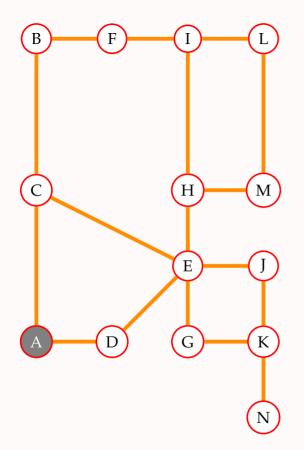
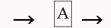


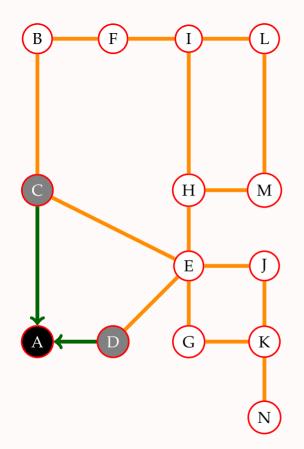
Parcours de graphes : illustrations
Vincent Picard

1 Parcours en largeur



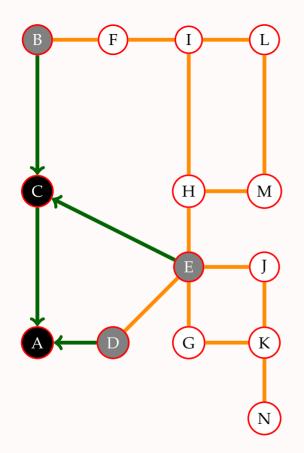
Nœud	État	Prédecesseur	Distance
A	Ouvert	racine	0
В			∞
С			∞
D			∞
Е			∞
F			∞
G			∞
Н			∞
I			∞
J			∞
K			∞
L			∞
M			∞
N			∞





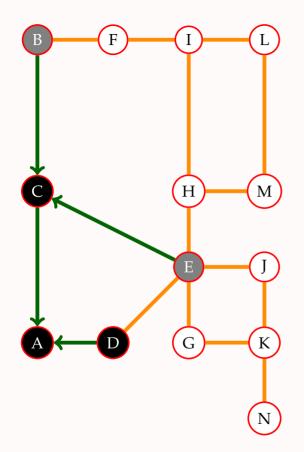
Nœud	État	Prédecesseur	Distance
A	Fermé	racine	0
В			∞
С	Ouvert	A	1
D	Ouvert	A	1
E			∞
F			∞
G			∞
Н			∞
I			∞
J			∞
K			∞
L			∞
M			∞
N			∞





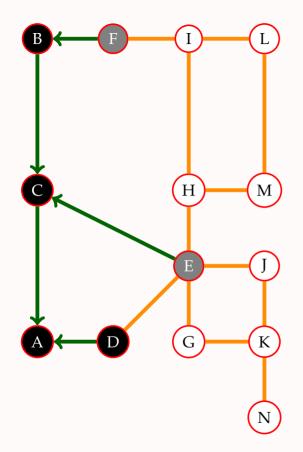
Nœud	État	Prédecesseur	Distance
A	Fermé	racine	0
В	Ouvert	С	2
С	Fermé	A	1
D	Ouvert	A	1
Е	Ouvert	С	2
F			∞
G			∞
Н			∞
I			∞
J			∞
K			∞
L			∞
M			∞
N			∞





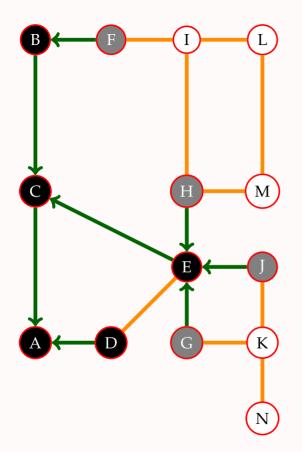
Nœud	État	Prédecesseur	Distance
A	Fermé	racine	0
В	Ouvert	С	2
С	Fermé	A	1
D	Fermé	A	1
Е	Ouvert	С	2
F			∞
G			∞
Н			∞
I			∞
J			∞
K			∞
L			∞
M			∞
N			∞





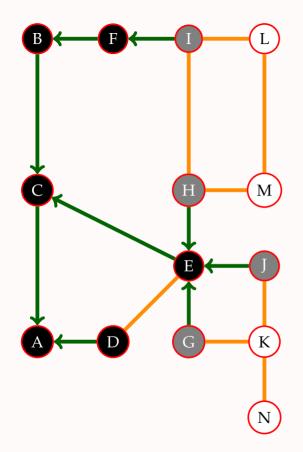
Nœud	État	Prédecesseur	Distance
A	Fermé	racine	0
В	Fermé	С	2
С	Fermé	A	1
D	Fermé	A	1
Е	Ouvert	С	2
F	Ouvert	В	3
G			∞
Н			∞
I			∞
J			∞
K			∞
L			∞
M			∞
N			∞





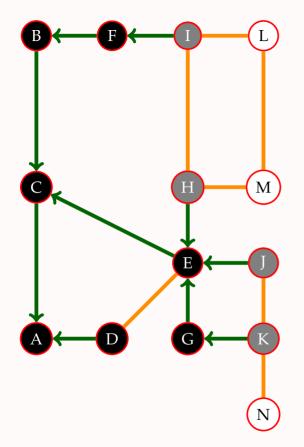
Nœud	État	Prédecesseur	Distance
A	Fermé	racine	0
В	Fermé	С	2
С	Fermé	A	1
D	Fermé	A	1
Е	Fermé	С	2
F	Ouvert	В	3
G	Ouvert	Е	3
Н	Ouvert	Е	3
I			∞
J	Ouvert	Е	3
K			∞
L			∞
M			∞
N			∞





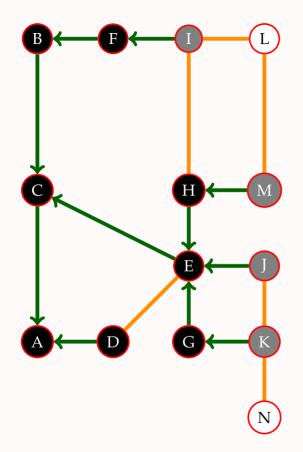
Nœud	État	Prédecesseur	Distance
A	Fermé	racine	0
В	Fermé	С	2
С	Fermé	A	1
D	Fermé	A	1
Е	Fermé	С	2
F	Fermé	В	3
G	Ouvert	Е	3
Н	Ouvert	Е	3
I	Ouvert	F	4
J	Ouvert	Е	3
K			∞
L			∞
M			∞
N			∞





