

ต้นฉบับ หน้าขาดหาย

MODEL AND LARGE SCALE NEIGHBOURHOOD SEARCH ALGORITHMS FOR
VEHICLE ROUTING PROBLEM WITH TIME-WINDOWS

Mr. Kittichot Tantipana

A Thesis Submitted in Partial Fulfillment of the Requirements
for the Degree of Master of Engineering Program in Civil Engineering

Department of Civil Engineering

Faculty of Engineering

Chulalongkorn University

Academic Year 2008

Copyright of Chulalongkorn University

511037

หัวข้อวิทยานิพนธ์

แบบจำลองและวิธีค้นหาเฉพาะแห่งขนาดใหญ่สำหรับปัญหา
การจัดเส้นทางขนส่งสินค้าที่มีกรอบเวลา

โดย

นายกิตติโชติ ตันติภนา

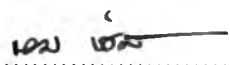
สาขาวิชา

วิศวกรรมโยธา

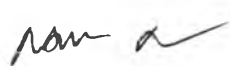
อาจารย์ที่ปรึกษาวิทยานิพนธ์หลัก

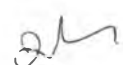
ผู้ช่วยศาสตราจารย์ ดร. มาโนช โลหเตปานนท์

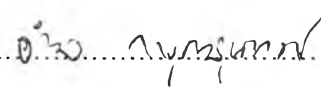
คณะวิศวกรรมศาสตร์ จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย อนุมัติให้บัณฑิตวิทยานิพนธ์ฉบับนี้
เป็นส่วนหนึ่งของการศึกษาดำเนินการตามหลักสูตรปริญญาวิทยาศาสตรบัณฑิต


..... คณบดีคณะวิศวกรรมศาสตร์
(รองศาสตราจารย์ ดร.บุญสม เลิศธีรฤวงศ์)

คณะกรรมการสอบวิทยานิพนธ์


..... ประธานกรรมการ
(รองศาสตราจารย์ ดร. สมพงษ์ ศิริโสภณศิลป์)


..... อาจารย์ที่ปรึกษาวิทยานิพนธ์หลัก
(ผู้ช่วยศาสตราจารย์ ดร. มาโนช โลหเตปานนท์)


..... กรรมการภายนอกมหาวิทยาลัย
(อาจารย์ ดร. อ่ำพล การุณสุนทวงษ์)

กิตติโชติ ตันติภนา : แบบจำลองและวิธีค้นหาเฉพาะแห่งขนาดใหญ่สำหรับปัญหาการจัด
เส้นทางขนส่งสินค้าที่มีกรอบเวลา. (MODEL AND LARGE SCALE
NEIGHBOURHOOD SEARCH FOR VEHICLE ROUTING PROBLEM WITH TIME-
WINDOWS) อ.ที่ปรึกษาวิทยานิพนธ์หลัก: ศศ.ดร.มาโนช โลหเตปานนท์, 125 หน้า.

ปัญหาการเดินรถเที่ยวเปล่าจัดเป็นปัญหาที่สำคัญในการวางแผนขนส่ง ระยะการเดินรถ
เที่ยวเปล่านี้สามารถลดลงได้ด้วยการควบคุมการขนส่งเข้าด้วยกัน เพื่อให้เกิดการเดินรถขนส่ง
สินค้าแบบกระจายสินค้าหลายจุด (Multi Drop Distribution) อย่างไรก็ตามการวางแผนการขนส่ง
สินค้าแบบกระจายสินค้าหลายจุดนั้นจะต้องมีการวางแผนการจัดส่งสินค้าที่ดี กล่าวคือ มีวิธีในการ
แก้ปัญหาการจัดเส้นทางเดินรถ (Vehicle Routing Problem) ที่มีประสิทธิภาพ

