Abstract

Introduccion

-motivacion limitaciones teniendo en cuenta el tiempo y jarduare

Desarrollo

-implementacion(que hicimos no como)

-definicion camino optimo y como lo adaptamos nosotros

-metodos

-comparacion de metodos (en cuanto a la forma de cada uno, respecto al rendimiento se evalua en las conclusiones.

Conclusión

-tablas comparativas teniendo en cuenta los distintos algoritmos (genetico y costo uniforme) y las variantes del sistema de hormigas (global)

-futuras mejoras: en un futuro se puede considerar cambiar la forma de representacion de datos de entrada (levantar datos de una base de datos de mapas, o procesar una imagen para detectar nodos y distancias entre ellos).

-resultados obtenidos: costo uniforme: para una representacion pequeña obtiene el camino optimo en el menor tiempo. para mayor representacion se hace cada vez mas pesado dependiendo del hardware disponible, de todas formas no se vuelve tan pesado ya que no debe recorrer todos los caminos sino que solo los que existe un camino posible.

algoritmo genetico: obtiene el camino optimo en un tiempo intermedio y este no depende del tamaño de la representacion. a veces daba camino con bucles

algoritmo de hormiga: con este algoritmo se obtienen resultados intermedios y malos. el tiempo en comparacion es el peor de los tres metodos y el camino no siempre es el optimo.