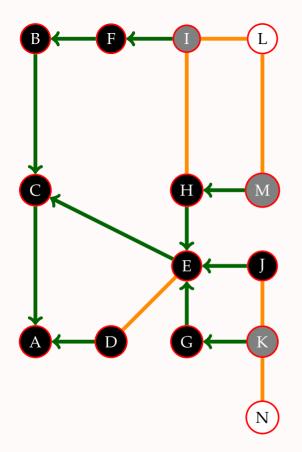
Nœud	État	Prédecesseur	Distance
A	Fermé	racine	0
В	Fermé	С	2
С	Fermé	A	1
D	Fermé	A	1
Е	Fermé	С	2
F	Fermé	В	3
G	Fermé	Е	3
Н	Ouvert	Е	3
I	Ouvert	F	4
J	Ouvert	Е	3
K	Ouvert	G	4
L			∞
M			∞
N			∞





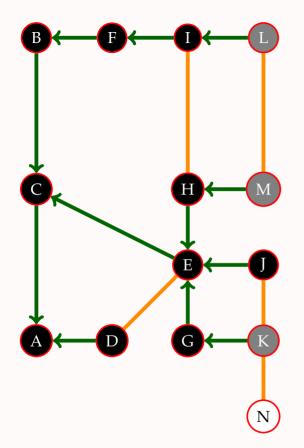
Nœud	État	Prédecesseur	Distance
A	Fermé	racine	0
В	Fermé	С	2
С	Fermé	A	1
D	Fermé	A	1
Е	Fermé	С	2
F	Fermé	В	3
G	Fermé	Е	3
Н	Fermé	Е	3
I	Ouvert	F	4
J	Ouvert	Е	3
K	Ouvert	G	4
L			∞
M	Ouvert	Н	4
N			∞





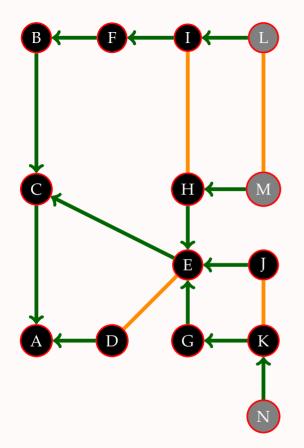
Nœud	État	Prédecesseur	Distance
A	Fermé	racine	0
В	Fermé	С	2
С	Fermé	A	1
D	Fermé	A	1
Е	Fermé	С	2
F	Fermé	В	3
G	Fermé	Е	3
Н	Fermé	Е	3
I	Ouvert	F	4
J	Fermé	Е	3
K	Ouvert	G	4
L			∞
M	Ouvert	Н	4
N			∞





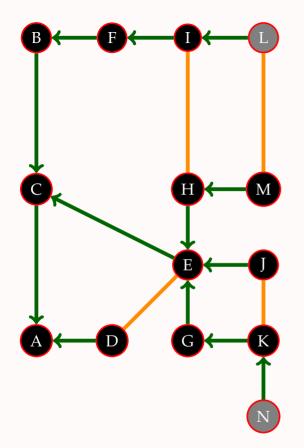
Nœud	État	Prédecesseur	Distance
A	Fermé	racine	0
В	Fermé	С	2
С	Fermé	A	1
D	Fermé	A	1
Е	Fermé	С	2
F	Fermé	В	3
G	Fermé	Е	3
Н	Fermé	Е	3
I	Fermé	F	4
J	Fermé	Е	3
K	Ouvert	G	4
L	Ouvert	I	5
M	Ouvert	Н	4
N			∞





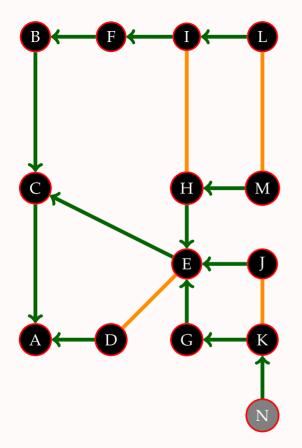
Nœud	État	Prédecesseur	Distance
A	Fermé	racine	0
В	Fermé	С	2
С	Fermé	A	1
D	Fermé	A	1
Е	Fermé	С	2
F	Fermé	В	3
G	Fermé	Е	3
Н	Fermé	Е	3
I	Fermé	F	4
J	Fermé	Е	3
K	Fermé	G	4
L	Ouvert	I	5
M	Ouvert	Н	4
N	Ouvert	K	5





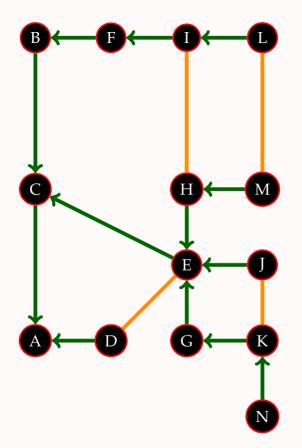
Nœud	État	Prédecesseur	Distance
A	Fermé	racine	0
В	Fermé	С	2
С	Fermé	A	1
D	Fermé	A	1
Е	Fermé	С	2
F	Fermé	В	3
G	Fermé	Е	3
Н	Fermé	Е	3
I	Fermé	F	4
J	Fermé	Е	3
K	Fermé	G	4
L	Ouvert	I	5
M	Fermé	Н	4
N	Ouvert	K	5





Nœud	État	Prédecesseur	Distance
A	Fermé	racine	0
В	Fermé	С	2
С	Fermé	A	1
D	Fermé	A	1
Е	Fermé	С	2
F	Fermé	В	3
G	Fermé	Е	3
Н	Fermé	Е	3
I	Fermé	F	4
J	Fermé	Е	3
K	Fermé	G	4
L	Fermé	I	5
M	Fermé	Н	4
N	Ouvert	K	5

