گزارش پروژه TSP

1. در روش nearest-neighbor از اولین نقطه شروع میکنیم و بعد به سراغ نزدیک ترین نقطه ی انتخاب نشده میرویم و این روند را تا جایی که همه نقاط انتخاط شوند، ادامه میدهیم.

اما در روش exhaustive ما باید تمام حالاتی که میتوان نقاط ورودی را پیمایش کرد را بررسی کنیم و کم هزینه ترین حالت را به عنوان خروجی گزارش کنیم.



|  |  |
| --- | --- |
| Exhaustive | Nearest neighbor |
| n \* n! | n2 |



ران تایم های الگوریتم nearest-neighbor

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| نمونه چهارم | نمونه سوم | نمونه دوم | نمونه اول |  |
| 348 | 372 | 356 | 379 | ران اول us |
| 511 | 336 | 381 | 355 | ران دوم us |
| 341 | 320 | 361 | 367 | ران سوم us |
|  |  |  |  | میانگین |

ران تایم های الگوریتم exhaustive

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| نمونه چهارم | نمونه سوم | نمونه دوم | نمونه اول |  |
| 584 | 442 | 1946 | 1886 | ران اول us |
| 614 | 378 | 1891 | 1918 | ران دوم us |
| 583 | 368 | 1875 | 1852 | ران سوم us |
|  |  |  |  | میانگین |