การจัดเส้นทางเดินรถชนิดมีกรอบเวลา คือการหาเส้นทางเดินรถในการขนส่งสินค้า
ไปยังกลุ่มลูกค้าทั้งหมดที่มีค่าใช้จ่ายต่ำที่สุดโดยลูกค้าแต่ละรายมีกรอบเวลาในการรับสินค้าที่
ชัดเจน เส้นทางเดินรถขนส่งสินค้าจะต้องคำนึงถึงข้อจำกัดด้านกรอบเวลาและความจุของ
ยานพาหนะ ยิ่งไปกว่านั้นความยากของการจัดเส้นทางเดินรถอีกประการหนึ่งคือมีข้อจำกัด
จำนวนมากที่เกิดขึ้นเนื่องจากสภาพการทำงานจริง ดังนั้นงานวิจัยนี้มีจุดประสงค์เพื่อพัฒนาการ
ขนส่งสินค้าและสร้างโปรแกรมคอมพิวเตอร์ โดยนำเสนอวิธีกำเนิดสดมภ์ที่เป็นวิธีการหาผลเฉลยที่
ดีที่สุดและวิธีการค้นหาเฉพาะแห่งขนาดใหญ่เชิงความน่าจะเป็นซึ่งเป็นวิธีฮิวริสติกที่มี
ประสิทธิภาพในการแก้ปัญหาการจัดเส้นทางเดินรถ สามารถหาผลเฉลยที่ดีได้ในระยะเวลาการ
ประมวลผลที่เหมาะสม

พิจารณาผลลัพธ์ที่ได้จากแบบจำลองพบว่า สามารถลดระยะทางการเดินรถเที่ยวเปล่าได้
ประมาณร้อยละ 68 ถึง 72 ยิ่งไปกว่านั้นยังสามารถลดค่าใช้จ่ายลงได้ประมาณร้อยละ 42
เปรียบเทียบกับกรณีการขนส่งที่ไม่มีการจัดการการเดินรถเที่ยวเปล่า

ภาควิชา: วิศวกรรมโยธา

สาขาวิชา: วิศวกรรมโยธา

ปีการศึกษา: 2551

ลายมือชื่อนิติ: กิตติโชติ ตันติภนา

ลายมือชื่อ อ.ที่ปรึกษาวิทยานิพนธ์หลัก: 

5070216121 : MAJOR CIVIL ENGINEERING

KEYWORDS: VEHICLE ROUTING PROBLEM/ MULTI DROP DISTRIBUTION, TIME WINDOWS, COLUMN GENERATION, LARGE SCALE NEIGHBOURHOOD SEARCH, EXACT, HEURISTICS

KITTICHOT TANTIPANA: MODEL AND LARGE SCALE NEIGHBOURHOOD SEARCH FOR VEHICLE ROUTING PROBLEM WITH TIME-WINDOWS.
ADVISOR: ASST.PROF.MANOJ LOHATEPANONT, Ph.D, 125 pp.

The problem of excessive empty haul is a major problem in transportation planning. One of the solutions is to combine trips together to form a multi drop distribution. However, multi drop distribution planning is complicated and has to be efficiently managed.

The objective of the vehicle routing with time windows (VRPTW) is to determine a set of feasible routings for goods delivery to a set of customers within prescribed time windows while minimizing cost. The routes must also satisfy time windows, truck capacity, and other operational constraints. We present a column generation based exact algorithm and an improvement heuristics for the problem based on an extension of Large-scale Neighborhood Search (LNS) and probability theory. The proposed algorithm can find near-optimal solutions within reasonable amount of computation time.

The analysis of the model's results indicate that the model can reduce the percentages of empty haul distance by approximately 68 percent to 72 percent comparing to the truckload operation without empty haul management. Moreover, using the algorithm can reduce transportation cost by approximately 42 percent.

Department:..... Civil Engineering..... Student's Signature:
Field of Study:..... Civil Engineering..... Advisor's Signature:
Academic Year:..... 2008.....

