# Veštačka inteligencija

Algoritmi za traženje u Python-u (I deo)

#### Neinformisani (slepi) algoritmi

- Traženje po širini (breadth-first search)
- Traženje po dubini (depth-first search)
- Traženje sa uniformnom cenom
- Traženje ograničeno po dubini
- Bidirekciono traženje
- Nedeterminističko traženje

#### Traženje po širini

- Formirati **red** koji inicijalno sadrži samo polazni čvor.
- Dok se red ne isprazni ili se ne dođe do ciljnog čvora, proveriti da li je prvi element ciljni čvor
  - Ako je prvi element ciljni čvor, ne raditi ništa.
  - Ako prvi element nije ciljni čvor, ukloniti ga iz **reda** i dodati sve njegove sledbenike (ako ih ima i ako nisu već posećeni) u **red**.
- Ako je pronađen ciljni čvor, pretraga je uspešno završena, u suprotnom pretraga je neuspešna.



- Formirati **stek** koji inicijalno sadrži samo polazni čvor.
- Dok se **stek** ne isprazni ili se ne dođe do ciljnog čvora, proveriti da li je prvi element ciljni čvor
  - Ako je prvi element ciljni čvor, ne raditi ništa.
  - Ako prvi element nije ciljni čvor, ukloniti ga iz **steka** i dodati sve njegove sledbenike (ako ih ima i ako nisu već posećeni) na **stek**.
- Ako je pronađen ciljni čvor, pretraga je uspešno završena, u suprotnom pretraga je neuspešna.

#### Traženje po širini i dubini

#### ▶ Format grafa

- ▶ { nodel : [destll, destl2, ...],
- node2 : [dest21, dest22 , ... ],
- **)** ...}

#### Funkcije

- breadth\_first\_search(graph, start, end)
- depth\_first\_search(graph, start, end)

#### Traženje po širini

- Funkcija breadth\_first\_search izdvaja listu čvorova koji čine put od polaznog do ciljnog čvora.
  - breadth\_first\_search(graph, start, end)
- Ulazni parametri:
  - Graf
  - Polazni čvor
  - Ciljni čvor

#### Traženje po širini

- Pomoćne strukture i promenljive koje koristi funkcija breadth\_first\_search:
  - Red čvorova (oznaka) koje treba posetiti
    - queue\_nodes
  - Niz posećenih čvorova (oznaka)
    - ▶ visited
  - Niz parova čvorova (oznaka) oblika (čvor prethodnik)
    - prev\_nodes
  - Niz čvorova (oznaka) na putu od polaznog do ciljnog čvora
    - path
  - Logička promenljiva koja ukazuje da je pronađen ciljni čvor
    - ▶ found dest

#### Traženje po širini – Algoritam

- Dodati polazni čvor u red
- Dodati polazni čvor u posećene
- Dodati da polazni čvor nema prethodnika
- Sve dok ciljni čvor nije pronađen i red nije prazan
  - Pročitati čvor iz reda
  - Obraditi čvor
  - Za svaki odredišni čvor do kog postoji poteg od obrađenog čvora
    - Ako odredište nije posećeno
      - □ Postaviti prethodnika za odredište na obrađeni čvor
      - Ako je odredište jednako ciljnom čvoru postavi vrednost na pronađen i izaći iz petlje
      - Dodati odredište u posećene
      - Dodati odredište u red

#### Ako je ciljni čvor pronađen:

- Dodati ciljni čvor u put
- Postaviti trenutni čvor na prethodnika ciljnog čvora
- Sve dok prethodnik postoji
  - Dodati ciljni čvor u put
  - Postaviti trenutni čvor na prethodnika trenutnog čvora

#### Funkcija breadth\_first\_search (I)

Početak funkcije breadth\_first\_search\_priprema pomoćne parametre i strukture za pretragu grafa def breadth first search(graph, start, end): if start is end: path = list() path.append(start) return path queue nodes = queue.Queue(len(graph)) visited = set() prev nodes = dict() prev nodes[start] = None visited.add(start) queue nodes.put(start) found dest = False

#### Funkcija breadth\_first\_search (II)

Glavna petlja funkcije breadth\_first\_search koja obrađuje čvorove korišćenjem reda

```
while (not found dest) and (not queue nodes.empty()):
    node = queue nodes.get()
    process(node)
    for dest in graph[node]:
        if dest not in visited:
            prev nodes[dest] = node
            if dest is end:
                found dest = True
                break
            visited.add(dest)
            queue nodes.put(dest)
```

