát

argumenty: term [, argumenty]

seznam: [] | [argumenty] | [argumenty | proměnná] |

[argumenty | seznam]

řetězec: posloupnost znaků uzavřená apostrofy (nebo znaky \$)

Pozn.: Posloupnost znaků uzavřená uvozovkami je ekvivalentní

seznamu ordinálních čísel těchto znaků.

predikát: jméno(argumenty) | [term] operátor [term] | jméno

jméno: atom

operátor: definovaná posloupnost znaků

predikáty: [not] predikát [, predikáty] | [not] predikát [; predikáty]

pravidlo: hlava:-tělo.

hlava: predikát

tělo: predikáty

fakt: predikát.

klauzule: fakt | pravidlo

databáze: množina klauzulí

otázka/cíl: predikáty.

poznámka: % libovolný řetězec znaků na zbytku řádku

Pozn.: Pomocné symboly (kulaté a hranaté závorky, čárka, středník, tečka) nejsou v předchozím výpisu syntaxe uvedeny samostatně, ale přímo na místech, kde se mohou používat. Mezery jsou nevýznamné.

Interpret PROLOGu vyzve uživatele dvojicí znaků ?- k zadání cíle/otázky. Pak odpoví slovy *Yes* nebo *True*, nebo dvojicí znaků ->, pokud zadaný cíl splní (najde kladnou odpověď na zadanou otázku), v opačném případě odpoví slovy *No* nebo *False*. Pokud PROLOG odpoví znaky ->, je možné plnění cíle buď ukončit (stiskem klávesy ENTER), nebo vyvolat další plnění cíle (stiskem znaku ';').

Je nutné si uvědomit, že nesplnění cíle neznamená jeho negaci, ale pouze skutečnost, že z dané databáze nelze zadaný cíl splnit/dokázat !!!

Postup při plnění cíle:

1. Cílem je predikát:

PROLOG se snaží ztotožnit cíl s faktem nebo s hlavou pravidla (stejné jméno, stejný počet argumentů a stejné argumenty, volná proměnná se může vázat na libovolný term).

Cíl je splněn, jestliže se ztotožní:

- a) s faktem,
- b) s hlavou pravidla a současně lze splnit tělo pravidla (tělo pravidla je chápáno jako nový cíl, databáze se prohledává vždy od počátku).

2. Cílem je konjunkce predikátů

Jestliže je cílem konjunkce predikátů, snaží se PROLOG postupně (zleva doprava) splnit všechny tyto predikáty – každý představuje nový cíl a vázané proměnné jsou globální.

Při prvním pokusu o plnění každého cíle C_i (prochází se zleva doprava) se databáze prochází od počátku:

- Pokud se cíl C_i nesplní, vrátí se PROLOG k předcházejícímu cíli C_{i-1} a pokouší se tento cíl splnit jiným způsobem (pokračuje v prohledávání databáze od aktuálního místa pro tento cíl).
- Pokud se cíl C_{i-1} splní, přechází PROLOG opět k cíli C_i (databázi pro tento cíl začne procházet znovu od začátku).
- Pokud se cíl C_{i-1} nesplní, vrací se PROLOG k předcházejícímu cíli C_{i-2} , neuspěje-li cíl C_{i-2} , vrací se PROLOG k cíli C_{i-3} atd. Jde o typickou aplikaci metody zpětného navracení Backtracking.

Pokud jsou splněny všechny cíle, je původní cíl daný konjunkcí predikátů splněn, v opačném případě je nesplněn.

3. Cílem je disjunkce predikátů

Jestliže je cílem disjunkce predikátů, snaží se PROLOG postupně (zleva doprava) splnit některý z nich. Databázi prochází pro každý predikát od počátku a proměnné jsou pro každý predikát lokální.