กิตติกรรมประกาศ

ผู้วิจัยขอกราบขอบพระคุณ ผศ.ดร.มาโนช โลหเตปานนท์ อาจารย์ที่ปรึกษาวิทยานิพนธ์ เป็นอย่างสูงที่เสียสละเวลาอันมีค่ายิ่ง ในการให้คำแนะนำแนวทางการทำวิจัย ตลอดจนแนวทางในการแก้ปัญหาและอุปสรรคต่างๆ อันเป็นประโยชน์อย่างยิ่งในการทำวิทยานิพนธ์ฉบับนี้ เชื่อแน่ว่า หากขาดความช่วยเหลือจากท่านอาจารย์ วิทยานิพนธ์ฉบับนี้จะไม่สำเร็จสมบูรณ์ได้

ขอกราบขอบพระคุณ รศ.ดร.สมพงษ์ ศิริโสภณศิลป์ ประธานคณะกรรมการสอบวิทยานิพนธ์ ดร. อัมพล การณสุนทวงษ์ ที่กรุณาให้คำแนะนำ และข้อเสนอแนะที่เป็นประโยชน์ในการทำวิทยานิพนธ์ฉบับนี้ รวมไปถึงสละเวลามาเป็นคณะกรรมการสอบวิทยานิพนธ์ฉบับนี้ และขอกราบขอบพระคุณ ผศ.ดร.ไพศาล สันติธรรมนนท์ เป็นอย่างสูงที่ให้คำปรึกษาในด้านเทคนิคการหาเส้นทางที่สั้นที่สุดและคำแนะนำเกี่ยวกับการทำวิทยานิพนธ์

ขอขอบคุณ โครงการเพิ่มศักยภาพเพื่อก้าวสู่ความเป็นเลิศด้านวิศวกรรมศาสตร์สาขา โครงสร้างพื้นฐานเพื่อส่งเสริมระบบการขนส่ง โลจิสติกส์และโซ่อุปทาน คณะวิศวกรรมศาสตร์ จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัยสำหรับให้ความอนุเคราะห์ของงานวิจัยครั้งนี้ ซึ่งทำให้งานวิจัยนี้สามารถสำเร็จลุล่วง

ขอขอบคุณ นายยศศิริ อดุลยศักดิ์ ที่ให้คำแนะนำเกี่ยวกับแนวทางการทำวิจัย รวมไปถึงวิธีการเขียนโปรแกรมภาษาคอมพิวเตอร์อย่างมีประสิทธิภาพ อีกทั้งยังสนับสนุนในการหาข้อมูลในการทำวิทยานิพนธ์

ขอขอบคุณเพื่อนๆ และรุ่นพี่ภาควิชาวิศวกรรมขนส่งทุกคน ที่ช่วยเหลือตลอดการศึกษาที่ผ่านมา และขอบคุณพี่นก ห้องธุรการภาควิชา ที่ให้คำแนะนำและความช่วยเหลือต่างๆ เป็นอย่างดี ในขั้นตอนการทำวิทยานิพนธ์

สุดท้ายนี้ ผู้วิจัยขอกราบขอบพระคุณ คุณแม่ คุณอา พี่ชาย ญาติสนิททุกคน และเปรมที่ช่วยเหลือ สนับสนุน ให้กำลังใจ รวมถึงคอยดูแลสุขภาพ ทำให้งานวิจัยนี้สำเร็จลุล่วงไปได้ด้วยดี

