

Vyhledávání nejkratší cesty je dobře probádaná oblast pro diskrétní problémy. Ne všechny problémy lze ale přímo popsat grafem a v orientačním běhu může běžec zvolit cestu kudykoliv. I tak ale musí z mapy vybrat tu nejrychlejší. To komplikuje i fakt, že v jednotlivých oblastech mezi kontrolami se pohybuje různě rychle. Pro nalezení optimální cesty je tedy potřeba najít nějaké spojitě řešení. V této práci je popsáno, jak dostat z mapového souboru polygonální reprezentaci mapy a jak v ní pak následně vyhledávat nejrychlejší cestu, pomocí dvou různých přístupů.