**חלק י'**

1. זיכרון. האלגוריתם IDA\* מבצע חיפוש לעומק, מה שגורם לצריכת זיכרון לינארית באורך המסלול, בניגוד ל A\* שבו צריכת הזיכרון פרופרציונית למס' הצמתים שנוצרו בשל שמירת חזית החיפוש.
2. צמתים שפותחו

ii+iii. גם ב IDA\* וגם ב ID-DFS מדד זה נפגע משתי סיבות: חזרה על החיפוש עבור עומקים הולכים וגדלים, ומשום שלא שומרים צמתים שביקרנו בהם ב OPEN / CLOSED, ולכן הם מפתחים צמתים בהם כבר ביקרו.   
משום שב- A\* ייתכן שנפתח צמתים שהיו ב- close, ולכן צומת יכול להיות מפותח יותר מפעם אחת, לכן, מדד זה יכול להיפגע פחות ב – IDA\* לעומת A\*, מאשר ב- ID-DFS לעומת BFS. (מצד שני, ב IDA\* ייתכן שבכל פעם נוסיף רק צומת אחד (אם f שונה בין כל צומת למשל) ויהיו המון חזרות, ייתכן גם ב – ID-DFS? (שרוך?) – נרמז מסעיף ג' שלזה הכוונה.)

* 1. האלגוריתם יבצע על לכל היותר

איטרציות בלולאה שקוראת ל DFS-f.

בכל פעם מקדמים את f, לפי הגדרת nextFLimit בלפחות

* 1. , מכיוון שאנו נעים בקפיצות של , או מעגלים את הערך המקורי למטה (ולכן עדיין לא מגיעים לפתרון), ניתן יהיה לפספס את הפתרון שהוא ה –f-limit שנהיה בו בסוף, בלכל היותר