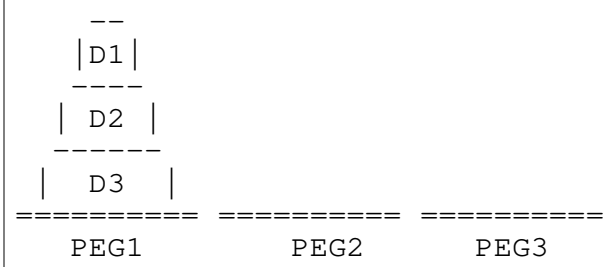
Stato iniziale:

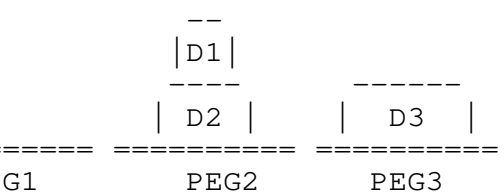


Distanza dai goals = 3

I goals on(D2,D3) e on(D1,D2) sono gia' soddisfatti.

Il piano rilassato per soddisfare on(D3,PEG3) e' composto da un'azione che sposta D3 da PEG1 a PEG3, una azione che sposta D2 da D3 (per rendere D3 sgombro) e un'azione che sposta D1 da D2 (per rendere D2 sgombro).

DOPO UNA RICERCA BREADTH-FIRST FINO AD UNA PROFONDITA' PARI A 4, SI ARRIVA AL SEGUENTE STATO

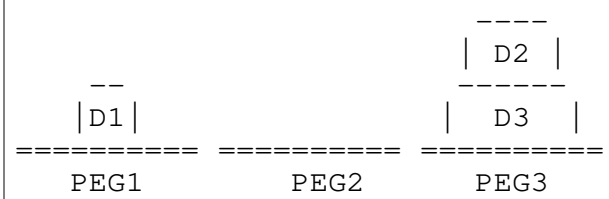


Distanza dai goals = 2

Il goal on(D1,D2) e on(D3,PEG3) sono gia' soddisfatti.

Il piano rilassato per soddisfare on(D2,D3) e' composta da un'azione che sposta D2 da PEG2 a PEG3 e un'azione che sposta D1 da D2 (per rendere D2 sgombro)

DOPO UNA RICERCA BREADTH-FIRST FINO AD UNA PROFONDITA' PARI A 2, SI ARRIVA AL SEGUENTE STATO



Distanza dai goals = 1

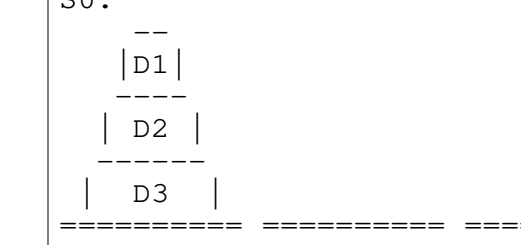
Il goal on(D2,D3) e on(D3,PEG3) sono gia' soddisfatti.

Il piano rilassato per soddisfare on(D1,D2) e' composto da solo un'azione che sposta D1 da PEG1 a D2.

DOPO UNA RICERCA BREADTH-FIRST FINO AD UNA PROFONDITA' PARI A 1, SI ARRIVA AD UNO STATO CHE SODDISFA I GOALS (Distanza stimata dai goals = 0)

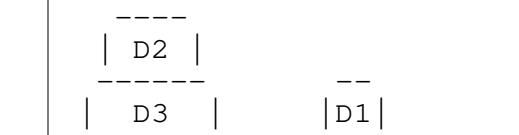
Processo di ricerca di FF:

S0:



Distanza dai goals = 3
Successori di S0 = S1 e S2

S1 (successore di S0):

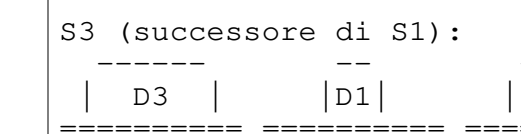


Distanza dai goals = 3
Successore di S1 = S3

S2 (successore di S0):

Distanza dai goals = 3
Successore di S2 = S4

S3 (successore di S1):