#### Funkcija breadth\_first\_search (III)

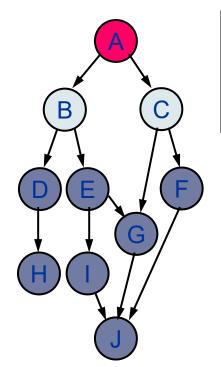
 Kraj funkcije breadth\_first\_search formira put od početnog do ciljnog čvora

```
path = list()
if found dest:
    path.append(end)
    prev = prev nodes[end]
    while prev is not None:
        path.append(prev)
        prev = prev nodes[prev]
    path.reverse()
return path
```

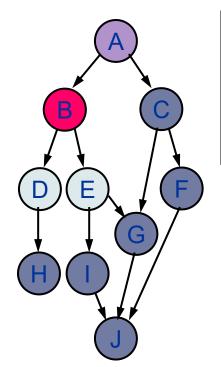
#### Traženje po širini – Primer grafa i poziva

Primer grafa

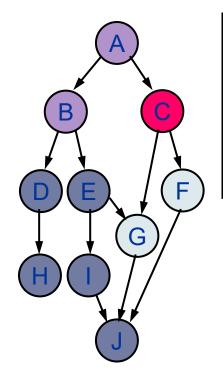
```
graph_simple = {
  'A' : ['B','C'],
  'B' : ['D', 'E'],
  'C' : ['F', 'G'],
  'D' : ['H'],
  'E' : ['G', 'I'],
  'F' : ['J'],
  'G' : ['J'],
  'H' : [],
  'I' : ['J'],
  'J' : []
   Primer poziva funkcije za pretagu po širini
path = breadth_first_search(graph, start, end)
```



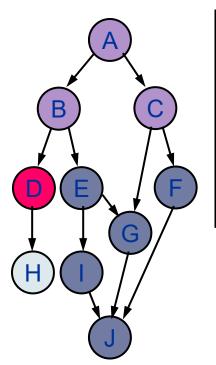
d.	za	potomci	obrađeni	prethodnik
r.	obradu			
0	Α	-	1	(A -)
1	ВС	ВС	Α	(B A) (C A)



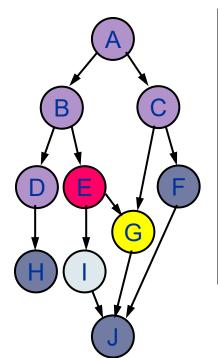
d. r.	za obradu	potomci	obrađeni	prethodnik
0	Α	-	-	(A -)
1	ВС	ВС	Α	(B A) (C A)
2	CDE	DE	ΑВ	(D B) (E B)



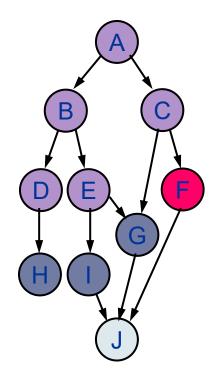
d. r.	za obradu	potomci	obrađeni	prethodnik
0	Α	-	-	(A -)
1	ВС	ВС	Α	(B A) (C A)
2	CDE	DE	АВ	(D B) (E B)
3	DEFG	FG	АВС	(F C) (G C)



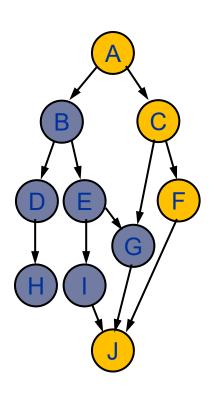
d. r.	za obradu	potomci	obrađeni	prethodnik
1.	obradu			
0	Α	-	-	(A -)
1	ВС	ВС	Α	(B A) (C A)
2	CDE	DE	AΒ	(D B) (E B)
3	DEFG	FG	ABC	(F C) (G C)
4	EFGH	Н	ABCD	(H D)



d. r.	za obradu	potomci	obrađeni	prethodnik
0	Α	-	-	(A -)
1	ВС	ВС	Α	(B A) (C A)
2	CDE	DE	АВ	(D B) (E B)
3	DEFG	FG	ABC	(F C) (G C)
4	EFGH	Н	ABCD	(H D)
5	FGHI	I	ABCD E	(IE)



d. r.	za obradu	potomci	obrađeni	prethodnik
0	Α	-	-	(A -)
1	ВС	ВС	Α	(B A) (C A)
2	CDE	DE	АВ	(D B) (E B)
3	DEFG	FG	ABC	(F C) (G C)
4	EFGH	Н	ABCD	(H D)
5	FGHI	I	ABCD E	(IE)
6	GHIJ	J	ABCD EF	(JF)