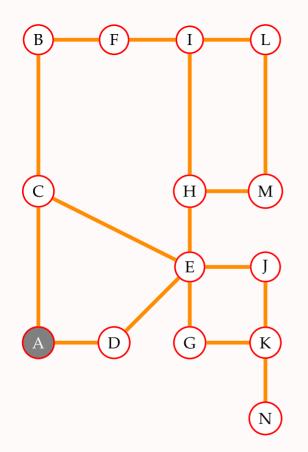




Nœud	État	Prédecesseur	Distance
A	Fermé	racine	0
В	Fermé	С	2
С	Fermé	A	1
D	Fermé	A	1
Е	Fermé	С	2
F	Fermé	В	3
G	Fermé	Е	3
Н	Fermé	Е	3
I	Fermé	F	4
J	Fermé	Е	3
K	Fermé	G	4
L	Fermé	I	5
M	Fermé	Н	4
N	Fermé	K	5

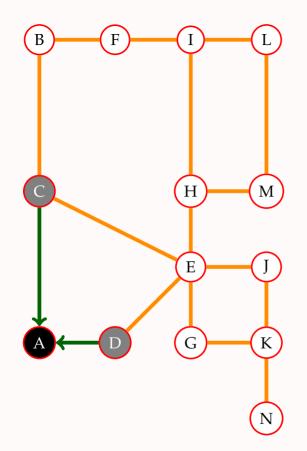


2 Parcours en profondeur



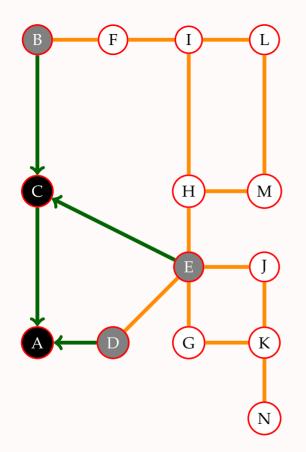
Nœud	État	Prédecesseur
A	Ouvert	racine
В		
С		
D		
Е		
F		
G		
Н		
I		
J		
K		
L		
M		
N		

pop	A
push	

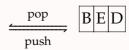


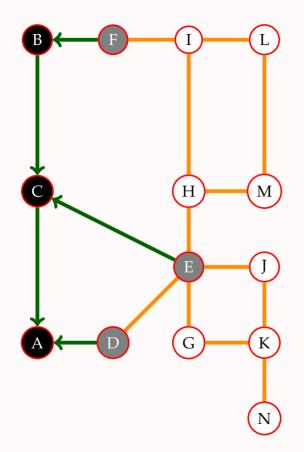
Nœud	État	Prédecesseur
A	Fermé	racine
В		
С	Ouvert	A
D	Ouvert	A
Е		
F		
G		
Н		
I		
J		
K		
L		
M		
N		

pop	CD
push	

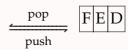


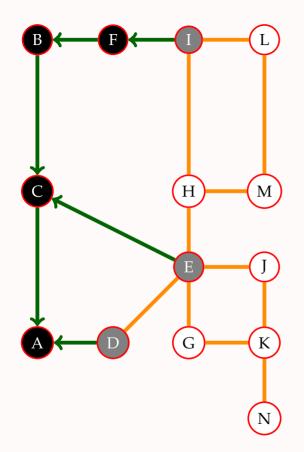
Nœud	État	Prédecesseur		
A	Fermé	racine		
В	Ouvert	С		
С	Fermé	A		
D	Ouvert	A		
Е	Ouvert	С		
F				
G				
Н				
I				
J				
K				
L				
M				
N				





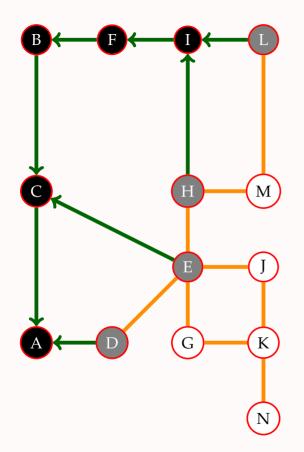
Nœud	État	Prédecesseur
A	Fermé	racine
В	Fermé	С
С	Fermé	A
D	Ouvert	A
Е	Ouvert	С
F	Ouvert	В
G		
Н		
I		
J		
K		
L		
M		
N		





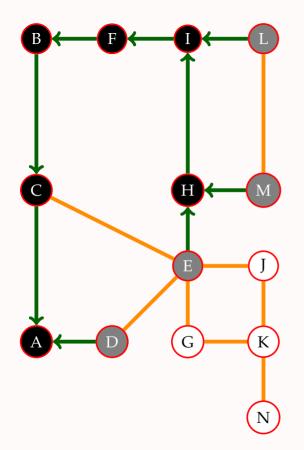
Nœud	État	Prédecesseur
A	Fermé	racine
В	Fermé	С
С	Fermé	A
D	Ouvert	A
Е	Ouvert	С
F	Fermé	В
G		
Н		
I	Ouvert	F
J		
K		
L		
M		
N		





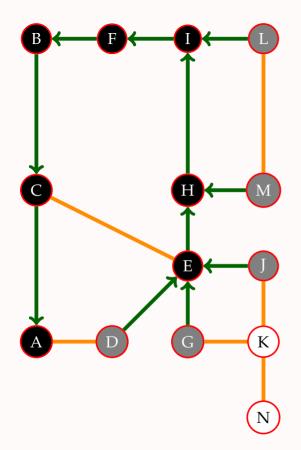
Nœud	État	Prédecesseur
A	Fermé	racine
В	Fermé	С
С	Fermé	A
D	Ouvert	A
Е	Ouvert	С
F	Fermé	В
G		
Н	Ouvert	I
I	Fermé	F
J		
K		
L	Ouvert	I
M		
N		

pop	Н	L	Ε	D
				
push				



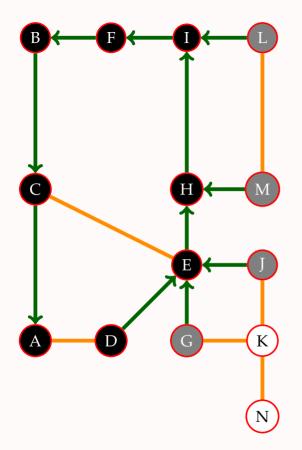
Nœud	État	Prédecesseur
A	Fermé	racine
В	Fermé	С
С	Fermé	A
D	Ouvert	A
Е	Ouvert	Н
F	Fermé	В
G		
Н	Fermé	I
I	Fermé	F
J		
K		
L	Ouvert	I
M	Ouvert	Н
N		