1. příklad

```
********
girl(susan).
girl(ann).
boy(john).
boy(george).
boy(bob).
pair(B, G) := boy(B), girl(G).
********
?- boy(bob).
Yes
?- boy(james).
No
?- pair(john, ann).
Yes
?- pair(ann, john).
No
```

```
?- boy(X).
X = john \rightarrow;
X = george \rightarrow;
X = bob \rightarrow;
No
?- boy(X).
X = john ->
Yes
?- girl(Girl).
Girl = susan ->
Yes
?- pair(X,Y).
X = john
Y = susan \rightarrow;
```

X = john $Y = ann \rightarrow;$ X = george $Y = susan \rightarrow;$ X = george $Y = ann \rightarrow;$ X = bob $Y = susan \rightarrow$; X = bob $Y = ann \rightarrow;$ No ?-

2. příklad

```
?-likes(mary, juice).
Yes
?-likes(john, X).
X = juice ->;
X = beer ->
Yes
```

```
?- likes(X, Y).

X = _0038

Y = juice ->;

X = john

Y = beer ->;

No

?- not likes(ann, beer).

Yes
?-
```

3. příklad

```
*********
likes(kate, roastbeef).
likes(kate, budgie).
likes(jane, juice).
likes(jack, jane).
likes(john, kate).
*********
?- likes(X, Y), likes(Y, budgie).
X = john
Y = kate \rightarrow;
No
?- likes(X, Y); likes(Y, budgie).
X = kate
Y = roastbeef \rightarrow ;
```

```
X = kate
Y = budgie \rightarrow
X = jane
Y = juice \rightarrow;
X = jack
Y = jane \rightarrow;
X = john
Y = kate \rightarrow
X = _0038
Y = \text{kate } \rightarrow
No
7_
```

Seznamy

?-

```
?- L=[a,b,c,d,1,2,3].
L = [a,b,c,d,1,2,3] \rightarrow ;
No
?- L=[susan,fred,[jane,jim,jack]].
L = [susan,fred,[jane,jim,jack]] ->
Yes
?- L=[].
L = [] \rightarrow
Yes
?- L=[a,1,X,b(c,d),[5,6,7],"hallo"].
L = [a,1,004C,b(c,d),[5,6,7],[104,97,108,108,111]] \rightarrow
Yes
?- abc = 'abc'
Yes
```

<u>Definice nových klauzulí – programování v PROLOGu</u>

```
member(X,[X \mid \_]).
member(X, [ _ |T]) :- member(X,T).
**************
append([],L,L).
append([H|T1],L2,[H|T3]):- append(T1,L2,T3).
************
write_list([]).
write_list([H|T]) :- write(H), nl, write_list(T).
*************
reverse_write_list([]).
reverse_write_list([H|T]) :-
     reverse_write_list(T), write(H), nl.
```

```
?- member(3,[1,2,3,4,5]).
Yes
?- member(X,[a,b,c]).
X = a ->;
X = b ->;
X = c ->;
No
?- append([a,b,c],[d,e,f,g],L).
L = [a,b,c,d,e,f,g] ->
Yes
?- append(L,[e,f,g],[1,2,e,f,g]).
L = [1,2] ->
Yes
?-
```

```
ancestor(X,Y) :- father(X,Y).
ancestor(X,Y) :- mother(X,Y).
ancestor(X,Y) :- father(X,Z),
ancestor(Z,Y).
ancestor(X,Y) :- mother(X,Z),
ancestor(Z,Y).
```

father(george,charles).
father(charles,robert).
father(robert,john).
father(eve,paul).
mother(george,eve).
mother(charles,jane).
mother(robert,mary).
mother(eve,ann).

```
?- ancestor(george,X).
X = charles ->:
X = eve \rightarrow;
X = robert \rightarrow;
X = jane \rightarrow;
X = john ->;
X = mary \rightarrow;
X = paul \rightarrow;
X = ann \rightarrow;
No
?- ancestor(eve,Y).
Y = paul \rightarrow;
Y = ann \rightarrow;
No
?_
```

Některé důležité zabudované predikáty

Konvence zápisů argumentů:

+ARG Argument musí být navázán na term, který

splňuje požadavky na typ tohoto argumentu

(,,vstupní" argument).