Prethodnici

(A -) (B A) (C A) (D B) (E B) (F C)(G C) (H D) (I E) (J F)

Put

(ACFJ)

- Formirati **stek** koji inicijalno sadrži samo polazni čvor.
- Dok se **stek** ne isprazni ili se ne dođe do ciljnog čvora, proveriti da li je prvi element ciljni čvor
  - Ako je prvi element ciljni čvor, ne raditi ništa.
  - Ako prvi element nije ciljni čvor, ukloniti ga iz **steka** i dodati sve njegove sledbenike (ako ih ima i ako nisu već posećeni) na **stek**.
- Ako je pronađen ciljni čvor, pretraga je uspešno završena, u suprotnom pretraga je neuspešna.

- Funkcija depth\_first\_search izdvaja listu čvorova koji čine put od polaznog do ciljnog čvora.
  - depth\_first\_search(graph, start, end)
- Ulazni parametri:
  - Graf
  - Polazni čvor
  - Ciljni čvor

- Pomoćne strukture i promenljive koje koristi funkcija depth\_first\_search:
  - Stek čvorova (oznaka) koje treba posetiti
    - > stack\_nodes
  - Niz posećenih čvorova (oznaka)
    - ▶ visited
  - Niz parova čvorova (oznaka) oblika (čvor prethodnik)
    - prev\_nodes
  - Niz čvorova (oznaka) na putu od polaznog do ciljnog čvora
    - path
  - Logička promenljiva koja ukazuje da je pronađen ciljni čvor
    - ▶ found dest

#### Traženje po dubini – Algoritam

- Dodati polazni čvor na stek
  - na stek
- Dodati polazni čvor u posećene
- Dodati da polazni čvor nema prethodnika
- Sve dok ciljni čvor nije pronađen i stek nije prazan



- Pročitati čvor iz steka
  - Obraditi čvor
- Za svaki odredišni čvor do kog postoji poteg od obrađenog čvora
  - Ako odredište nije posećeno
    - □ Postaviti prethodnika za odredište na obrađeni čvor
    - Ako je odredište jednako ciljnom čvoru postavi vrednost na pronađen i izaći iz petlje
    - Dodati odredište u posećene
    - □ Dodati odredište u stek



- Dodati ciljni čvor u put
- Postaviti trenutni čvor na prethodnika ciljnog čvora
- Sve dok prethodnik postoji
  - Dodati ciljni čvor u put
  - Postaviti trenutni čvor na prethodnika trenutnog čvora

#### Funkcija depth\_first\_search (I)

Početak funkcije depth first search priprema pomoćne parametre i strukture za pretragu grafa def depth first\_search(graph, start, end): if start is end: path = list() path.append(start) return path stack nodes = queue.LifoQueue(len(graph)) visited = set() prev nodes = dict() prev nodes[start] = None visited.add(start) stack nodes.put(start) found dest = False

#### Funkcija depth\_first\_search (II)

Glavna petlja funkcije depth\_first\_search koja obrađuje čvorove korišćenjem reda

```
while (not found_dest) and (not stack_nodes.empty()):
    node = stack nodes.get()
    process(node)
    #for dest in graph[node]:
    for dest in reversed(graph[node]):
        if dest not in visited:
            prev nodes[dest] = node
            if dest is end:
                found dest = True
                break
            visited.add(dest)
            stack nodes.put(dest)
```

#### Funkcija depth\_first\_search (III)

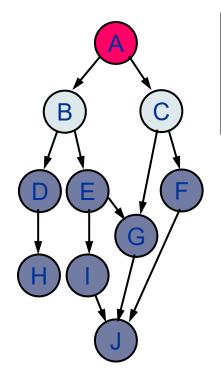
 Kraj funkcije depth\_first\_search formira put od početnog do ciljnog čvora

```
path = list()
if found dest:
    path.append(end)
    prev = prev_nodes[end]
    while prev is not None:
        path.append(prev)
        prev = prev nodes[prev]
    path.reverse()
return path
```

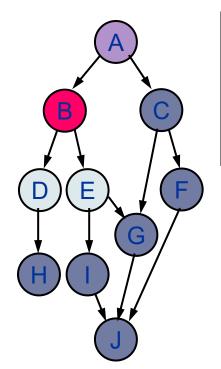
#### Traženje po dubini – Primer grafa i poziva