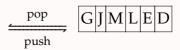


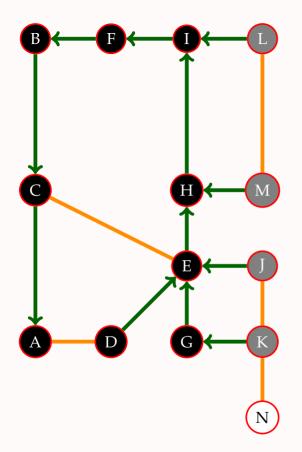
Nœud	État	Prédecesseur
A	Fermé	racine
В	Fermé	С
С	Fermé	A
D	Ouvert	E
Е	Fermé	Н
F	Fermé	В
G	Ouvert	Е
Н	Fermé	I
I	Fermé	F
J	Ouvert	Е
K		
L	Ouvert	I
M	Ouvert	Н
N		





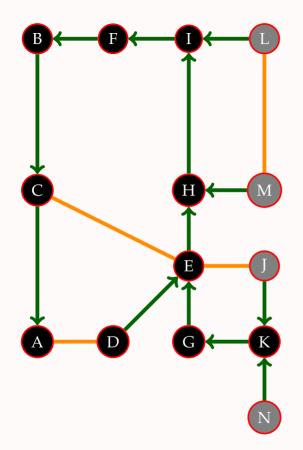
Nœud	État	Prédecesseur
A	Fermé	racine
В	Fermé	С
С	Fermé	A
D	Fermé	Е
Е	Fermé	Н
F	Fermé	В
G	Ouvert	Е
Н	Fermé	I
I	Fermé	F
J	Ouvert	Е
K		
L	Ouvert	I
M	Ouvert	Н
N		





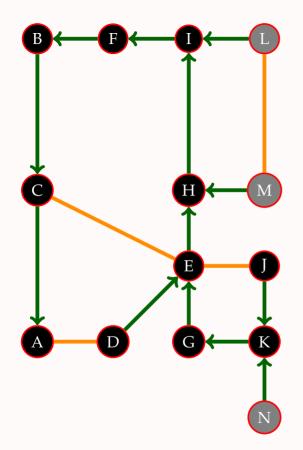
Nœud	État	Prédecesseur
A	Fermé	racine
В	Fermé	С
С	Fermé	A
D	Fermé	Е
Е	Fermé	Н
F	Fermé	В
G	Fermé	Е
Н	Fermé	I
I	Fermé	F
J	Ouvert	Е
K	Ouvert	G
L	Ouvert	I
M	Ouvert	Н
N		



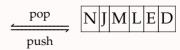


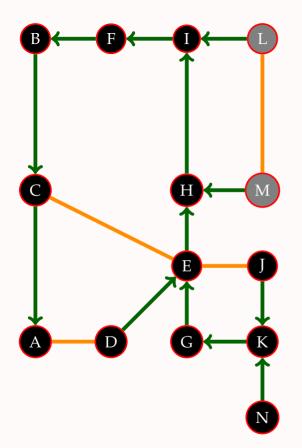
Nœud	État	Prédecesseur
A	Fermé	racine
В	Fermé	С
С	Fermé	A
D	Fermé	Е
Е	Fermé	Н
F	Fermé	В
G	Fermé	Е
Н	Fermé	I
I	Fermé	F
J	Ouvert	K
K	Fermé	G
L	Ouvert	I
M	Ouvert	Н
N	Ouvert	K



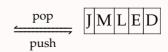


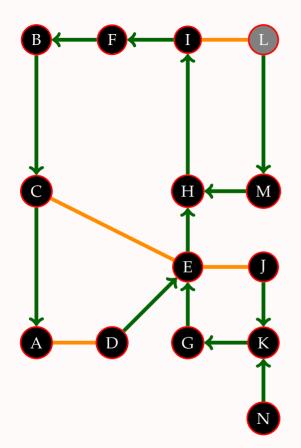
Nœud	État	Prédecesseur
A	Fermé	racine
В	Fermé	С
С	Fermé	A
D	Fermé	Е
Е	Fermé	Н
F	Fermé	В
G	Fermé	Е
Н	Fermé	I
I	Fermé	F
J	Fermé	K
K	Fermé	G
L	Ouvert	I
M	Ouvert	Н
N	Ouvert	K



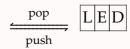


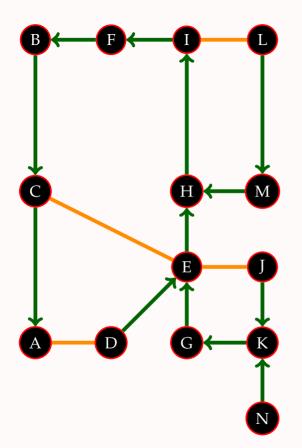
Nœud	État	Prédecesseur
A	Fermé	racine
В	Fermé	С
С	Fermé	A
D	Fermé	Е
Е	Fermé	Н
F	Fermé	В
G	Fermé	Е
Н	Fermé	I
I	Fermé	F
J	Fermé	K
K	Fermé	G
L	Ouvert	I
M	Ouvert	Н
N	Fermé	K



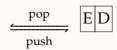


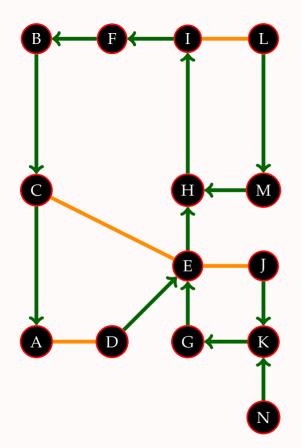
Nœud	État	Prédecesseur
A	Fermé	racine
В	Fermé	С
С	Fermé	A
D	Fermé	Е
Е	Fermé	Н
F	Fermé	В
G	Fermé	Е
Н	Fermé	I
I	Fermé	F
J	Fermé	K
K	Fermé	G
L	Ouvert	M
M	Fermé	Н
N	Fermé	K



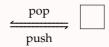


Nœud	État	Prédecesseur
A	Fermé	racine
В	Fermé	С
С	Fermé	A
D	Fermé	E
Е	Fermé	Н
F	Fermé	В
G	Fermé	E
Н	Fermé	I
I	Fermé	F
J	Fermé	K
K	Fermé	G
L	Fermé	M
M	Fermé	Н
N	Fermé	K





