Warunki początkowe

1. Miasto m x n kwadratowych sektorów o boku d;
2. Każdy sektor patroluje jeden dron lecąc z prędkością v;
3. Zasięg kamer drona r mniejszy dużo niż d;
4. Drony patrolują metodą Zig zag albo Hilberta(ścieżki mogą być zakodowane na „twardo”);

Implikacje:

Istnieje siatka dronów w miarę równomiernie rozłożona jednak z drobną losowością pozycji.

Zadanie

Pojawia się zbieg, którego należy nieustannie patrolować.

Zadanie optymalizacji

1. Jak zaplanować ruch dronów o małym zasięgu kamer a dużym promieniu skrętu tak by zbieg był zawsze monitorowany ( rozwiązanie w książce);
2. Jaka jest najmniejsza liczba dronów by cel był non stop monitorowany;
3. Jak rozwiązać problem gdy zbiegów jest „l”. ( Może być trudne)

Implikacje

Optymalizujemy układ 2D z narzuceniem więzów na tor lotu. Wysokość służy jakiemuś prostemu algorytmowi unikania kolizji.