Põhiprogrammi MATLAB kood on failis OptPath.m ja sõlme klassi kood failis Node.m

Hetkel on kasutatud viite lähteandmete komplekti, kus iga komplekt vastab ühele missioonile ehk teekonna läbimisele. Arvutustes on kasutatud järgmiseid sõlmede (asukohtade) tähistusi.

% sõlmede tähistused

%1007->1

%1029->2

%1038->3

%1035->4

%1009->5

Lähteandmed on koostatud järgmise 5 missiooni jaoks

Missioon 1 vastab siin olukorrale kus sõlmes 2 on kaupa pealevõtmiseks ja sõlmes 3 ei ole

Missioon 2 vastab siin olukorrale kus sõlmes 3 on kaupa pealevõtmiseks ja sõlmes 2 ei ole

Missioon 3 vastab siin olukorrale kus kaupa on pealevõtmiseks korraga mitmes pealevõtupunktis, kõrgema prioriteedi saab kaup mille ooteaeg on kriitilisem (valitud andmete korral sõlm 2)

Missioon 4 vastab siin olukorrale kus kaupa on pealevõtmiseks korraga mitmes pealevõtupunktis, kõrgema prioriteedi saab kaup mille ooteaeg on kriitilisem (valitud andmete korral sõlm 3)

Missioon 5 vastab olukorrale kus , kaupa pole pealevõtmiseks üheski pealevõtupunktis, sellisel juhul üritatakse tühje kaste transportida, kuid optimaalset teekonda on ka siin vaja.

Järgmisel joonisel on esitatud optimaalne teekond suunatud graafil punase joone abil, mis vastab Missiooni 1 lähteandmetele.



Saadud optimaalsed teekonnad on järgmised:

OptPath

MissionNr: 1

Optimalpath = 1 2 4 5 1

MissionNr: 2

Optimalpath = 1 3 4 5 1

MissionNr: 3

Optimalpath = 1 2 4 5 1

MissionNr: 4

Optimalpath = 1 3 4 5 1

MissionNr: 5

Optimalpath = 1 3 4 5 1

Lisaks optimaalsele teekonnale näeme graafilt ka võimalikke liikumisssundasid ja teepikkusi sõlmede vahel. Joonis on skemaatiline ja kaarepikkuste mastaapi ei arvestata.