

Programmazione lineare intera

Forma canonica:

$$\mathcal{P} : \begin{cases} \max c \cdot x \\ Ax \leq b \\ x \in \mathbb{Z}^n \end{cases}$$

con A, b, c a componenti intere.

$$\mathcal{RC} : \begin{cases} \max c \cdot x \\ Ax \leq b \end{cases}$$

è il rilassamento continuo di \mathcal{P} .

- in generale, la forma decisionale di (\mathcal{P}) è NP-hard;
- $v(\mathcal{RC}) \geq v(\mathcal{P})$;
- se la soluzione ottima di \mathcal{RC} è ammissibile per \mathcal{P} , allora è ottima anche per \mathcal{P} .