Παρακάτω παρατηρούμε τα εξής αποτελέσματα από τους αλγορίθμους:

Images with <u>local search</u> MIN:

Name File	greedy Algorithm(sort)	Edge Selectio n	Points	L	threshold	old Area	new Area	old Ratio	new Ratio	Time(ms)
euro-ni ght-000 0100.in stance	Increment al (1a)	2	100	10	1	16345 194	151011 18	0.21654 2	0.20006	5
euro-ni ght-000 0100.in stance	convex hull	2	100	10	1	23110 406	225220 72	0.30616 8	0.29837 4	44
euro-ni ght-000 0400.in stance	Increment al (1a)	2	400	10	1	16849 010	166480 76	0.20684 7	0.20438	33
euro-ni ght-000 0400.in stance	convex hull	2	400	10	1	28885 876	288689 48	0.35461 8	0.35441 1	7080
uniform -00004 00-1.in stance	convex hull	2	400	10	1	19619 6888	192704 622	0.35683 7	0.35048 6	8276

Images with <u>local search</u> MAX:

Name File	greedy Algorithm(sort)	Edge Selectio n	Points	L	threshold	old Area	new Area	old Ratio	new Ratio	Time(ms)
euro-ni ght-000 0100.in stance	Increment al (1a)	3	100	10	1	57276 158	584644 06	0.75879 8	0.77454	7
euro-ni ght-000 0100.in stance	convex hull	3	100	10	1	66991 396	671854 86	0.88750 6	0.89007 7	31
euro-ni ght-000 0400.in stance	Increment al (1a)	3	400	10	1	59947 742	605935 86	0.73595	0.74387 9	67
euro-ni ght-000 0400.in stance	convex hull	3	400	10	1	70842 394	708423 94	0.86969 9	0.86969 9	4793
uniform -00004 00-1.in stance	convex hull	3	400	10	1	42799 6102	428768 852	0.77842 7	0.77983 3	8166

Images with <u>simulated annealing</u> MIN with Local Step:

Name File	greedy Algorithm(sort)	Edge Selectio n	Points	L	old Area	new Area	old Ratio	new Ratio	Time(ms)
euro-ni ght-000 0100.in stance	Increment al (1a)	1	100	1000	48839 118	448242 74	0.64702 3	0.59383 4	28
euro-ni ght-000 0100.in stance	convex hull	1	100	1000	44996 748	435043 60	0.59611 9	0.57634 8	64
euro-ni ght-000 0400.in stance	Increment al (1a)	1	400	1000	41443 050	401532 50	0.50877 7	0.49294 3	111
euro-ni ght-000 0400.in stance	convex hull	1	400	1000	43391 204	436943 04	0.53269 4	0.53641 5	8667
uniform -00004 00-1.in stance	convex hull	1	400	1000	28788 3524	290790 230	0.52359 4	0.52888 1	6168

Images with <u>simulated annealing</u> MAX with Local Step:

Name File	greedy Algorithm(sort)	Edge Selectio n	Points	L	old Area	new Area	old Ratio	new Ratio	Time(ms)
euro-ni ght-000 0100.in stance	Increment al (1a)	1	100	100 0	38796 070	400133 50	0.51397 2	0.53009 9	27
euro-ni ght-000 0100.in stance	convex hull	1	100	100 0	48959 238	477473 74	0.64861 5	0.63256	80
euro-ni ght-000 0400.in stance	Increment al (1a)	1	400	100 0	37137 170	380088 34	0.45591 6	0.46661 7	136
euro-ni ght-000 0400.in stance	convex hull	1	400	100 0	43561 076	441806 22	0.53477 9	0.54238 5	7374
uniform -00004 00-1.in stance	convex hull	1	400	100 0	19451 120	192767 88	0.58387 9	0.57864 6	97
euro-ni ght-000 1000.in stance	convex hull	1	1000	100 0	44202 640	426785 24	0.51256	0.49488 7	30148 0

Images with <u>simulated annealing</u> MIN with Global Step:

							·	_ •	
Name File	greedy Algorithm(sort)	Edge Selectio n	Points	L	old Area	new Area	old Ratio	new Ratio	Time(ms)
euro-ni ght-000 0100.in stance	Increment al (1a)	1	100	1000	387149 94	386381 30	0.512898	0.51188	59
euro-ni ght-000 0100.in stance	convex hull	1	100	1000	451901 08	396998 60	0.598681	0.52594 6	104
euro-ni ght-000 0400.in stance	Increment al (1a)	1	400	1000	371866 08	367633 20	0.456523	0.45132 6	441
euro-ni ght-000 0400.in stance	convex hull	1	400	1000	407392 10	363803 16	0.500136	0.44662 4	6162
uniform -00004 00-1.in stance	convex hull	1	400	1000	309739 078	287703 700	0.563345	0.52326 7	6530
uniform -00004 00-1.in stance	Increment al(1a)	1	400	1000	296735 046	263127 874	0.539693	0.47857	477

