

Hamiltonian path

L'obiettivo è visitare tutte le città non passando due volte dalla stessa

CSP

BA

TA

TR

3

SS

4

LE

CR

→ Trovato su internet questo grafo solo per fare un esempio

Variables: $[u_{BA}, u_{TA}, u_{TR}, u_{CR}, u_{SS}, u_{LE}]$

$u_{BA}, u_{TA}, u_{SS}, u_{TR}, u_{LE}$

Variable: for each stop

Constraints: Alldiff(Variables)

NeighbourConstr(BA, LE)

Solution of the algorithm ✓