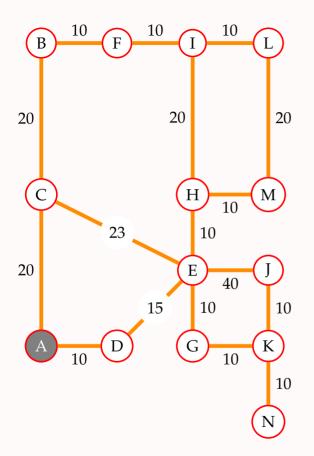
Nœud	État	Prédecesseur
A	Fermé	racine
В	Fermé	С
С	Fermé	A
D	Fermé	E
Е	Fermé	Н
F	Fermé	В
G	Fermé	E
Н	Fermé	I
I	Fermé	F
J	Fermé	K
K	Fermé	G
L	Fermé	M
M	Fermé	Н
N	Fermé	K



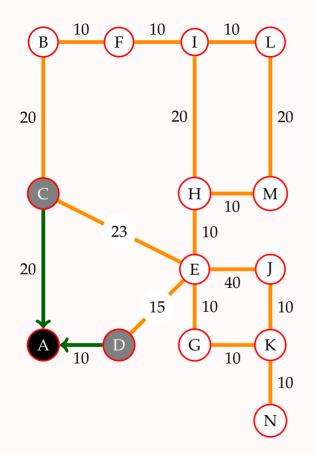
3 Algorithme de Dijkstra

Principes

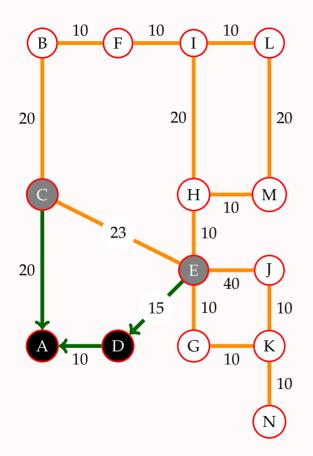
- Variante du parcours en largeur qui tient compte des poids **positifs** sur les arcs.
- \blacksquare g(n) représente du sommet source au sommet n dans l'arborescence construite.
- A chaque étape on choisit le sommet ouvert de g(n) minimum (c-à-d : on explore les sommets dans l'ordre de leur distance à la source).
- Si le sommet x est choisi, alors pour tout arc $x \rightarrow y$:
 - ▶ Si *y* est fermé on ne fait rien
 - Si y est ouvert et que l'arc $x \to y$ améliore g(n) alors on met à jour g(n) et x devient prédecesseur de y
 - Sinon y devient ouvert et on lui affecte g(n) et x pour prédecesseur.
- L'algorithme de Dijkstra construit une arborescnce de chemins optimaux depuis la source vers tous les sommets accessibles.



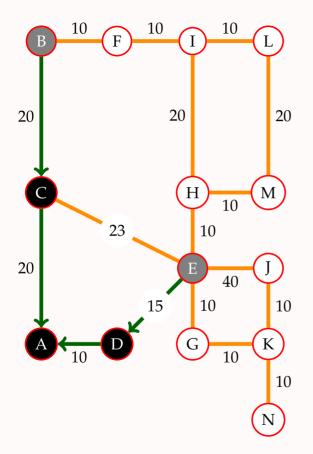
Nœud	État	Prédecesseur	g(n)
A	Ouvert	racine	0
В			∞
С			∞
D			∞
Е			∞
F			∞
G			∞
Н			∞
I			∞
J			∞
K			∞
L			∞
M			∞
N			∞



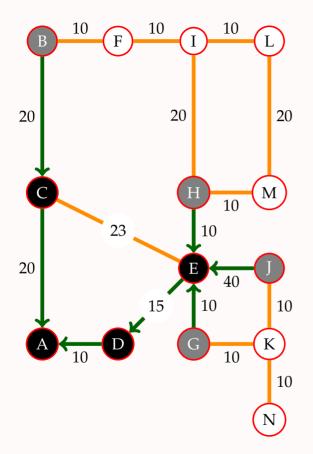
Nœud	État	Prédecesseur	g(n)
A	Fermé	racine	0
В			∞
С	Ouvert	A	20
D	Ouvert	A	10
Е			∞
F			∞
G			8
Н			∞
I			∞
J			∞
K			∞
L			∞
M			8
N			∞



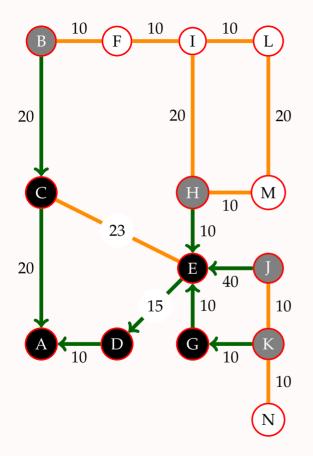
Nœud	État	Prédecesseur	g(n)
A	Fermé	racine	0
В			∞
С	Ouvert	A	20
D	Fermé	A	10
Е	Ouvert	D	25
F			∞
G			∞
Н			∞
I			∞
J			∞
K			∞
L			∞
M			∞
N			∞



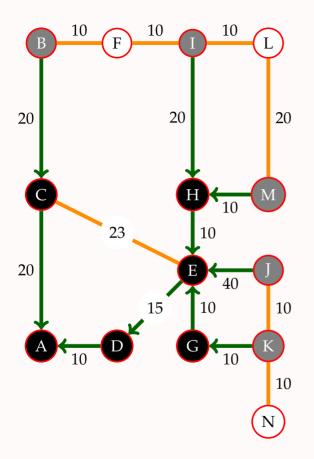
Nœud	État	Prédecesseur	g(n)
A	Fermé	racine	0
В	Ouvert	С	40
С	Fermé	A	20
D	Fermé	A	10
Е	Ouvert	D	25
F			∞
G			∞
Н			∞
I			∞
J			∞
K			∞
L			∞
M			∞
N			∞



