Algoritam Levenberg-Marquardt

Oznake:

```
• G(x) - zadana vektorska funkcija (sustav nelin. jdbi)

• J(x) - Jacobijeva matrica

• F - kumulativna funkcija greške, F = \sum (g_i(x))^2

• x_0 - početna točka

• \epsilon_1, \epsilon_2 - preciznost za uvjet zaustavljanja

• k_{max} - najveći broj iteracija

• \tau - parametar za početno prigušenje (obicno 10^{-3})
```

```
LM(\mathbf{x}_0, \boldsymbol{\epsilon}_1, \boldsymbol{\epsilon}_2, \mathbf{k}_{max})
k = 0;
v = 2;
x = x_0;
A = J(x)^{T} J(x);
g = J(x)^T G(x);
gotovo = (|g|_{\infty} \leq \varepsilon_1);
\mu = \tau * \max \{a_{ii}\}; // \tau \text{ obicno } 10^{-3}
dok je ((gotovo = false) i (k < k_{max}))
         k = k + 1;
         riješi: (A + \mu I)\Delta x = -g;
         ako je (|\Delta x| \le \varepsilon_2 (|x| + \varepsilon_2)) onda
                  gotovo = true;
         inače
         {
                  x_{novi} = x + \triangle x;
                   \rho = (F(x) - F(x_{\text{novi}})) / (0.5 * \Delta x^{T}(\mu \Delta x - J(x)^{T}G(x));
                   ako je (\rho > 0) //korak je prihvatljiv
                            x = x_{novi};
                            A = J(x)^T J(x);
                            g = J(x)^T G(x);
                            gotovo = (|g|_{\infty} \leq \varepsilon_1);
                            \mu = \mu * \max \{1/3, 1 - (2\rho-1)^3\};
                   }
                   inače
                                   // korak nije prihvacen
                            \mu = \mu * \nu;
                            v = 2 * v;
                   }
         }
```