Primer grafa

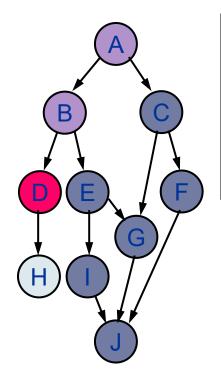
```
graph_simple = {
  'A' : ['B', 'C'],
 'B' : ['D', 'E'],
 'C' : ['F', 'G'],
  'D' : ['H'],
  'E' : ['G', 'I'],
 'F' : ['J'],
 'G' : ['J'],
  'H' : [],
  'I' : ['J'],
  'J' : []
   Primer poziva funkcije za pretagu po dubini
path = depth first search(graph, start, end)
```



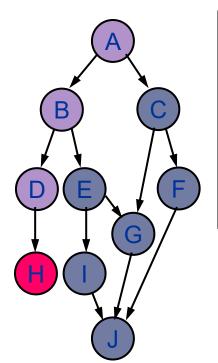
d.	za	potomci	obrađeni	prethodnik
r.	obradu			
0	Α	-	1	(A -)
1	ВС	ВС	Α	(B A) (C A)



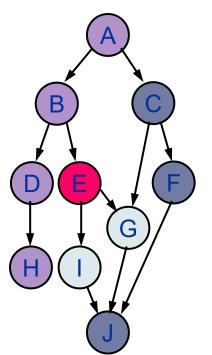
d. r.	za obradu	potomci	obrađeni	prethodnik
0	Α	-	-	(A -)
1	ВС	ВС	Α	(B A) (C A)
2	DEC	DE	ΑВ	(D B) (E B)



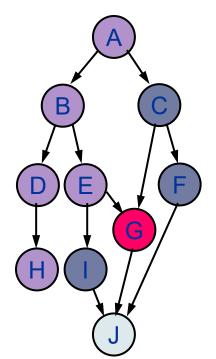
d. r.	za obradu	potomci	obrađeni	prethodnik
0	Α	-	-	(A -)
1	ВС	ВС	Α	(B A) (C A)
2	DEC	DE	АВ	(D B) (E B)
3	HEC	Н	ABD	(H D)



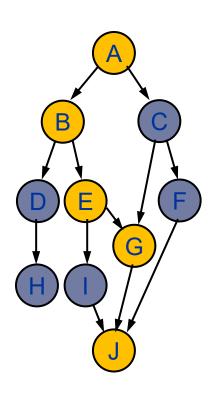
d. r.	za obradu	potomci	obrađeni	prethodnik
0	Α	-	-	(A -)
1	ВС	ВС	А	(B A) (C A)
2	DEC	DE	АВ	(D B) (E B)
3	HEC	Н	ABD	(H D)
4	EC	-	ABDH	-



d. r.	za obradu	potomci	obrađeni	prethodnik
0	Α	-	-	(A -)
1	ВС	ВС	Α	(B A) (C A)
2	DEC	DE	АВ	(D B) (E B)
3	HEC	Н	ABD	(H D)
4	EC	-	ABDH	-
5	GIC	GI	ABDH E	(G E) (I E)



d. r.	za obradu	potomci	obrađeni	prethodnik
0	Α	-	-	(A -)
1	ВС	ВС	Α	(B A) (C A)
2	DEC	DE	ΑВ	(D B) (E B)
3	HEC	Н	ABD	(H D)
4	EC	-	ABDH	-
5	GIC	GI	ABDH E	(G E) (I E)
6	JIC	J	ABDH EG	(J G)



Prethodnici

(A -) (B A) (C A) (D B) (E B) (H D) (G E) (I E) (J G)

Put

(ABEGJ)

#### Informisani (heuristički) algoritmi

- Metod planinarenja (Hill-Climbing)
- Prvo najbolji (Best-First)
- Algoritmi predstavljaju proširenje traženja po dubini korišćenjem informacije o rastojanju svakog čvora do cilja.
- Heuristika je procenjena cena puta od konkretnog čvora do cilja:
  - h(G) = 0
  - ▶  $h(c) > 0, c \neq G$
- Cilj heuristike je da se za obradu biraju čvorovi koji više obećavaju da će se stići do cilja (manja im je procenjena cena puta do cilja).

