Zadanie 10. Mamy spójny graf skierowany (interpretujemy węzły jako miejsca, a krawędzie jako możliwości przeniesienia się z jednego miejsca do drugiego w jednym kroku). Po grafie porusza się K przyjaciół (poruszają się synchronicznie, przeskakując w tym samym momencie z węzła do innego połączonego). W jednym węźle może znajdować się dowolna liczba osób. Sukcesem jest zorganizowanie spotkania, czyli przedstawienie takiej sekwencji ruchów, że wszyscy uczestnicy znajdą się w jednym miejscu w jednym momencie. Rozważamy dwa warianty:

🗡 a) w każdej turze każdy z uczestników musi wykonać przejście w grafie,

b) uczestnik może "spasować", czyli zdecydować się na niezmienianie położenia.

Oczywiście oba warianty tego zadania można modelować jako przeszukiwanie przestrzeni stanów (aczkolwiek przestrzeń stanów dla grafu o n węzłach będzie duża, powiedz jak dokładnie). Dla wybranego³ wariantu zaproponuj efektywniejszy sposób znalezienia sekwencji prowadzącej do spotkania (lub stwierdzenia, że spotkanie jest niemożliwe).

warlant (6)

rozmiar pizestizeni stanow jesti za stan pizyjmieny rozmieszczenie wszystkich k pizyjaciót:

ω najgorszym pizypadkų (każdy może dojść ωszędzie) $\rightarrow π^k$ (dla każdego wybieramy węzet, na którym się znajduje)

efektywniejsze podejście

K-kierunkowe przeszukiwanie

idea: puszczamy BFS-a ze spamiętywaniem z kożdego z k startowych wielzchotków. Po odwiedzeniu jaluegoś wielzchotków. Po odwiedzit. kończymy kiedy jeden z algorytmów znojdzie wietzchotek odwiedzony wześniej przez k-1 pozostatych. Jedu takiego nie ma, to spotkanie jest niemożliwe. Dla

to spotkanie jest niemozuwe. Dla poedynczego algorytmu prestreń presuktwań wynosi zaledwie n. Odtworenie selwenej ruchów polega na spamiętywaniu poprednika i backtracku do wercholia stortowego