Images with <u>simulated annealing</u> MAX with Global Step:

Name File	greedy Algorithm (sort)	Edge Selectio n	Points	L	old Area	new Area	old Ratio	new Ratio	Time(ms)
euro-ni ght-00 00100. instanc e	Incremen tal (1a)	3	100	100 0	4077 4882	383429 42	0.5401 88	0.5079 69	4
euro-ni ght-00 00100. instanc e	convex hull	3	100	100	3824 9430	459021 42	0.5067 31	0.6081 14	53
euro-ni ght-00 00400. instanc e	Incremen tal (1a)	3	400	100 0	4008 1254	404555 28	0.4920 59	0.4966 54	29
euro-ni ght-00 00400. instanc e	convex hull	3	400	100 0	4740 6546	485501 98	0.5819 88	0.5960 28	1198 8
unifor m-000 0400-1 .instan ce	convex hull	3	400	100 0	1696 1794	190255 28	0.5091 55	0.5711 04	58
euro-ni ght-00 00500 0.insta nce	Incremen tal (1a)	1	5000	100 0	4541 2384	454123 84	0.5265 88	0.5265 88	2634 14

Images with <u>simulated annealing</u> MIN with Sub Division:

Name File	greedy Algorithm(sort)	Edge Selectio n	Points	L	М	old Area	new Area	old Ratio	new Ratio	Time(ms)
euro-ni ght-000 0400.in stance	Increment al (1a)	1	400	1000	70	381226 46	363151 50	0.46801 4	0.44582 4	129
euro-ni ght-000 0400.in stance	convex hull	1	400	1000	70	400887 38	395921 42	0.49215 1	0.48605 4	221
euro-ni ght-000 0400.in stance	Increment al (1a)	1	400	1000	100	389165 64	376215 10	0.47776	0.46186 2	101
euro-ni ght-000 0400.in stance	convex hull	1	400	1000	100	405511 66	391022 60	0.49782 8	0.48004	297
uniform -00004 00-1.in stance	convex hull	1	400	1000	100	275958 398	276307 262	0.50190 5	0.50254	258
euro-ni ght-000 05000.i nstanc e	Increment al (1a)	1	5000	1000	100	144911 496	146125 072	0.41177 1	0.41522	2534

Images with simulated annealing MAX with Sub Division:

Name File	greedy Algorithm(sort)	Edge Selectio n	Points	L	М	old Area	new Area	old Ratio	new Ratio	Time(ms)
euro-ni ght-000 0400.in stance	Increment al (1a)	1	100	1000	70	38235 628	374312 04	0.50654 8	0.49589 1	32
euro-ni ght-000 0400.in stance	convex hull	1	100	1000	70	41067 664	420002 98	0.54406 7	0.55642 2	124
euro-ni ght-000 0400.in stance	Increment al (1a)	1	400	1000	100	36062 792	348940 34	0.44272 6	0.42837 8	138
euro-ni ght-000 0400.in stance	convex hull	1	400	1000	100	39240 010	396980 42	0.48173 1	0.48735 4	376
uniform -00004 00-1.in stance	convex hull	1	400	1000	100	17301 378	175483 96	0.51934 9	0.52676 4	109
euro-ni ght-000 5000.in stance	convex hull	1	400	1000	100	38485 906	377610 28	0.44627 1	0.43786 5	867

Παρατηρήσεις:

- Τα αρχεία uniform είναι πιο αργά από τα euronight.
- O local search βελτιώνει πάντα το εμβαδό ενώ o simulated annealing όχι πάντα.
- Όλοι οι αλγόριθμοι είναι αρκετά γρήγοροι, στον global step βέβαια έχουμε βάλει upper bound στα iterations ίσο με 2*L.
- Κάποιες φορές ο greedy αλγόριθμος βρίσκει αρκετά καλό πολύγωνο με αποτέλεσμα ο optimization αλγόριθμος να το κάνει λίγο χειρότερο καθώς του λέμε να κάνει κάποια κίνηση.
- Επειδή υπάρχει σε πολλά σημεία των αλγορίθμων randomization για να αποφύγουμε την εξαντλητική αναζήτηση σε κάθε βήμα, είναι αναμενόμενο να μην βρίσκουμε σε κάθε run την βέλτιστη λύση.
- Όταν χρησιμοποιούμε τον incremental ως greedy αλγόριθμο, το πρόγραμμα τερματίζει πιο γρήγορα.

•	Παρατηρούμε ότι οι αλγόριθμοι που ψάχνουν το μαξ εμβαδόν μερικές φορές το πολύγωνο έχει καλύτερο εμβαδόν στην αρχή και όχι μετά από τις βελτιώσεις.