#### Metod planinarenja

- Formirati **stek** koji inicijalno sadrži samo polazni čvor.
- Dok se **stek** ne isprazni ili se ne dođe do ciljnog čvora, proveriti da li je prvi element ciljni čvor
  - Ako je prvi element ciljni čvor, put je pronađen.
  - Ako prvi element nije ciljni čvor,
    - ▶ Ukloniti ga iz **steka**
    - ▶ **Urediti njegove sledbenike** (ako ih ima i ako nisu već posećeni) po rastućim vrednostima heurističke funkcije (rastojanje od ciljnog čvora)
    - Uređene sledbenike dodati na **Stek** tako da prvi element bude sledbenik sa najmanjom vrednošću heurističke funkcije.
- Ako je pronađen ciljni čvor, pretraga je uspešno završena, u suprotnom pretraga je neuspešna.

## Prvo najbolji

- Formirati **stek** koji inicijalno sadrži samo polazni čvor.
- Dok se **stek** ne isprazni ili se ne dođe do ciljnog čvora, proveriti da li je prvi element ciljni čvor
  - Ako je prvi element ciljni čvor, put je pronađen.
  - Ako prvi element nije ciljni čvor,
    - Ukloniti ga sa steka
    - Sledbenike dodati u **stek**
    - ▶ **Celokupni stek sortirati** po rastućim vrednostima heurističkih funkcija čvorova (rastojanje od ciljnog čvora)
- Ako je pronađen ciljni čvor, pretraga je uspešno završena, u suprotnom pretraga je neuspešna.

## Traženje planinarenjem

- Funkcija hill\_climbing\_search izdvaja listu čvorova koji čine put od polaznog do ciljnog čvora.
  - hill\_climbing\_search(graph, start, end)
- Ulazni parametri:
  - Graf
  - Polazni čvor
  - Ciljni čvor

## Traženje planinarenjem

- Pomoćne strukture i promenljive koje koristi funkcija hill\_climbing\_search:
  - Stek čvorova (oznaka) koje treba posetiti
    - stack nodes
  - Niz posećenih čvorova (oznaka)
    - visited
  - Niz parova čvorova (oznaka) oblika (čvor prethodnik)
    - prev nodes
  - Niz čvorova (oznaka) na putu od polaznog do ciljnog čvora
    - path
  - Logička promenljiva koja ukazuje da je pronađen ciljni čvor
    - found dest
  - Niz parova čvorova (oznaka) oblika (čvor heuristika)
    - destinations

# Traženje planinarenjem – Algoritam

- Dodati polazni čvor na stek
- Dodati polazni čvor u posećene
- Dodati da polazni čvor nema prethodnika
- Sve dok ciljni čvor nije pronađen i stek nije prazan
  - Pročitati čvor iz steka
  - Obraditi čvor
  - Za svaki odredišni čvor do koji postoji poteg od čvora
    - Dodati par (odredište heuristika) u listu odredište sa heuristikama
  - Urediti listu odredišta sa heuristikama u opadujući redosled





- Postaviti prethodnika za odredište na čvor
- Ako je odredište jednako ciljnom čvoru postavi vrednost na pronađen i izaći iz petlje
- Dodati odredište u posećene
- Dodati odredište u stek

#### Ako je ciljni čvor pronađen:

- Dodati ciljni čvor u put
- Postaviti trenutni čvor na prethodnika ciljnog čvora
- Sve dok prethodnik postoji
  - Dodati ciljni čvor u put
  - Postaviti trenutni čvor na prethodnika trenutnog čvora



## Funkcija hill\_climbing\_search (I)

Početak funkcije hill climbing search priprema pomoćne parametre i strukture za pretragu grafa def hill\_climbing\_search(graph, start, end): if start is end: path = list() path.append(start) return path stack nodes = queue.LifoQueue(len(graph)) visited = set() prev nodes = dict() prev nodes[start] = None visited.add(start) stack nodes.put(start) found dest = False

# Funkcija hill\_climbing\_search (II)

```
Glavna petlja funkcije hill_climbing_search koja obrađuje čvorove korišćenjem reda
    while (not found dest) and (not stack nodes.empty()):
        node = stack nodes.get()
        destinations = list()
        for dest in graph[node][1]:
            element = [dest, graph[dest][0]]
            destinations.append(element)
        for dest heur in sorted(destinations, key=lambda item: item[1], reverse=True):
            if dest heur[0] not in visited:
                prev nodes[dest heur[0]] = node
                if dest heur[0] is end:
                    found dest = True
                    break
                visited.add(dest heur[0])
                stack nodes.put(dest heur[0])
```

