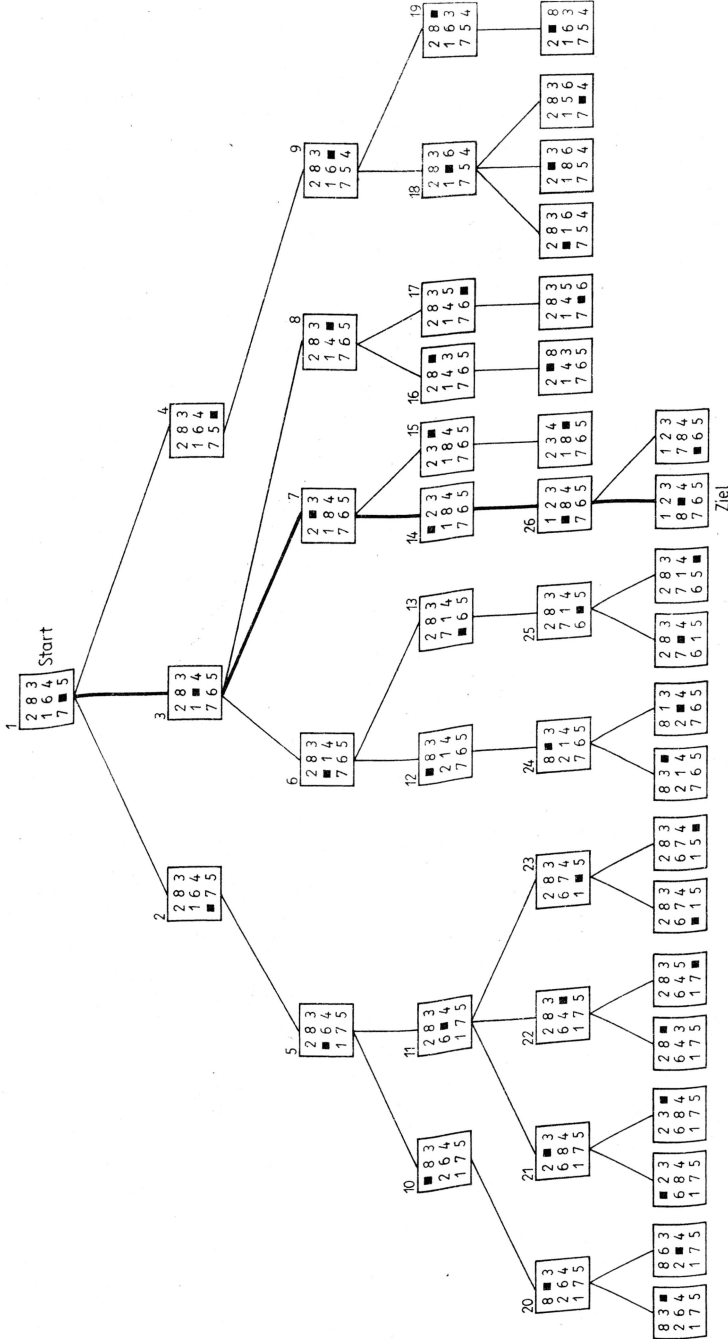


bis zu einer vereinbarten „Tiefe“ entwickelt, danach wird die Tiefenentwicklung von einem Nachfolgezustand aus fortgesetzt, bis schließlich nach wiederholtem Anwenden dieses Prinzips der Endzustand erreicht ist. Zu dieser Klasse der Suchverfahren gehört auch das *blinde Zufallssuchen*. Die *zweite Klasse* der G. ist durch das Vorhandensein

von Vorinformation und durch fehlende Lernfähigkeit des IVS gekennzeichnet. Die Vorinformation dient einer gezielten Auswahl von Operationen bzw. Nachfolgezuständen. Zu dieser Klasse der Suchverfahren gehören z. B. die *Methode der sukzessiven Suchraumeinschränkung* durch Äquivalenzklassenbildung oder der *allgemeine Pro-*



Graphensuchverfahren,  
Abb. 1: Beispiel für eine  
Breitensuche, demonstriert  
am „Spiel 8“ (nach NILSSON)