สารบัญ

หน้า

| | |
|--|----|
| บทคัดย่อภาษาไทย..... | ง |
| บทคัดย่อภาษาอังกฤษ..... | จ |
| กิตติกรรมประกาศ..... | ฉ |
| สารบัญ..... | ช |
| สารบัญตาราง..... | ฅ |
| สารบัญภาพ..... | ฉ |
| บทที่ 1 บทนำ..... | 1 |
| 1.1 ที่มาและความสำคัญของปัญหา..... | 1 |
| 1.2 วัตถุประสงค์ของงานวิจัย..... | 11 |
| 1.3 โจทย์ปัญหา (PROBLEM STATEMENT)..... | 11 |
| 1.4 ขอบเขตของงานวิจัย..... | 12 |
| 1.5 องค์ความรู้ที่ได้รับ..... | 13 |
| 1.6 ประโยชน์ที่คาดว่าจะได้รับ..... | 13 |
| บทที่ 2 เอกสารและงานวิจัยที่เกี่ยวข้องในอดีต..... | 14 |
| 2.1 ปัญหาการเดินทางของพนักงานขาย..... | 14 |
| 2.2 ปัญหาการจัดเส้นทางเดินรถ..... | 16 |
| 2.3 แบบจำลองการแบ่งเขต..... | 17 |
| 2.4 การแก้ปัญหาการจัดเส้นทางเดินรถ..... | 19 |
| 2.5 งานวิจัยในอดีตเกี่ยวกับปัญหาการจัดเส้นทางเดินรถ..... | 35 |
| 2.6 ทฤษฎีที่น่าจะเป็น..... | 39 |
| 2.7 การหาเส้นทางที่สั้นที่สุด (SHORTEST PATH ALGORITHM)..... | 41 |
| บทที่ 3 วิธีดำเนินการวิจัย..... | 44 |
| 3.1 โครงร่างงานวิจัย..... | 44 |
| 3.2 ขั้นตอนการวิจัย..... | 45 |

| | |
|---|-----|
| บทที่ 4 การพัฒนาแบบจำลองทางคณิตศาสตร์..... | 48 |
| 4.1 แบบจำลองทางคณิตศาสตร์ที่ใช้ในการแก้ปัญหา | 48 |
| 4.2 การสร้างแบบจำลองภายใต้เงื่อนไขการขนส่ง | 50 |
| บทที่ 5 วิธีการแก้ปัญหา..... | 61 |
| 5.1 ขั้นตอนการแก้ปัญหาคด้วยวิธีหาผลเฉลยที่ดีที่สุด..... | 61 |
| 5.2 ขั้นตอนการแก้ปัญหาคด้วยวิธีฮิวริสติก | 66 |
| บทที่ 6 การทดสอบประสิทธิภาพและผลการทดสอบ..... | 82 |
| 6.1 รายละเอียดของชุดปัญหาตัวอย่าง | 82 |
| 6.2 ขั้นตอนการเปรียบเทียบประสิทธิภาพการแก้ปัญหา | 84 |
| บทที่ 7 สรุปผลการวิจัย..... | 111 |
| 7.1 สรุปผลการเปรียบเทียบประสิทธิภาพการแก้ปัญหา..... | 111 |
| 7.2 ข้อจำกัดของวิธีการแก้ปัญหาที่พัฒนาขึ้น | 114 |
| 7.3 ข้อเสนอแนะและแนวทางการพัฒนาในอนาคต | 114 |
| รายการอ้างอิง | 116 |
| ภาคผนวก | 118 |
| ประวัติผู้เขียนวิทยานิพนธ์ | 125 |