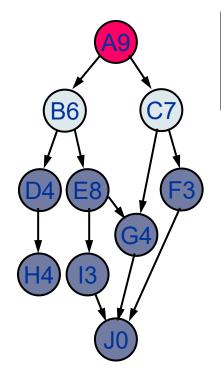
## Funkcija hill\_climbing\_search (III)

 Kraj funkcije hill\_climbing\_search formira put od početnog do ciljnog čvora

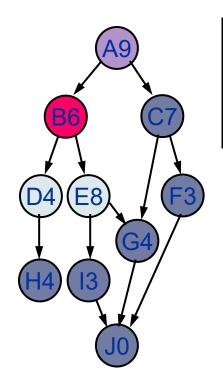
```
path = list()
if found dest:
    path.append(end)
    prev = prev nodes[end]
    while prev is not None:
        path.append(prev)
        prev = prev nodes[prev]
    path.reverse()
return path
```

## Traženje planinarenjem – Primer grafa i poziva

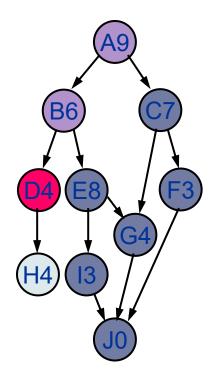
Primer grafa graph simple = { 'A' : (9, ['B', 'C']), 'B' : (6, ['D', 'E']), 'C': (7, ['F', 'G']), 'D' : (4, ['H']), 'E' : (8, ['G', 'I']), 'F': (3, ['J']), 'G' : (4, ['J']), 'H' : (4, []), 'I' : (3, ['J']), 'J' : (0, []) Primer poziva funkcije za pretragu planinarenjem path = hill\_climbing\_search(graph, start, end)



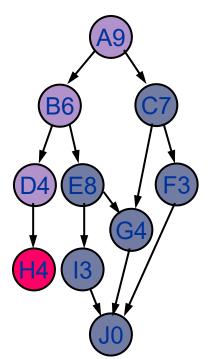
d.r.	za obradu	potomci	obrađeni	prethodnik
0	А	ı	-	(A -)
1	ВС	B6 C7	Α	(B A) (C A)



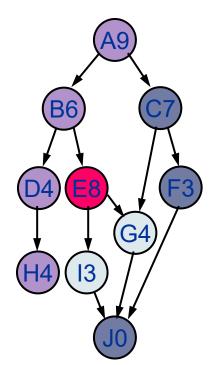
d.r.	za obradu	potomci	obrađeni	prethodnik
0	Α	-	-	(A -)
1	ВС	B6 C7	Α	(B A) (C A)
2	DEC	D4 E8	AΒ	(D B) (E B)



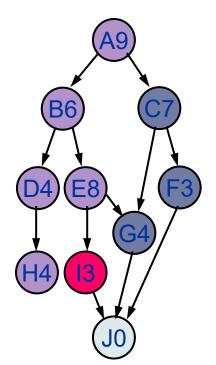
d.r.	za obradu	potomci	obrađeni	prethodnik
0	Α	ı	-	(A -)
1	ВС	B6 C7	Α	(B A) (C A)
2	DEC	D4 E8	AΒ	(D B) (E B)
3	HEC	H4	ABD	(H D)



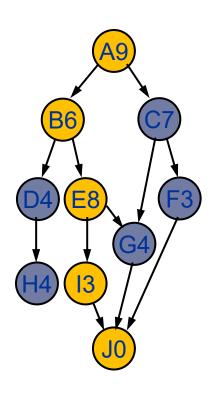
d.r.	za obradu	potomci	obrađeni	prethodnik
0	А	-	-	(A -)
1	ВС	B6 C7	А	(B A) (C A)
2	DEC	D4 E8	АВ	(D B) (E B)
3	HEC	H4	ABD	(H D)
4	EC	-	ABDH	-



	1			
d.r.	za obradu	potomci	obrađeni	prethodnik
0	А	ı	-	(A -)
1	ВС	B6 C7	А	(B A) (C A)
2	DEC	D4 E8	AΒ	(D B) (E B)
3	HEC	H4	ABD	(H D)
4	EC	ı	ABDH	-
5	IGC	13 G4	ABDH E	(G E) (I E)



d.r.	za obradu	Potomci	obrađeni	prethodnik
0	А	-	-	(A -)
1	ВС	B6 C7	Α	(B A) (C A)
2	DEC	D4 E8	AΒ	(D B) (E B)
3	HEC	H4	ABD	(H D)
4	EC	-	ABDH	-
5	IGC	13 G4	ABDH E	(G E) (I E)
6	JGEC	J0	ABDH EI	(J I)