-ARG Argumentem musí být volná proměnná

("výstupní" argument).

?ARG Argumentem musí být term příslušného typu

(buď "vstupní", nebo "výstupní" argument).

Predikáty pro práci s databází

consult(+Filename) Čte klauzule ze souboru a přidává je

na konec databáze

assert(+Clause) Přidá klauzuli na konec databáze

asserta(+Clause) Přidá klauzuli na začátek databáze

retract(+Clause) Odstraní první výskyt klauzule

z databáze

retractall(+Clause) Odstraní všechny výskyty klauzule

z databáze

listing Vypíše aktuální databázi

Příklad použití ?- assert(a(b)).

Yes

?- asserta(a(z)).

Yes

?- assert(c(d)).

Yes

?- assert ((a(X):-c(X))).

 $X = _0038 \rightarrow$

Yes

?- listing.

c(d).

a(z).

a(b).

a(A) :- c(A).

Yes

?_

I/O predikáty

tell(+Filename) Otevírá soubor pro zápis

told Uzavírá soubor otevřený pro zápis

write(+Term) Zapíše term do souboru otevřeného

pro zápis (standardně na obrazovku)

nl Přejde na nový řádek (v zápisu!)

see(+Filename) Otevírá soubor pro čtení

seen Uzavírá soubor otevřený pro čtení

read(-Term) Čte term ze souboru otevřeného pro

čtení (standardně z klávesnice)

Predikáty – Operátory (infixová a prefixová notace)

```
?- (15 - 6) = '-'(15,6).
Yes
?- (15 - 6).
No
```

X is E Vyhodnotí výraz E a výsledek přiřadí X is(X, E) (akceptuje operátory +, -, *, /, //, mod)

$$?-X \text{ is } '+'(4,5).$$

$$X = 9 ->$$

Yes

?-

Porovnání hodnot s vyhodnocením výrazů E1 a E2

E1 < E2

E1 = < E2

E1 > E2

E1 >= E2

E1 = E2

E1 =\= E2

Ztotožnění a porovnání termů

$$T1 = T2$$

Uspěje, jde-li termy ztotožnit

(volné proměnné se naváží)

$$T1 = T2$$

Uspěje, jsou-li termy stejné

Uspěje, pokud termy nelze ztotožnit

$$T1 = T2$$

Uspěje, pokud termy nejsou stejné

?-
$$L = [a,b,c], L = = X.$$

No

?-
$$L = [a,b,c], L = X.$$

$$L = [a,b,c]$$

$$X = [a,b,c] ->$$

Yes

?_

Další užitečné predikáty

7_

```
bagof(?T,+G,-B)
                        Vrací seznam B všech instancí
                        termu T, pro které uspěje cíl G
*****************
ma(karel, marii).
ma(honza,evu).
ma(karel,alika).
ma(jiri,zeryka).
ma(karel,nuz).
ma(honza, sirky).
ma(karel, zizen).
co_ma(X,S):-bagof(Y,ma(X,Y),S).
**********
?- co_ma(karel,S).
S = [marii,alika,nuz,zizen] ->
Yes
```

```
! Řez - uspěje, ale nepovolí návrat.
****************
girl(susan).
girl(ann).
boy(john).
boy(george).
pair(B,G) := boy(B), !, girl(G).
********
?- pair(X,Y).
X = john
Y = susan \rightarrow;
X = john
Y = ann \rightarrow ;
No
?- halt.
                   Ukončuje činnost PROLOGu
```

ADT v Prologu (zásobník, fronta, množina)

```
empty([]).
```

vytvoření prázdného seznamu / test na prázdný seznam (stejné pro zásobník, frontu i množinu)

```
************

?- empty(L).

L = [ ] ->

Yes

?- empty([a,b,c]).

No

?-
```

Pozn.: V následujících predikátech pro vložení a výběr prvku je prvním argumentem predikátu vkládaný/vybíraný prvek (E - element), druhým argumentem aktuální seznam (zásobník, fronta, množina) a třetím argumentem nový seznam po provedené operaci.

