Metrisches TSP:

- Vollständiger Graph $G = (V, E)$
- Metr. Abstandsfunktion $d : E \to \mathbb{R}$
- **Lsgen:** Tour τ durch ganz V
- **Ziel:** Minimiere $d(\tau)$

Homogenes TSP:

- Vollständiger Graph $G = (V, E)$
- Metr. Abstandsfunktion $d : E \to \mathbb{R}$
- Startpunkt $s \in V$
- k Fahrzeuge
- **Lsgen:** Touren (τ_i), die bei s beginnen und gemeinsam ganz V abdecken
- **Ziel:** Minimiere $\max d(\tau_i)$

Homogenes CVRP:

- Vollständiger Graph $G = (V, E)$
- Metr. Abstandsfunktion $d : E \to \mathbb{R}$
- Startpunkt/Depot $s \in V$
- Bedarfe $(q_v)_{v \in V}$
- k Fahrzeuge mit einheitlicher Kapazität Q
- **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:

- Vollständiger Graph $G = (V, E)$
- Metr. Abstandsfunktion $d : E \to \mathbb{R}$
- Startpunkt $s \in V$
- k Fahrzeuge mit Geschw. $(\lambda_i)_{i=1}^k$
- **Lsgen:** Touren (τ_i), die bei s beginnen und gemeinsam ganz V abdecken
- **Ziel:** Minimiere $\max \frac{d(\tau_i)}{\lambda_i}$

Heterogenes CVRP:

- Vollständiger Graph $G = (V, E)$
- Metr. Abstandsfunktion $d : E \to \mathbb{R}$
- Startpunkt/Depot $s \in V$
- Bedarfe $(q_v)_{v \in V}$
- k Fahrzeuge mit Geschw. $\{\lambda_i\}$ und einheitlicher Kapazität Q
- **Lsgen:** Touren (τ_i), die bei s beginnen, gemeinsam alle Bedarfe erfüllen, wobei kein Fahrzeug jemals mehr als Q Elemente transportiert
- **Ziel:** Minimiere $\max \frac{d(\tau_i)}{\lambda_i}$