**Vorschlag verbesserter Aufbau**

1. Einleitung und Problemstellung

* Was ist Pathfinding? 🡪 Definition
* Warum ist Pathfinding aktuell und wichtig?
* Was machen wir in unserem Paper?

🡪 Wir schauen uns die wichtigsten Algorithmen zur Pfadplanung an

🡪 Wir schauen uns an wie diese Algorithmen optimiert werden können

🡪 Wir schauen uns state-of-the-art-Umsetzungen dieser Algorithmen und den vorgestellten Optimierungsstrategien an

2. Algorithmen zur Pfadplanung

* Kurz Breiten und Tiefensuche?
* Dijkstra und Bellman-Ford

3. Optimierung

* Wie kann man Dijkstra verbessern?
* Verschiedene Ansätze vorstellen

🡪 A\*, bidirektionale Suche usw.

* Laufzeitvergleich eher in Anwendungspart packen!

🡪 Könnte man auf Anwendung auf Karten beziehen

4. Anwendungen

* Anwendung mehr in den Mittelpunkt stellen

🡪 Ist ja Teil des Titels

* Mehrere Paper pro Anwendungsgebiet (z.B. Routenplanung bei Karten, KI bei Videospielen usw.)
* Bei Anwendungen werden optimierte Algorithmen verwendet

🡪 Hier kann man sich auf die Optimierungen aus Part 3 beziehen

5. Zusammenfassung und Ausblick

* Was haben wir festgestellt? Welche Anwendungen haben wir kennen gelernt?
* Wo liegen Grenzen? Welche Ansätze gibt es, um Algorithmen weiterhin zu verbessern?
* Was könnte in Zukunft noch kommen?