สารบัญตาราง

หน้า

| | |
|---|----|
| ตารางที่ 1.1 แสดงปริมาณการขนส่งสินค้าภายในประเทศแยกตามรูปแบบการขนส่ง | 1 |
| ตารางที่ 4.1 จำนวนเส้นทางที่เป็นไปได้เมื่อขนส่งต่อเนื่อง 2 ราย | 59 |
| ตารางที่ 4.2 จำนวนเส้นทางที่เป็นไปได้เมื่อขนส่งต่อเนื่อง 3 ราย | 59 |
| ตารางที่ 4.3 จำนวนเส้นทางที่เป็นไปได้เมื่อขนส่งต่อเนื่อง 4 ราย | 60 |
| ตารางที่ 5.1 ค่าใช้จ่ายในการเดินทางระหว่างจุดของตัวอย่างการแก้ปัญหาหรรองด้วยวิธีเอสตาร์ | 64 |
| ตารางที่ 5.2 ราคาของตัวอย่างการแก้ปัญหาหรรองด้วยวิธีเอสตาร์ | 64 |
| ตารางที่ 5.3 ตัวอย่างการคำนวณค่าระยะทางสั้นสุดประมาณของการแก้ปัญหาหรรองด้วยวิธีเอสตาร์ | 65 |
| ตารางที่ 5.4 ตัวอย่างการกำหนดความน่าจะเป็นเบื้องต้น | 77 |
| ตารางที่ 5.5 เหตุการณ์ที่เกิดขึ้นทั้งหมดหลังการสะสมความน่าจะเป็น | 79 |
| ตารางที่ 6.1 รายละเอียดของชุดปัญหาตัวอย่าง | 83 |
| ตารางที่ 6.2 พิจารณาจำนวนเส้นทางที่เป็นไปได้ | 86 |
| ตารางที่ 6.3 ผลกระทบของตัวชี้วัดในการหยุดการวนรอบต่อประสิทธิภาพการแก้ปัญหาด้วยวิธีฮิวริสติก | 88 |
| ตารางที่ 6.4 ผลกระทบของตัวชี้วัดในการหยุดการวนรอบต่อประสิทธิภาพการแก้ปัญหาด้วยวิธีฮิวริสติก 2 | 89 |
| ตารางที่ 6.5 ผลกระทบของตัวชี้วัดในการหยุดการวนรอบต่อประสิทธิภาพการแก้ปัญหาด้วยวิธีฮิวริสติก 3 | 89 |
| ตารางที่ 6.6 ผลกระทบของความยืดหยุ่นของการยอมรับผลเฉลยที่แย่งต่อประสิทธิภาพการแก้ปัญหา | 93 |
| ตารางที่ 6.7 ผลกระทบของความยืดหยุ่นในการยอมรับผลเฉลยที่แย่งต่อประสิทธิภาพการแก้ปัญหา 2 | 93 |
| ตารางที่ 6.8 ผลกระทบของความยืดหยุ่นในการยอมรับผลเฉลยที่แย่งต่อประสิทธิภาพการแก้ปัญหา 3 | 94 |

| | |
|---|-----|
| ตารางที่ 6.9 ผลการทดลองตั้งค่าตารางความน่าจะเป็นใหม่ | 96 |
| ตารางที่ 6.10 ผลการทดลองการสลับเปลี่ยนลำดับ | 99 |
| ตารางที่ 6.11 เปรียบเทียบประสิทธิภาพระหว่างวิธีการหาผลเฉลี่ยที่ดีที่สุด | 102 |
| ตารางที่ 6.12 ทดสอบประสิทธิภาพของขั้นตอนสุดท้ายในการแก้ปัญหาด้วยวิธีกำเนิดสดมภ์.... | 103 |
| ตารางที่ 7.1 สรุปประสิทธิภาพของวิธีการแก้ปัญหาที่พัฒนาขึ้น | 111 |
| ตารางที่ 7.2 สรุปวิธีที่เหมาะสมในการแก้ปัญหา..... | 113 |