Zásobník (Stack)

push(E,T,[E|T]).

vložení prvku

pop(E,[E|T],T).

výběr prvku

Fronta (Queue)

enqueue(E,[],[E]).

vložení prvku

enqueue(E,[H|T2],[H|T3]) :- enqueue(E,T2,T3).

dequeue(E,[E|T],T).

výběr prvku

Fronta s prioritou (Priority Queue)

insert(E,[],[E]).

vložení prvku

insert(E,[H|T],[E,H|T]) :- precedes(E,H).

insert(E,[H|T2],[H|T3]) := precedes(H,E), insert(E,T2,T3).

precedes(A,B) :- A < B.

pro čísla (jako příklad)

dequeue(E,[E|T],T).

výběr prvku

Množina (Set)

```
\begin{array}{lll} \text{add}(E,S,S) := \text{member}(E,S), \, !. & \textit{vložení prvku} \\ \text{add}(E,S,[E|S]). & \textit{výběr prvku} \\ \text{delete}(E,[],[]). & \textit{výběr prvku} \\ \text{delete}(E,[E|T],T) := !. \\ \text{delete}(E,[H|T2],[H|T3]) := \text{delete}(E,T2,T3). \end{array}
```

Sjednocení dvou množin

```
union([],S,S).
union([H|T],S2,S3) :- union(T,S2,S4), add(H,S4,S3).
```

Průnik dvou množin:

```
intersection([\ ],\_,[\ ]). intersection([H|T1],S,[H|T3]):-member(H,S),!, intersection(T1,S,T3). intersection([H|T1],S2,S3):-intersection(T1,S2,S3).
```

Rozdíl dvou množin:

```
difference([],_,[]).
difference([H|T],S2,S3):- member(H,S2), difference(T,S2,S3).
difference([H|T1],S,[H|T3]):- not(member(H,S)),
difference(T1,S,T3).
```

Porovnání dvou množin:

```
subset([],_).
subset([H|T],S) :- member(H,S), subset(T,S).
equal(S1,S2) :- subset(S1,S2), subset(S2,S1).
```

Depth First Search in PROLOG

```
dfs(Start,Goals) :- path([[Start]],Goals).
                                               % path(Open,Goals)
path([],_):- write('No solution was found.'),!.
path(Open,Goals):-
                                               % node: [State|Parents]
      pop([State|Ancestors],Open,_),
      member(State, Goals),
      write('Solution has been found!'),
      write('The path is:'),!,nl,
      print_solution([State|Ancestors]).
path(Open,Goals):-
      pop([State|Ancestors],Open,Rest_open),
      get_children(State, Ancestors, Rest_open, Children),
      append(Children,Rest_open,New_open),
      path(New_open,Goals).
```

```
pop(Top,[Top|Stack],Stack).
get_children(State,Ancestors,Rest_open,Children):-
      bagof(Child,moves(State,Ancestors,Rest_open,Child),Children).
get_children(State,Ancestors,Rest_open,[]).
moves(State, Ancestors, Rest_open, [Next, State | Ancestors]):-
      move(State, Next).
      not(member(Next, Ancestors)),
      not(member(Next,Rest_open)).
member(E,[E|_]).
                                               % platí pro obecný seznam
member(E,[H]) :- member(E,H).
member(E, [\_|T]) := member(E, T).
append([],S,S).
append([H|T1],T2,[H|T3]) :- append(T1,T2,T3).
print_solution([State]) :- write(State), nl.
print_solution([State|T]) :- print_solution(T), write(State), nl.
```