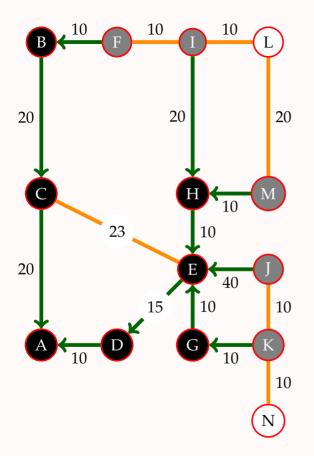
Nœud	État	Prédecesseur	g(n)
A	Fermé	racine	0
В	Ouvert	С	40
С	Fermé	A	20
D	Fermé	A	10
Е	Fermé	D	25
F			∞
G	Ouvert	Е	35
Н	Ouvert	Е	35
I			∞
J	Ouvert	Е	65
K			8
L			∞
M			∞
N			∞



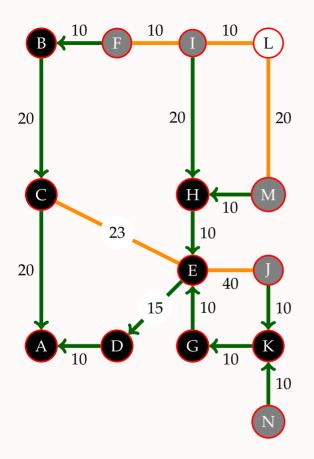
Nœud	État	Prédecesseur	g(n)
A	Fermé	racine	0
В	Ouvert	С	40
С	Fermé	A	20
D	Fermé	A	10
Е	Fermé	D	25
F			∞
G	Fermé	Е	35
Н	Ouvert	Е	35
I			∞
J	Ouvert	Е	65
K	Ouvert	G	45
L			∞
M			∞
N			∞



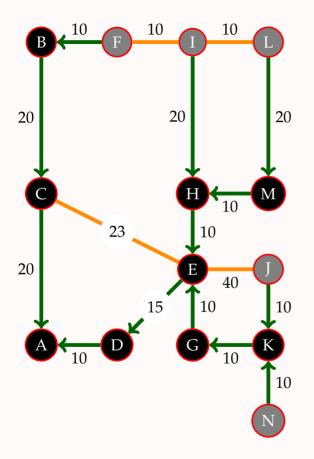
Nœud	État	Prédecesseur	g(n)
A	Fermé	racine	0
В	Ouvert	С	40
С	Fermé	A	20
D	Fermé	A	10
Е	Fermé	D	25
F			∞
G	Fermé	Е	35
Н	Fermé	Е	35
I	Ouvert	Н	55
J	Ouvert	Е	65
K	Ouvert	G	45
L			∞
M	Ouvert	Н	45
N			∞



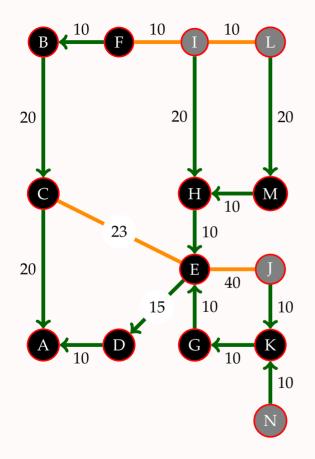
Nœud	État	Prédecesseur	g(n)
A	Fermé	racine	0
В	Fermé	С	40
С	Fermé	A	20
D	Fermé	A	10
Е	Fermé	D	25
F	Ouvert	В	50
G	Fermé	Е	35
Н	Fermé	Е	35
I	Ouvert	Н	55
J	Ouvert	Е	65
K	Ouvert	G	45
L			∞
M	Ouvert	Н	45
N			∞



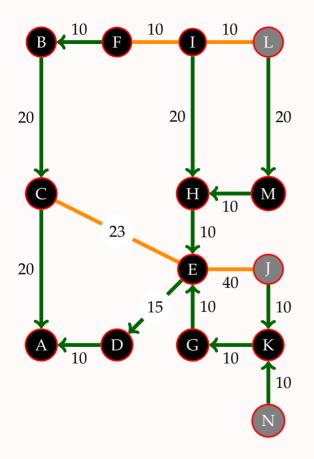
Nœud	État	Prédecesseur	g(n)
A	Fermé	racine	0
В	Fermé	С	40
С	Fermé	A	20
D	Fermé	A	10
Е	Fermé	D	25
F	Ouvert	В	50
G	Fermé	Е	35
Н	Fermé	Е	35
I	Ouvert	Н	55
J	Ouvert	K	55
K	Fermé	G	45
L			∞
M	Ouvert	Н	45
N	Ouvert	K	55



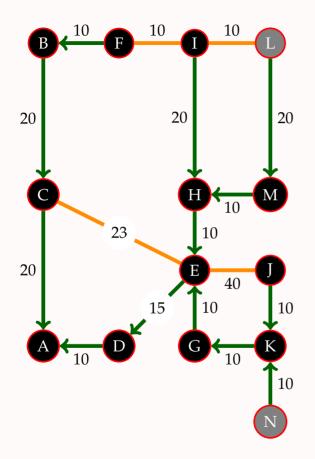
Nœud	État	Prédecesseur	g(n)
A	Fermé	racine	0
В	Fermé	С	40
С	Fermé	A	20
D	Fermé	A	10
Е	Fermé	D	25
F	Ouvert	В	50
G	Fermé	Е	35
Н	Fermé	Е	35
I	Ouvert	Н	55
J	Ouvert	K	55
K	Fermé	G	45
L	Ouvert	M	65
M	Fermé	Н	45
N	Ouvert	K	55



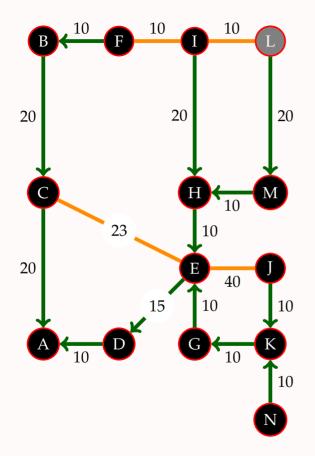
Nœud	État	Prédecesseur	g(n)
A	Fermé	racine	0
В	Fermé	С	40
С	Fermé	A	20
D	Fermé	A	10
Е	Fermé	D	25
F	Fermé	В	50
G	Fermé	Е	35
Н	Fermé	Е	35
I	Ouvert	Н	55
J	Ouvert	K	55
K	Fermé	G	45
L	Ouvert	M	65
M	Fermé	Н	45
N	Ouvert	K	55