Prethodnici

(A -) (B A) (C A) (D B) (E B) (H D) (G E) (I E) (J I)

Put

(ABEIJ)

## Prvo najbolji

- Formirati stek koji inicijalno sadrži samo polazni čvor.
- Dok se **stek** ne isprazni ili se ne dođe do ciljnog čvora, proveriti da li je prvi element ciljni čvor
  - Ako je prvi element ciljni čvor, put je pronađen.
  - Ako prvi element nije ciljni čvor,
    - Ukloniti ga sa steka
    - Sledbenike dodati u stek
    - ▶ **Celokupni stek sortirati** po rastućim vrednostima heurističkih funkcija čvorova (rastojanje od ciljnog čvora)
- Ako je pronađen ciljni čvor, pretraga je uspešno završena, u suprotnom pretraga je neuspešna.

## Traženje prvo-najbolji

- Funkcija best\_first\_search izdvaja listu čvorova koji čine put od polaznog do ciljnog čvora.
  - best\_first\_search(graph, start, end)
- Ulazni parametri:
  - Graf
  - Polazni čvor
  - Ciljni čvor

## Traženje prvo-najbolji

- Pomoćne strukture i promenljive koje koristi funkcija best\_first\_search:
  - Red sa prioritetom čvorova (oznaka) sa heuristikama koje treba posetiti
    - priority\_queue
  - Niz posećenih čvorova (oznaka)
    - ▶ visited
  - Niz parova čvorova (oznaka) oblika (čvor prethodnik)
    - prev\_nodes
  - Niz čvorova (oznaka) na putu od polaznog do ciljnog čvora
    - path
  - Logička promenljiva koja ukazuje da je pronađen ciljni čvor
    - ▶ found dest

# Traženje prvo-najbolji – Algoritam

- Dodati polazni čvor sa heuristikom u red sa prioritetom
- Dodati polazni čvor u posećene
- Dodati da polazni čvor nema prethodnika
- Sve dok ciljni čvor nije pronađen i red sa prioritetom nije prazan
  - Pročitati čvor sa heuristikom iz reda sa prioritetom
  - Obraditi čvor
  - Za svaki odredišni čvor do kog postoji poteg od čvora
    - Ako je odredište nije posećeno
      - Postaviti prethodnika za odredište na čvor
      - Ako je odredište jednako ciljnom čvoru postavi vrednost na pronađen i izaći iz petlje
      - Dodati odredište u posećene
      - □ Dodati odredište sa heuristikom u red sa prioritetom

#### Ako je ciljni čvor pronađen:

- Dodati ciljni čvor u put
- Postaviti trenutni čvor na prethodnika ciljnog čvora
- Sve dok prethodnik postoji
  - Dodati ciljni čvor u put
  - Postaviti trenutni čvor na prethodnika trenutnog čvora

## Funkcija best\_first\_search (I)

Početak funkcije best first search priprema pomoćne parametre i strukture za pretragu grafa def best\_first\_search(graph, start, end): if start is end: path = list() path.append(start) return path priority queue = queue.PriorityQueue(len(graph)) visited = set() prev nodes = dict() prev nodes[start] = None visited.add(start) priority\_queue.put([start, graph[start][0]]) found dest = False

## Funkcija best\_first\_search (II)

Glavna petlja funkcije best\_first\_search koja obrađuje čvorove korišćenjem reda

```
while (not found_dest) and (not priority_queue.empty()):
    node = priority queue.get()
    process(node[0])
    for dest in graph[node[0]][1]:
        if dest not in visited:
            prev nodes[dest] = node[0]
            if dest is end:
                found dest = True
                break
            visited.add(dest)
            priority queue.put([dest, graph[dest][0]])
```

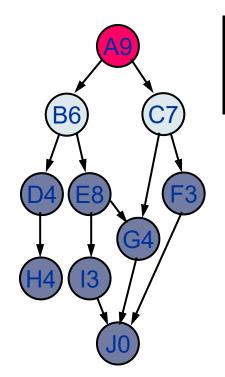
## Funkcija best\_first\_search (III)

 Kraj funkcije best\_first\_search formira put od početnog do ciljnog čvora

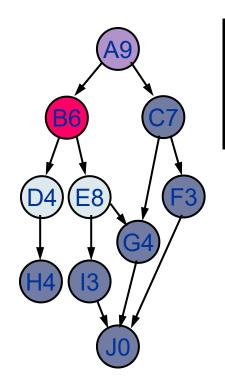
```
path = list()
if found dest:
    path.append(end)
    prev = prev nodes[end]
    while prev is not None:
        path.append(prev)
        prev = prev nodes[prev]
    path.reverse()
return path
```