% clauses for 4-3 Jugs Problem

```
\begin{split} & move([V,M],[4,M]) :- V < 4. \\ & move([V,M],[V,3]) :- M < 3. \\ & move([V,M],[0,M]) :- V > 0. \\ & move([V,M],[V,0]) :- M > 0. \\ & move([V,M],[0,MN]) :- V > 0, M < 3, 3 - M >= V, MN is M + V. \\ & move([V,M],[VN,3]) :- V > 0, M < 3, 3 - M < V, VN is V - 3 + M. \\ & move([V,M],[VN,0]) :- M > 0, V < 4, 4 - V >= M, VN is M + V. \\ & move([V,M],[4,MN]) :- M > 0, V < 4, 4 - V < M, MN is M - 4 + V. \\ & move([V,M],[4,MN]) :- M > 0, V < 4, 4 - V < M, MN is M - 4 + V. \\ \end{split}
```

?- dfs([0,0],[[0,2],[2,0]]).

Solution has been found! The path is:

[0, 0]

[4, 0]

[1, 3]

[1, 0]

[0, 1]

[4, 1]

[2, 3]

[2, 0]

Yes

?-

Breadth First Search in PROLOG

```
bfs(Start,Goals) :- path([[Start,nil]],[],Goals).
                                              %path(Open,Closed,Goals)
path([],_,_):- write('No solution was found.'),!.
path(Open,Closed,Goals):-
                                               % node: [State, Parent]
      dequeue([State,Parent],Open,_),
      member(State, Goals),
      write('The best solution has been found - the path is:'), nl,
      print_solution([State,Parent],Closed).
path(Open,Closed,Goals):-
      dequeue([State,Parent],Open,Rest_open),
      get_children(State,Rest_open,Closed,Children),
      append(Rest_open, Children, New_open),
      append([[State,Parent]],Closed,New_closed),
      path(New_open,New_closed,Goals).
```

```
dequeue(E,[E|T],T).
get_children(State,Rest_open,Closed,Children):-
      bagof(Child,moves(State,Rest_open,Closed,Child),Children).
get_children(State,Rest_open,Closed,[]).
member(H,[H|_]).
member(H,[\_|T]) := member(H,T).
append([],S,S).
append([H|T1],T2,[H|T3]) :- append(T1,T2,T3).
print_solution([State,nil],_) :-
      write(State), nl.
print_solution([State,Parent],Closed) :-
      member([Parent,Grandparent],Closed),
      print_solution([Parent,Grandparent],Closed),
      write(State), nl.
```

```
moves(State,Rest_open,Closed,[Next,State]):-
      move(State, Next),
      not(member([Next,_],Rest_open)),
      not(member([Next,_],Closed)).
% clauses for 8 - puzzle
move(State, Next) :- N=3,
                                            % move up
      find_pos(State,SP),
                                            % SP – actual space position
      SP > N,
      NP is SP - N,
                                            % NP - new space position
      change(State,NP,SP,Next).
move(State, Next) :- N=3,
                                            % move right
      find_pos(State,SP),
      R is SP mod N,
      R = 0,
      NP is SP + 1,
      change(State, NP, SP, Next).
```

```
move(State, Next) :- N=3,
                                                % move down
      find_pos(State,SP),
      NN is N * (N - 1) + 1,
      SP < NN,
      NP is SP + N,
      change(State, NP, SP, Next).
move(State, Next) :- N=3,
                                                % move left
      find_pos(State,SP),
      R is SP mod N,
      R = 1,
      NP is SP-1,
      change(State, NP, SP, Next).
find_pos([o|_],1).
                                                % find space position
find_pos([H|T],SP) :=
      H = 0
      find_pos(T,SPM1),
      SP is SPM1 + 1.
```

```
change(State,NP,SP,Next) :-
      move_sp(State,NP,Piece,Temp_State),
      move_piece(Temp_State,SP,Piece,Next).
move\_sp([H|T],1,H,[o|T]).
move\_sp([H|T],N,Piece,[H|TN]) :-
     N > 1,
     NM1 is N-1,
      move_sp(T,NM1,Piece,TN).
move\_piece([\_|T],1,H,[H|T]).
move_piece([H|T],N,Piece,[H|TN]) :-
     N > 1.
     NM1 is N-1,
      move_piece(T,NM1,Piece,TN).
```

?- bfs([1,4,2,7,8,3,0,6,5],[[1,2,3,8,0,4,7,6,5]]).

