## Grundlagen der Künstlichen Intelligenz

Blatt2
Felix Müller
Philipp Müller
Donghyun Kim

24. April 2016

```
Aufgabe 2.1. Uninformierte Suche
```

```
Dazwischen wird (6,0) ein zweites Mal
         a) Breitensuche
                                                                                                  besucht. Besuchte Felder können nicht
                                                                                                  gemerkt werden
i) (6,0), (5,0), (6,1), (4,0), (5,1)
ii)
nodes \leftarrow MAKE-QUEUE
loop do
if nodes is empty then return failure
                                                                                                                        Hier war kein Algorithmus gefragt, sondern der
nodes \leftarrow REMOVE\text{-}FRONT(nodes)
if GOAL-TEST succeeds then return noc Zustand der Warteschlange zu jedem Zeitpunkt
nodes \leftarrow Next
iii) 5 Knoten
iv)
v) Aktionen : Go- Ost(O), Nord(N), West(W), Sued(S), Zieltest(Z)
(6,0) W, Z
(5,0) O, S, Z
(6,1) N, W, W, Z
                                                              falsch, der resultierende Pfad ist (6,0)->(5,0)->(5,1)
(4,0) O, S, Z
                                                              d.h. Länge ist 2
(5,1) Ziel gefunden!
vi) 12
         b) Tiefensuche
i) \ (6,0), \ (5,0), \ (4,0), \ (3,0), \ (2,0), \ (1,0), \ (0,0), \ (1,1) \ , \ (0,1), \ (0,2), \ (1,2), \ (2,1), \ (2,2), \ (3,1), \ (3,2), \ (4,1), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4,2), \ (4
(5,1)
ii)
iii) 18
iv)
                                                             Die Tiefensuche pendelt
v)
                                                             zwischen (6,0) und (5,0) und
vi)
                                                             kann so kein Ergebnis finden
```

## Aufgabe 2.2. Bewertung von Suchstrategien

Bidirektionale Suche -> Breitensuche + Tiefensuche

- i) Vollständigkeit : Eine Lösung wird immer gefunden, sofern es eine gibt.
- ii) Optimalität: Das Verfahren findet nicht immer die beste Lösung.
- iii) Zeitkomplexität :  $O(b^d)$  sehr lang, by Worstcase Ziel wird gefunden durch eine schlechsten Breitensuche während die Tiefensuche noch läuft.  $b^{\wedge}(d+1)$
- iv) Platzkomplexität : O(b\*d) gut

$$=(b^{(d+1)}+b^{*}m)$$

0.75/1

## Aufgabe 2.3. Verwandtschaft von Suchstrategien

a) Die Breitensuche ist ein Sonderfall der uniformen Kostensuche

Während die Breitensuche Knoten in der Reihenfolge expandiert, nimmt die uniforme Kostensuche nur die Knoten mit geringsten pfadkosten.

Breitensuche = uniforme Kostensuche mit g(x) = Tiefe(x)

- b) Uniforme Kostensuche ist ein Sonderfall der A\*-Suche
- i) A \* -suche : f(x) = g(x) + h(x)
- ii) UniformeKostensuche: f(x) = g(x)
- iii) Wahrscheinlichkeits Funktion(heuristik)h(x)

A\*-Suche ist die Kombination beider Ansätze von Greedy Search und Uniform-cost Search

D.h. a\*=Uniforme Kostensuche für h(x)=0

0.5/1