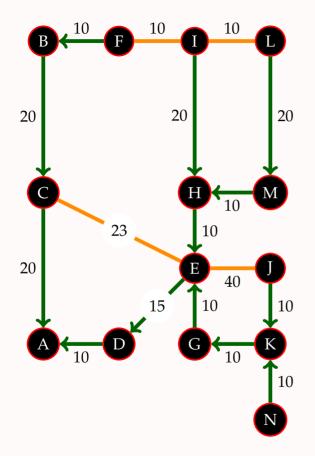
Nœud	État	Prédecesseur	g(n)
A	Fermé	racine	0
В	Fermé	С	40
С	Fermé	A	20
D	Fermé	A	10
Е	Fermé	D	25
F	Fermé	В	50
G	Fermé	Е	35
Н	Fermé	Е	35
I	Fermé	Н	55
J	Ouvert	K	55
K	Fermé	G	45
L	Ouvert	M	65
M	Fermé	Н	45
N	Ouvert	K	55



Nœud	État	Prédecesseur	g(n)
A	Fermé	racine	0
В	Fermé	С	40
С	Fermé	A	20
D	Fermé	A	10
Е	Fermé	D	25
F	Fermé	В	50
G	Fermé	Е	35
Н	Fermé	Е	35
I	Fermé	Н	55
J	Fermé	K	55
K	Fermé	G	45
L	Ouvert	M	65
M	Fermé	Н	45
N	Ouvert	K	55



Nœud	État	Prédecesseur	g(n)
A	Fermé	racine	0
В	Fermé	С	40
С	Fermé	A	20
D	Fermé	A	10
Е	Fermé	D	25
F	Fermé	В	50
G	Fermé	Е	35
Н	Fermé	Е	35
I	Fermé	Н	55
J	Fermé	K	55
K	Fermé	G	45
L	Ouvert	M	65
M	Fermé	Н	45
N	Fermé	K	55



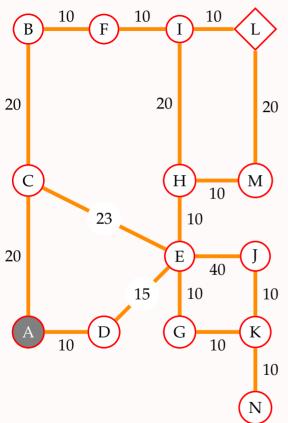
Nœud	État	Prédecesseur	g(n)
A	Fermé	racine	0
В	Fermé	С	40
С	Fermé	A	20
D	Fermé	A	10
Е	Fermé	D	25
F	Fermé	В	50
G	Fermé	Е	35
Н	Fermé	Е	35
I	Fermé	Н	55
J	Fermé	K	55
K	Fermé	G	45
L	Fermé	M	65
M	Fermé	Н	45
N	Fermé	K	55

4 Algorithme A*

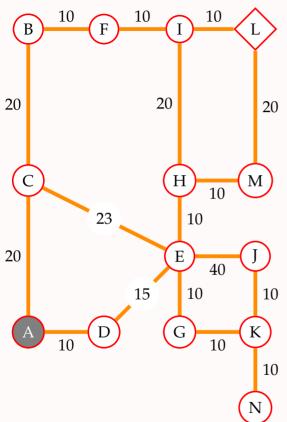
Principes

- On cherche un chemin optimal depuis un sommet source vers un sommet cible.
- On dispose d'une fonction heuristique h qui estime la distance restante à la cible depuis tout sommet
- g(n) représente la distance du sommet source au sommet n dans l'arborescence construite.
- A chaque étape on choisit le sommet ouvert de f(n) = g(n) + h(n) minimum.
- Si le sommet x est choisi, alors pour tout arc $x \rightarrow y$:
 - Si y est ouvert **ou fermé** et que l'arc $x \to y$ améliore g(n) alors on met à jour g(n) et x devient prédecesseur de y et il devient ouvert.
 - Sinon y devient ouvert et on lui affecte g(n) et x pour prédecesseur.
- On peut s'arrêter que le sommet cible devient fermé.

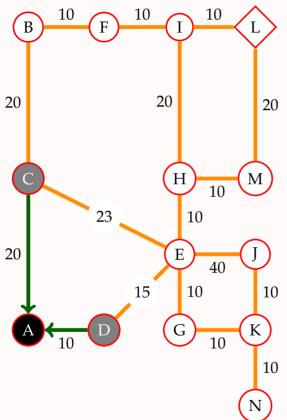
- Si **l'heuristique est admissible** alors l'algorithme A* construit un chemin optimal de puis la source vers la cible.
- Si de plus, **l'heuristique est monotone** alors il est inutile de reconsidérer et réouvrir les sommets fermés. L'algorithme est simplifié.



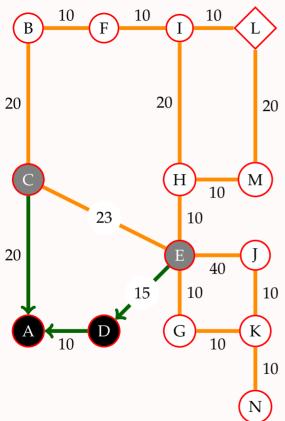
Nœud	État	pred(n)	g(n)	h(n)	f(n)
A	Ouvert	racine	0		
В			∞		
С			∞		
D			∞		
Е			∞		
F			∞		
G			∞		
Н			∞		
I			∞		
J			∞		
K			∞		
L			∞		
M			∞		
N			∞		



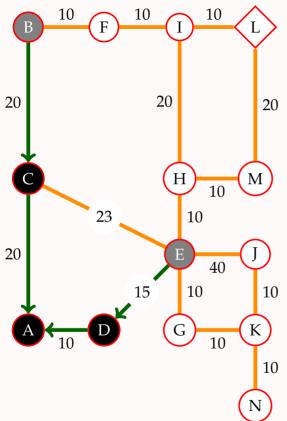
Nœud	État	pred(n)	g(n)	h(n)	f(n)
A	Ouvert	racine	0	50	50
В			∞	30	∞
С			∞	36	∞
D			∞	44	∞
Е			∞	31	∞
F			∞	20	∞
G			∞	41	∞
Н			∞	22	∞
I			∞	10	∞
J			∞	42	∞
K			∞	40	∞
L			∞	0	∞
M			∞	20	∞
N			∞	50	∞