สารบัญภาพ

| | หน้า |
|--|------|
| รูปที่ 1.1 รูปแบบการเดินรถปกติของการขนส่งแบบเต็มคันรถ | 3 |
| รูปที่ 1.2 รูปแบบการเดินรถขนส่งแบบไม่เต็มคันรถ | 4 |
| รูปที่ 1.3 รูปแบบการกระจายสินค้าแบบหลายจุด | 5 |
| รูปที่ 1.4 ปัญหาการจัดเส้นทางเดินรถ | 6 |
| รูปที่ 2.1 ปัญหาการเดินทางของพนักงานขาย | 14 |
| รูปที่ 2.2 ปัญหาการจัดเส้นทางเดินรถ | 17 |
| รูปที่ 2.3 ขั้นตอนการแก้ปัญหาการจัดเส้นทางเดินรถ | 19 |
| รูปที่ 2.4 ภาพกราฟิกแสดง CONSTRUCTIVE และ IMPROVEMENT | 23 |
| รูปที่ 2.5 ภาพกราฟิกแสดง POPULATION MECHANISM HEURISTIC | 24 |
| รูปที่ 2.6 ภาพกราฟิกแสดง LEARNING MECHANISM HEURISTIC | 24 |
| รูปที่ 2.7 การลดระยะทางในการเดินทางโดยการรวมเส้นทาง | 26 |
| รูปที่ 2.8 จัดเส้นทางเดินรถด้วยวิธีกวาด | 27 |
| รูปที่ 2.9 ขั้นตอนการแก้ปัญหาด้วยวิธีการค้นหาเฉพาะแห่ง | 29 |
| รูปที่ 2.10 ตัวอย่างการสลับเปลี่ยนภายในยานพาหนะ | 31 |
| รูปที่ 2.11 ปัญหาที่ดีที่สุดเฉพาะแห่ง | 35 |
| รูปที่ 2.12 ยูเนียนของเหตุการณ์ | 41 |
| รูปที่ 2.13 อินเตอร์เซกชันของเหตุการณ์ | 41 |
| รูปที่ 2.14 คอมพลีเมนต์ของเหตุการณ์ | 41 |
| รูปที่ 2.15 ตัวอย่างการแก้ปัญหาด้วย DIJKSTRA ALGORITHM | 42 |
| รูปที่ 4.1 การพิจารณาเงื่อนไขด้านเวลา | 52 |
| รูปที่ 4.2 การพิจารณาเงื่อนไขเวลาที่ใช้ในการบรรทุกสินค้าลง | 53 |
| รูปที่ 4.3 ตัวอย่างเส้นทางรถขนส่งที่เป็นไปได้รูปแบบที่ 1 | 54 |

| | |
|---|----|
| รูปที่ 4.4 เวลาที่รถบรรทุกออกเดินทางถูกขยับจากจุดเริ่มของกรอบเวลา..... | 54 |
| รูปที่ 4.5 รหัสชั้นตอนของอัลกอริทึมการพิจารณาข้อจำกัดด้านกรอบเวลา..... | 55 |
| รูปที่ 4.6 ตัวอย่างการหาค่าความยืดหยุ่น | 56 |
| รูปที่ 4.7 ตัวอย่างเส้นทางการขนส่งที่เป็นไปไม่ได้รูปแบบที่ 2 | 57 |
| รูปที่ 4.8 กรณีรถบรรทุกเดินทางถึงภายในกรอบเวลา | 57 |
| รูปที่ 5.1 ขั้นตอนการแก้ปัญหาการหาผลเฉลยที่ดีที่สุดด้วยเทคนิคการกำเนิดสดมภ์..... | 62 |
| รูปที่ 5.2 ตัวอย่างการแก้ปัญหาหองด้วยวิธีเอสคาร์ | 64 |
| รูปที่ 5.3 โครงข่ายของตัวอย่างการแก้ปัญหาด้วยวิธี PLNS..... | 68 |
| รูปที่ 5.4 เส้นทางการเดินรถเบื้องต้นของปัญหาตัวอย่างการแก้ปัญหาด้วยวิธี PLNS | 69 |
| รูปที่ 5.5 เหตุการณ์ที่สนใจในการแก้ปัญหาด้วยวิธี PLNS | 69 |
| รูปที่ 5.6 การพัฒนาเส้นทางการเดินรถของปัญหาตัวอย่างการแก้ปัญหาด้วยวิธี PLNS..... | 71 |
| รูปที่ 5.7 การเก็บสถิติของตัวอย่างการแก้ปัญหาด้วยวิธี PLNS..... | 72 |
| รูปที่ 5.8 ขั้นตอนการแก้ปัญหาด้วยวิธีค้นหาเฉพาะแห่งขนาดใหญ่ซึ่งความน่าจะเป็น | 73 |
| รูปที่ 5.9 ขั้นตอนวิธีการหาผลเฉลยเบื้องต้นด้วยวิธีประหยัดที่คำนึงถึงกรอบเวลา..... | 74 |
| รูปที่ 5.5 ตัวอย่างการแสดงรูปแบบการสลับเปลี่ยนภายนอกยานพาหนะ..... | 75 |
| รูปที่ 6.1 ชุดปัญหาตัวอย่าง | 82 |
| รูปที่ 6.2 ขั้นตอนการเปรียบเทียบประสิทธิภาพ | 84 |
| รูปที่ 6.3 เปรียบเทียบสัดส่วนเส้นทางที่เป็นไปได้..... | 87 |
| รูปที่ 6.4 ความสัมพันธ์ระหว่างค่าใช้จ่ายและเงื่อนไขในการหยุดการวนรอบ | 90 |
| รูปที่ 6.5 ความสัมพันธ์ระหว่างระยะเวลาการหาผลเฉลยและเงื่อนไขในการหยุดการวนรอบ..... | 91 |
| รูปที่ 6.6 ผลรวมของผลเฉลยที่พัฒนาขึ้นเมื่อเปลี่ยนเงื่อนไขในการหยุดการวนรอบ..... | 91 |
| รูปที่ 6.7 ผลรวมของระยะเวลาการหาผลเฉลยโดยใช้เงื่อนไขการหยุดการวนรอบที่แตกต่างกัน .. | 92 |
| รูปที่ 6.8 ทดลองเปลี่ยนแปลงค่าคงที่การลดลงความยืดหยุ่น | 95 |
| รูปที่ 6.9 กราฟเพื่อความเข้าใจการตั้งค่าตารางความน่าจะเป็นใหม่ | 97 |