Distanza dai goals = 3
Successore di S3 = S5

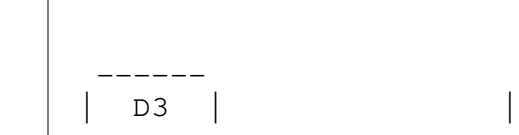
S4 (successore di S2):

Distanza dai goals = 3
Successore di S4 = S6 e S7

NOTA:
Il piano rilassato di S3 e':
lev 1: (move D3 PEG1 PEG3)
lev 0: (move D1 PEG2 D2), (move D2 PEG3 D3)
I goal G1 a livelli 1 sono: (on D1 D2), (on D2 D3) e (clear PEG3)

Per quanto riguarda i successori di S3: l'azione che sposta D1 su D2 realizza (on D1 D2) e quindi e' una helpful action. L'azione che sposta D2 su D3 porta ad uno stato gia' in close e quindi non e' considerata. L'azione che sposta D1 su D3 non realizza nessun goal in G1 per cui non e' utile. Per cui l'unico successore di S3 e' S5.

S5 (successore di S3):

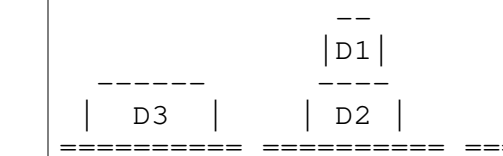


Distanza dai goal = 3
Successori di S5 = S8

NOTA:
Il piano rilassato di S5 e':
lev 2: (move D3 PEG1 PEG3)
lev 1: (move D2 PEG3 D3)
lev 0: (move D1 D2 PEG2)
I goal G1 a livelli 1 sono: (on D1 D2), (clear D2)

Per quanto riguarda i successori di S5: l'azione che sposta D1 su D3 e' utile perche' rende D2 clear. L'azione che sposta D1 su PEG2 genera uno stato gia' in close. L'azione che sposta D3 non e' utile.

S6 (successore di S4):

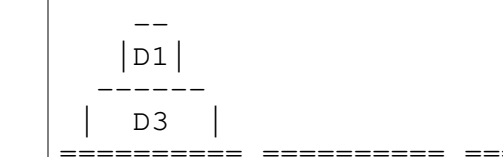


Distanza dai goals = 3
Successore di S6 = S9

S7 (successore di S4):

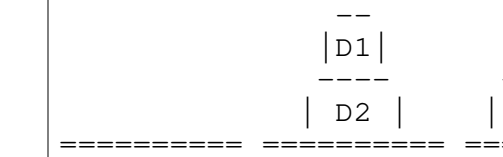
Distanza dai goals = 3
S7 non ha successori!

S8 (successore di S5):



Distanza dai goals = 3
S8 non ha successori!

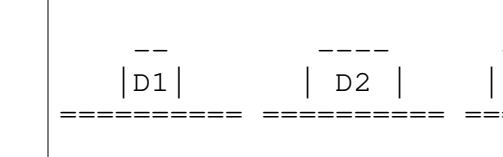
S9 (successore di S6):



Distanza dai goals = 2

Fine della prima ricerca Breadth-first. Siccome h(S9)>0, riparto da S9: Successore di S9 = S10 e S11

S10 (successore di S9):



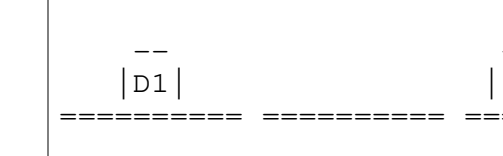
Distanza dai goals = 2
Successore di S10 = S12

S11 (successore di S9):

Distanza dai goals = 2
S11 non ha successori!

NOTA: S11 non ha successori perche' lo spostamento di D2 non e' utile, mentre lo spostamento di D1 genera solo stati gia' in close

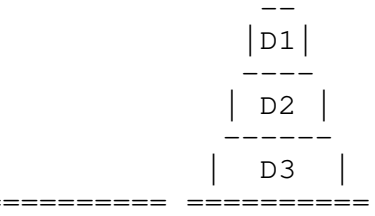
S12 (successore di S10):



Distanza dai goals = 1

Fine della seconda ricerca Breadth-first. Siccome h(S12)>0, riparto da S12: Successore di S12 = S13

S13 (successore di S12):



Distanza dai goals = 0

Fine della terza ricerca Breadth-first. Siccome h(S13)=0 ho trovato una soluzione