

TSP con droni ad ala fissa.

La traiettoria ottimale di un drone ad ala fissa che debba solvolare a velocità costante una sequenza di punti in due dimensioni è composta da segmenti rettilinei ed archi di circonferenza di raggio dato (il minimo raggio di curvatura consentito dalla meccanica del volo e dalla velocità del drone).

Quando la sequenza dei punti da sorvolare è data, il problema di ottimizzare la traiettoria è non-lineare e convesso e può essere risolto integrando nel codice un solutore PNL.

Quando invece la sequenza è da decidere, è necessario progettare algoritmi di enumerazione implicita (programmazione dinamica o branch-and-bound).