

## 宽度优先搜索=>深度优先搜索

---

节点扩展时，新节点总是插入到队列FRINGE的队头，则宽度优先搜索变为深度优先搜索

## 深度优先搜索=>回溯法

---

回溯法：对深度优先搜索进行改进：

- 每次扩展节点时，只扩展一个节点，洁身内存，最多同时保存 $O(m)$ 个节点

## 深度优先=>深度受限

---

1. 深度受限搜索：设置扩展节点的深度阈值 $k$ ,当节点深度大于 $k$ 时，节点不再扩展

## 深度受限=>迭代深入

---

当不知道受限深度阈值 $k$ 时，采用迭代深入法,从小到大一个个试：

- 使用不同的受限深度参数 $k = 0, 1, 2, \dots$ ，不断执行“深度优先搜索”

## 宽度优先=>代价一致搜索

---

总是优先扩展使得总路径耗散最小的节点