## Traženje prvo-najbolji – Primer grafa i poziva

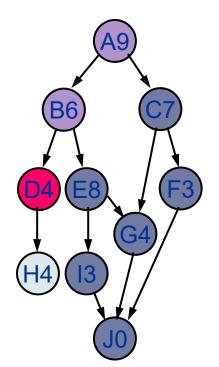
Primer grafa graph simple = { 'A' : (9, ['B', 'C']), 'B' : (6, ['D', 'E']), 'C' : (7, ['F', 'G']), 'D' : (4, ['H']), 'E' : (8, ['G', 'I']), 'F': (3, ['J']), 'G' : (4, ['J']), 'H' : (4, []), 'I' : (3, ['J']), 'J' : (0, []) Primer poziva funkcije za pretragu prvo-najbolji path = best first search(graph, start, end)



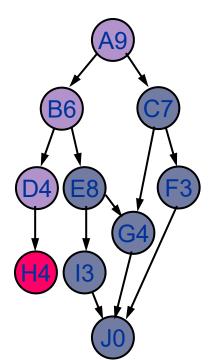
d.r.	za obradu	potomci	obrađeni	prethodnik
0	A9	ı	1	(A -)
1	B6 C7	B6 C7	A9	(B A) (C A)



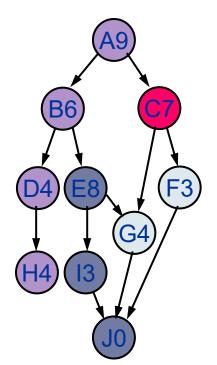
d.r.	za obradu	potomci	obrađeni	prethodnik
0	A9	-	-	(A -)
1	B6 C7	B6 C7	A9	(B A) (C A)
2	D4 C7 E8	D4 E8	A9 B6	(D B) (E B)



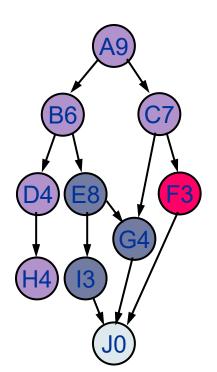
d.r.	za obradu	potomci	obrađeni	prethodnik
0	A9	ı	-	(A -)
1	B6 C7	B6 C7	A9	(B A) (C A)
2	D4 C7 E8	D4 E8	A9 B6	(D B) (E B)
3	H4 C7 E8	H4	A9 B6 D4	(H D)



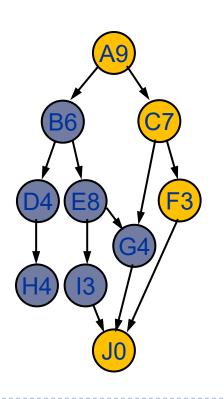
d.r.	za obradu	potomci	obrađeni	prethodnik
0	A9	1	-	(A -)
1	B6 C7	B6 C7	A9	(B A) (C A)
2	D4 C7 E8	D4 E8	A9 B6	(D B) (E B)
3	H4 C7 E8	H4	A9 B6 D4	(H D)
4	C7 E8	-	A9 B6 D4 H4	-



_				
d.r.	za obradu	potomci	obrađeni	prethodnik
0	A9	-	-	(A -)
1	B6 C7	B6 C7	A9	(B A) (C A)
2	D4 C7 E8	D4 E8	A9 B6	(D B) (E B)
3	H4 C7 E8	H4	A9 B6 D4	(H D)
4	C7 E8	-	A9 B6 D4 H4	-
5	F3 G4 E8	F3 G4	A9 B6 D4 H4 C7	(F C) (G C)



d.r.	za obradu	potomci	obrađeni	prethodnik
0	A9	-	-	(A -)
1	B6 C7	B6 C7	A9	(B A) (C A)
2	D4 C7 E8	D4 E8	A9 B6	(D B) (E B)
3	H4 C7 E8	H4	A9 B6 D4	(H D)
4	C7 E8	-	A9 B6 D4 H4	-
5	F3 G4 E8	F3 G4	A9 B6 D4 H4 C7	(F C) (G C)
6	J0 G4 E8	JO	A9 B6 D4 H4 C7 F3	(JF)



Prethodnici

(A -) (B A) (C A) (D B) (E B) (H D) (F C) (G C) (J F)

Put

(ACFJ)