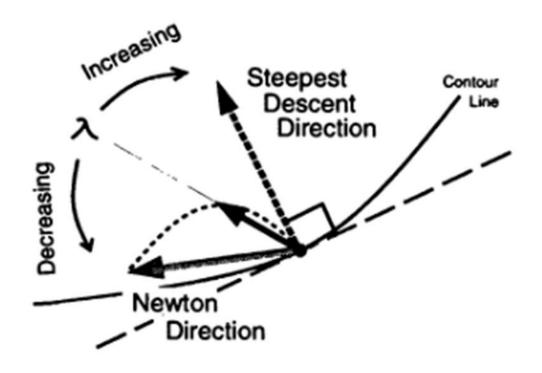
MCPI
MÉTODOS NÚMERICOS Y OPTIMIZACIÓN
DR. GAMALIEL MORENO CHÁVEZ
ISAMAR APARICIO MONTELONGO

- Es un algoritmo de optimización que se encuentra en un punto intermedio entre los algoritmos de primer orden como gradiente descendente y algoritmos de segundo orden como el método de Newton. Este método fue diseñado para minimizar funciones cuadráticas no lineales.
- ▶ El algoritmo fue publicado por primera vez en 1944 por Kenneth Levenberg (autor del algoritmo de ajuste por mínimos cuadrados no lineales), mientras trabajaba en el Arsenal del Ejército de Frankford.
 - ► Fue redescubierto en 1963 por Donald Marquardt.

La dirección de búsqueda en este método está dada por :

$$S_i = -[H + \lambda I]^{-1} \nabla f(x_i)$$

b donde I es una matriz de identidad y λ es un escalar que se establece en un valor alto al comienzo del algoritmo.



Algoritmo

```
Step 1: Given x_i (starting value of design variable)
         \varepsilon_1 (tolerance of function value from previous iteration)
         \varepsilon_2 (tolerance on gradient value)
         \Delta x (required for gradient computation)
Step 2: Compute f(x_i), \nabla f(x_i), and [H] (function, gradient, and Hessian)
        S_i = -[H + \lambda I]^{-1} \nabla f(x_i) (search direction)
        x_{i+1} = x_i + S_i (update the design vector)
        If f(x_{i+1}) < f(x_i)
               then change the value of \lambda as \lambda/2
               else change the value of \lambda as 2\lambda
        If |f(x_{i+1}) - f(x_i)| > \varepsilon_1 or ||\nabla f(x_i)|| > \varepsilon_2
               then goto Step 2
               else goto Step 3
Step 3: Converged. Print x^* = x_{i+1}, f(x^*) = f(x_{i+1})
```

Referencia bibliográfica

Arora, R. K. (2015). Optimization Algorithms and Applications. CRC Press Taylor & Francis Group.