Solution has been found! The path is:

142	120

Best First Search (A*) in PROLOG

```
a_star(Start,Goal) :-
                                             % one goal, only!
                                             % estimation of H
      estimate(Start,Goal,0,_,H),
      path([[Start,nil,0,H,H]],[],Goal).
                                             % [State, Parent, G, H, F]
path([ ],_,_) :-
                                             % path(Open,Closed,Goal)
      write('No solution was found.'), !.
path(Open,Closed,Goal):-
      dequeue([Goal,Parent|_],Open,_),
      write('The best solution has been found - the path is:'), nl,
      print_solution([Goal,Parent | _],Closed).
path(Open,Closed,Goal):-
      dequeue([State,Parent,G,H,F],Open,Rest_open),
      get_children(State,G,F,Rest_open,Closed,Goal,[],Children),
      insert_to_open(Rest_open,Children,New_open),
      append([[State,Parent,G,H,F]],Closed,New_closed),
      path(New_open,New_closed,Goal).
```

```
dequeue(E,[E|T],T).
get_children(State,G,F,Rest_open,Closed,Goal,Temp,Children):-
       move(State, Next),
       not(member([Next|_],Closed)),
       not(member([Next|_],Temp)),
       estimate(Next,Goal,G,Gnew,H),
       Ftemp is Gnew + H,
       max(F,Ftemp,Fnew),
       get_children(State,G,F,Rest_open,Closed,Goal,
                  [[Next,State,Gnew,H,Fnew]|Temp],Children),!.
get_children(_,_,_,_,L,L).
\max(A,B,A) :- A >= B.
max(A,B,B) :- A < B.
```

```
insert_to_open(Open,[],Open).
insert_to_open(Open,[H|T],Open_new):-
      insert(Open,H,Temp_open),
      insert_to_open(Temp_open,T,Open_new).
insert([],H,[H]).
insert(Open,[Next,P,G,H,F],New_open) :-
      member([Next,_,_,_],Open), !,
      insert_change(Open,[Next,P,G,H,F],New_open).
insert([[S1,P1,G1,H1,F1]|T1],[S2,P2,G2,H2,F2],
                            [[S2,P2,G2,H2,F2],[S1,P1,G1,H1,F1]|T1]):-
     F1 >= F2.
insert([[S1,P1,G1,H1,F1]|T1],[S2,P2,G2,H2,F2],[[S1,P1,G1,H1,F1]|T3]):-
     F1 < F2.
      insert(T1,[S2,P2,G2,H2,F2],T3).
```

```
%insert_change(Open,Child,Open_new)
insert_change(Open,[Node,Pnew,Gnew,Hnew,Fnew],Open):-
     remove(Open,[Node,Pnew,Gnew,Hnew,Fnew],
                                  [Node, , , ,Fold], ),
     Fold =< Fnew.
insert_change(Open,[Node,Pnew,Gnew,Hnew,Fnew],Open_new):-
     remove(Open,[Node,Pnew,Gnew,Hnew,Fnew],
                                  [Node, , , ,Fold],Open temp),
     Fold > Fnew,
     insert(Open_temp,[Node,Pnew,Gnew,Hnew,Fnew],Open_new).
remove([[Node,Pold,Gold,Hold,Fold]|T],[Node,__,_,],
                                  [Node, Pold, Gold, Hold, Fold], T).
remove([H|T],[Node,__,_,],[Node,Pold,Gold,Hold,Fold],[H|Ttemp]):-
      remove(T,[Node,__,_,],[Node,Pold,Gold,Hold,Fold],Ttemp).
```

```
member(H,[H|_]).
member(H,[\_|T]) := member(H,T).
append([],S,S).
append([H|T1],T2,[H|T3]) :- append(T1,T2,T3).
print_solution([State,nil|_],_) :-
      write1(State),nl.
print_solution([State,Parent|_],Closed) :-
