Metrisches TSP:	CVRP:
\bullet Vollständiger Graph $G=(V,E)$	• Vollständiger Graph $G=(V,E)$
• Metr. Abstands funktion $d:E\to\mathbb{R}$	• Metr. Abstands funktion $d: E \to \mathbb{R}$
• Lsgen: Tour τ durch ganz V	• Startpunkt/Depot $s \in V$
• Ziel: Minimiere $d(\tau)$	• Bedarfe $(q_v)_{v \in V}$ und Kapazität Q
	• Lsgen: Tour (τ) , die bei s beginn alle Bedarfe erfüllen nie mehr als Q Elemente transportiert
	• Ziel: Minimiere $\max d(\tau_i)$
Homogenes TSP:	Homogenes CVRP:
\bullet Vollständiger Graph $G=(V,E)$	• Vollständiger Graph $G=(V,E)$
• Metr. Abstands funktion $d: E \to \mathbb{R}$	• Metr. Abstands funktion $d: E \to \mathbb{R}$
• Startpunkt $s \in V$	• Startpunkt/Depot $s \in V$
• k Fahrzeuge	• Bedarfe $(q_v)_{v \in V}$
• Lsgen: Touren (τ_i) , die bei s beginnen und gemeinsam ganz V abdecken	• k Fahrzeuge mit einheitlicher Kapazität Q
• Ziel: Minimiere $\max d(\tau_i)$	• Lsgen: Touren (τ_i) , die bei s beginnen, gemeinsam alle Bedarfe erfüllen, wobei kein Fahrzeug jemals mehr als Q Elemente transportiert
	• Ziel: Minimiere $\max d(\tau_i)$
Heterogenes TSP:	Heterogenes CVRP:
\bullet Vollständiger Graph $G=(V,E)$	• Vollständiger Graph $G=(V,E)$
• Metr. Abstands funktion $d: E \to \mathbb{R}$	• Metr. Abstands funktion $d: E \to \mathbb{R}$
• Startpunkt $s \in V$	• Startpunkt/Depot $s \in V$
• k Fahrzeuge mit Geschw. $(\lambda_i)_{i=1}^k$	• Bedarfe $(q_v)_{v \in V}$
• Lsgen: Touren (τ_i) , die bei s beginnen und gemeinsam ganz V abdecken	• k Fahrzeuge mit Geschw. $\{\lambda_i\}$ und einheitlicher Kapazität Q
• Ziel: Minimiere $\max \frac{d(\tau_i)}{\lambda_i}$	• Lsgen: Touren (τ_i) , die bei s beginnen, gemeinsam alle Bedarfe erfüllen, wobei kein Fahrzeug jemals mehr als Q Elemente transportiert
	• Ziel: Minimiere max $\frac{d(\tau_i)}{\lambda_i}$