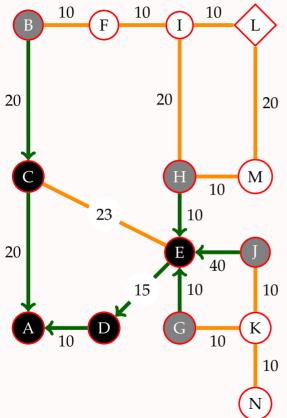
Nœud	État	pred(n)	g(n)	h(n)	f(n)
A	Fermé	racine	0	50	50
В			∞	30	∞
С	Ouvert	A	20	36	56
D	Ouvert	A	10	44	54
Е			∞	31	8
F			∞	20	8
G			∞	41	∞
Н			∞	22	8
I			∞	10	8
J			∞	42	8
K			∞	40	8
L			∞	0	∞
M			∞	20	∞
N			∞	50	∞



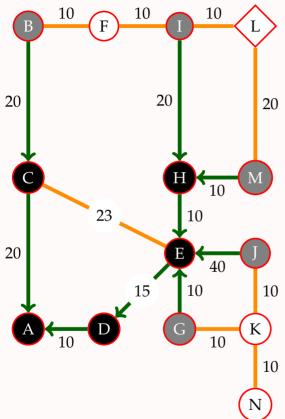
Nœud	État	pred(n)	g(n)	h(n)	f(n)
A	Fermé	racine	0	50	50
В			∞	30	∞
С	Ouvert	A	20	36	56
D	Fermé	A	10	44	54
Е	Ouvert	D	25	31	56
F			∞	20	8
G			∞	41	∞
Н			∞	22	8
I			∞	10	8
J			∞	42	8
K			∞	40	8
L			∞	0	8
M			∞	20	∞
N			∞	50	∞



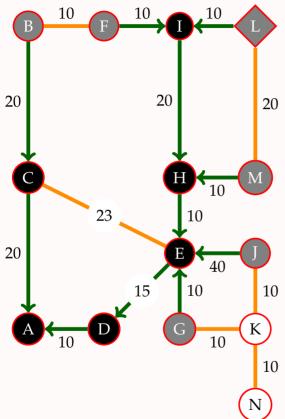
Nœud	État	pred(n)	g(n)	h(n)	f(n)
A	Fermé	racine	0	50	50
В	Ouvert	С	40	30	70
С	Fermé	A	20	36	56
D	Fermé	A	10	44	54
Е	Ouvert	D	25	31	56
F			∞	20	8
G			∞	41	∞
Н			∞	22	8
I			∞	10	∞
J			∞	42	∞
K			∞	40	∞
L			∞	0	∞
M			∞	20	∞
N			∞	50	∞



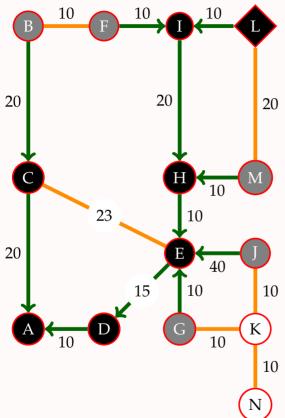
Nœud	État	pred(n)	g(n)	h(n)	f(n)
A	Fermé	racine	0	50	50
В	Ouvert	С	40	30	70
С	Fermé	A	20	36	56
D	Fermé	A	10	44	54
Е	Fermé	D	25	31	56
F			∞	20	8
G	Ouvert	Е	35	41	76
Н	Ouvert	Е	35	22	57
I			∞	10	8
J	Ouvert	Е	65	42	107
K			∞	40	8
L			∞	0	∞
M			∞	20	∞
N			∞	50	∞



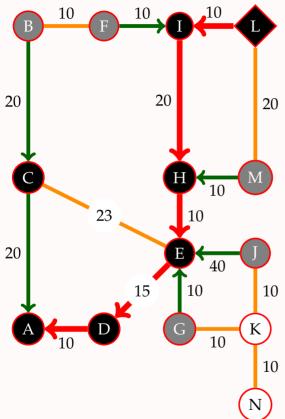
Nœud	État	pred(n)	g(n)	h(n)	f(n)
A	Fermé	racine	0	50	50
В	Ouvert	С	40	30	70
С	Fermé	A	20	36	56
D	Fermé	A	10	44	54
Е	Fermé	D	25	31	56
F			∞	20	∞
G	Ouvert	Е	35	41	76
Н	Fermé	Е	35	22	57
I	Ouvert	Н	55	10	65
J	Ouvert	Е	65	42	107
K			∞	40	∞
L			∞	0	∞
M	Ouvert	Н	45	20	65
N			∞	50	∞



Nœud	État	pred(n)	g(n)	h(n)	f(n)
A	Fermé	racine	0	50	50
В	Ouvert	С	40	30	70
С	Fermé	A	20	36	56
D	Fermé	A	10	44	54
Е	Fermé	D	25	31	56
F	Ouvert	I	65	20	85
G	Ouvert	Е	35	41	76
Н	Fermé	Е	35	22	57
I	Fermé	Н	55	10	65
J	Ouvert	Е	65	42	107
K			∞	40	∞
L	Ouvert	I	65	0	65
M	Ouvert	Н	45	20	65
N			∞	50	∞
J K L M	Ouvert Ouvert	E	65 ∞ 65 45	42 40 0 20	107 ∞ 65 65



Nœud	État	pred(n)	g(n)	h(n)	f(n)
A	Fermé	racine	0	50	50
В	Ouvert	С	40	30	70
С	Fermé	A	20	36	56
D	Fermé	A	10	44	54
Е	Fermé	D	25	31	56
F	Ouvert	I	65	20	85
G	Ouvert	Е	35	41	76
Н	Fermé	Е	35	22	57
I	Fermé	Н	55	10	65
J	Ouvert	Е	65	42	107
K			∞	40	∞
L	Fermé	I	65	0	65
M	Ouvert	Н	45	20	65
N			∞	50	∞



Nœud	État	pred(n)	g(n)	h(n)	f(n)
A	Fermé	racine	0	50	50
В	Ouvert	С	40	30	70
С	Fermé	A	20	36	56
D	Fermé	A	10	44	54
Е	Fermé	D	25	31	56
F	Ouvert	I	65	20	85
G	Ouvert	Е	35	41	76
Н	Fermé	Е	35	22	57
I	Fermé	Н	55	10	65
J	Ouvert	Е	65	42	107
K			∞	40	∞
L	Fermé	I	65	0	65
M	Ouvert	Н	45	20	65
N			∞	50	∞