      member([Parent,Grandparent]_],Closed),
      print_solution([Parent,Grandparent|_],Closed),
      write1(State), nl.
write1([ ]).
write1(L) := size(N), write2(L,N).
write2([H|T],M) :- M > 0, write(H), MM1 is M - 1, write2(T,MM1).
write2(L,M) := nl, write1(L).
```

```
% clauses for (n \cdot n-1) – puzzle, n = 3,4,...
estimate(State,Goal,G,Gnew,H):-
      size(N), NN is N * N,
      evaluate(State, Goal, OK),
                                            % OK ... number of pieces
                                            % in right positions
      H is NN - 1 - OK,
                                            % h1 heuristic
      Gnew is G+1.
evaluate([],[],0).
evaluate([o|TState],[o|TGoal],OK) :-
                                evaluate(TState,TGoal,OK).
evaluate([A|TState],[B|TGoal],OK) :- A \= B,
                                evaluate(TState,TGoal,OK).
evaluate([H|TState],[H|TGoal],OK) :- H = o,
                                evaluate(TState,TGoal,TOK),
                                OK is TOK + 1.
```

```
move(State, Next) :- size(N),
                                                 % up
      find_pos(State,SP),
      SP > N,
      NP is SP - N,
      change(State, NP, SP, Next).
move(State, Next) :- size(N),
                                                 % right
      find_pos(State,SP),
      R is SP mod N,
      R = 0,
      NP is SP + 1,
      change(State, NP, SP, Next).
move(State, Next) :- size(N),
                                                 % down
      find_pos(State,SP),
      NN is N * (N - 1) + 1,
      SP < NN,
      NP is SP + N,
      change(State, NP, SP, Next).
```

```
move(State, Next) :- size(N),
                                                % left
      find_pos(State,SP),
      R is SP mod N,
      R = 1,
      NP is SP - 1,
      change(State,NP,SP,Next).
find_pos([o|_],1).
                                                % space position
find_pos([H|T],SP) :=
      H = 0
      find_pos(T,SPM1),
      SP is SPM1 + 1.
change(State, NP, SP, Next) :-
      move_sp(State,NP,Piece,Temp_State),
      move_piece(Temp_State,SP,Piece,Next).
```

```
move\_sp([H|T],1,H,[o|T]).
move\_sp([H|T],N,Piece,[H|TN]) :-
     N > 1,
     NM1 is N-1,
     move_sp(T,NM1,Piece,TN).
move\_piece([\_|T],1,H,[H|T]).
move_piece([H|T],N,Piece,[H|TN]):-
     N > 1,
     NM1 is N-1,
     move_piece(T,NM1,Piece,TN).
```

?- assert(size(0)), retractall(size(N)), assert(size(4)), a_star([0,1,2,4,5,6,3,8,9,a,7,b,d,e,f,c],[1,2,3,4,5,6,7,8,9,a,b,c,d,e,f,o]).

Solution was found. The path is:

⊥	
1234	1234
5608	5678
9a7b	9abc
defc	defo
	Yes
1234	?-
5678	
9aob	
defc	
1234	
5678	
9abo	
defc	
	1234 5608 9a7b defc 1234 5678 9a0b defc 1234 5678 9abo

Počet stavů v Open a Closed (8 – puzzle)					
Hloubka řešení	Breadth First Search		Best First Search – A* h1 heuristic		
	Open	Closed	Open	Closed	
0	1	0	1	0	
1	3	3	3	1	
2	4	4	3	2	
3	10	10	4	3	
4	16	22	6	4	
5	30	42	7	5	
6	41	60	7	6	