| | |
|---|-----|
| รูปที่ 6.10 ความแตกต่างของประสิทธิภาพการแก้ปัญหามือมีการตั้งค่าตารางความน่าจะเป็นใหม่ | 98 |
| รูปที่ 6.11 คุณภาพผลเฉลยของวิธีค้นหาเฉพาะแห่งขนาดใหญ่เชิงความน่าจะเป็น..... | 100 |
| รูปที่ 6.12 ระยะเวลาการหาผลเฉลยของวิธีค้นหาเฉพาะแห่งขนาดใหญ่เชิงความน่าจะเป็น..... | 101 |
| รูปที่ 6.13 ผลการเปรียบเทียบประสิทธิภาพการแก้ปัญหาคับด้วยชุดปัญหาคับตัวอย่าง C(25)..... | 104 |
| รูปที่ 6.14 ผลการเปรียบเทียบประสิทธิภาพการแก้ปัญหาคับด้วยชุดปัญหาคับตัวอย่าง C(50)..... | 105 |
| รูปที่ 6.15 ผลการเปรียบเทียบประสิทธิภาพการแก้ปัญหาคับด้วยชุดปัญหาคับตัวอย่าง C(100)..... | 105 |
| รูปที่ 6.16 ผลการเปรียบเทียบประสิทธิภาพการแก้ปัญหาคับด้วยชุดปัญหาคับตัวอย่าง R(25)..... | 106 |
| รูปที่ 6.17 ผลการเปรียบเทียบประสิทธิภาพการแก้ปัญหาคับด้วยชุดปัญหาคับตัวอย่าง R(50)..... | 107 |
| รูปที่ 6.18 ผลการเปรียบเทียบประสิทธิภาพการแก้ปัญหาคับด้วยชุดปัญหาคับตัวอย่าง R(100)..... | 107 |
| รูปที่ 6.19 ผลการเปรียบเทียบประสิทธิภาพการแก้ปัญหาคับด้วยชุดปัญหาคับตัวอย่าง RC(25)..... | 108 |
| รูปที่ 6.20 ผลการเปรียบเทียบประสิทธิภาพการแก้ปัญหาคับด้วยชุดปัญหาคับตัวอย่าง RC(50)..... | 109 |
| รูปที่ 6.21 ผลการเปรียบเทียบประสิทธิภาพการแก้ปัญหาคับด้วยชุดปัญหาคับตัวอย่าง RC(100)..... | 109 |