

Orientační běh s migrujícími kontrolami můžeme reprezentovat grafovým modelem s ohodnocenými vrcholy a orientovanými hranami, kde ohodnocení vrcholů je proměnlivé v čase. Hledání optimální cesty představuje NP-úplný problém, který je v reálném čase řešitelný jen pomocí omezujících podmínek a heuristik. Program SMIK solver pomocí naimplementovaných heuristik hledá optimální cestu vícero způsoby. V práci najdeme popis problému a algoritmů, programátorskou dokumentaci s popisem metod výpočtu a porovnání výsledků programu s reálnými závody.