

Aula 19 – Interpolação – Parte 2 Diferenças e Polinômio Interpolador de Newton



Prof. Guilherme Amorim gbca@cin.ufpe.br

2014.1 - 03/07/2014

O que vimos na última aula?

- Conceito de Interpolação
- Diferenças entre Interpolação e Ajustamento
- Como encontrar o polinômio interpolador através da resolução de um sistema de equações.
- Polinômio Interpolador de Lagrange

$$\mathcal{P}_n(x) = \sum_{i=0}^n f(x_i) \mathcal{L}_i^{(n)}(x)$$

onde
$$\mathcal{L}_{i}^{(n)}(x) = \prod_{\substack{j=0 \ j \neq i}}^{n} \frac{x - x_{j}}{x_{i} - x_{j}}$$
.

Inconveniente de Lagrange

"O método de Lagrange para determinação do polinômio de interpolação de uma função y = f(x)sobre um conjunto de pontos $x0, x1, \ldots, xn$ possui um inconveniente. Sempre que se deseja passar de um polinômio de grau p (construído sobre p + 1 pontos) para um polinômio de grau p + 1 (construído sobre p + 2 pontos) todo o trabalho tem que ser praticamente refeito. Seria interessante se houvesse possibilidade de, conhecido o polinômio de grau p, passar-se para o de grau p + 1 apenas acrescentando-se mais um termo ao de grau p." [4]

E hoje?

Polinômio Interpolador de Newton

Polinômio Interpolador de Newton

Dado o tabelamento

Definimos o Polinômio Interpolador de Newton por:

$$\mathcal{P}_n(x) = f(x_0) + (x - x_0) f(x_0, x_1) + (x - x_0) (x - x_1) f(x_0, x_1, x_2) + \dots + (x - x_0) (x - x_1) \dots (x - x_{n-1}) f(x_0, x_1, \dots, x_n)$$

□ Mas quem são? $f(x_0)$ $f(x_0, x_1)$ $f(x_0, x_1, x_2)$ $f(x_0, x_1, \dots, x_n)$

Diferença

- A diferença é um operador que serve de base para a definição do polinômio de Newton
- □ Temos duas formas mais comuns para a Diferença:
 - Diferença Dividida
 - Diferença Simples

Diferença Dividida (Definição 5.2)

Definição 5.2: (Diferenças Divididas). Dada uma função *f* como em (5.1), definimos as diferenças divididas,

$$f_0(x_i) = f(x_i), \quad i = 0, 1, 2, \dots, n.$$

$$f_r(x_i, x_{i+1}, \dots, x_{i+r}) = \frac{f_{r-1}(x_{i+1}, x_{i+2}, \dots, x_{i+r}) - f_{r-1}(x_i, x_{i+1}, \dots, x_{i+r-1})}{x_{i+r} - x_i}$$

$$r = 1, 2, 3, ..., n.$$

 $i = 0, 1, 2, ..., (n-r).$

Obs.: $f_r(x_i, x_{i+1}, ..., x_{i+r})$ lê-se diferença dividida de ordem r, relativa aos pontos $x_i, x_{i+1}, ..., x_{i+r}$.

Tabela de Pontos Equidistantes (Definição 5.3)

Definição 5.3: (Tabela de pontos equidistantes). Dada uma tabela $(x_i; f(x_i))$, i = 0, 1, 2, ..., n diz-se que ela é de pontos equidistantes, se $x_{i+1} - x_i = h$ (constante) i = 0, 1, 2, ..., (n-1).

Exemplo:

Diferença Simples (Definição 5.4)

Definição 5.4: (Diferenças Simples). Dada uma função f como em (5.1), por uma tabela de pontos equidistantes, definimos

$$\Delta^{0} f(x_{i}) = f(x_{i}), \quad i = 0, 1, 2, ..., n.$$

$$T = 1, 2, ..., n.$$

$$\Delta^{r} f(x_{i}) = \Delta^{r-1} f(x_{i+1}) - \Delta^{r-1} f(x_{i}), \quad i = 0, 1, 2, ..., (n-r).$$

Obs.: $1 - \Delta^r f(x_i)$ Lê-se diferenças simples de ordem r de $f(x_i)$.

2 - Note que tanto as diferenças divididas quanto as diferenças simples estão definidas de forma recursiva.

Exemplo 5.3

 Determine todas as diferenças simples e divididas relativas à tabela

□ Solução:

Verificar se a tabela é de pontos equidistantes.

Facilmente, se tem que $x_1 - x_0 = x_2 - x_1 = h = 0.5$, logo se pode construir a tabela com todas as diferenças simples requeridas.

Exemplo 5.3

Solução (cont.):

A partir da Definição 5.4 tem-se:

A partir da Definição 5.4 tem-se:

$$\Delta^{1} f(x_{0}) = \Delta^{0} f(x_{1}) - \Delta^{0} f(x_{0}) = 1,253 - 1,009 = 0,244$$

$$\Delta^{1} f(x_{1}) = \Delta^{0} f(x_{2}) - \Delta^{0} f(x_{1}) = 1,386 - 1,253 = 0,133$$

$$\Delta^{2} f(x_{0}) = \Delta^{1} f(x_{1}) - \Delta^{1} f(x_{0}) = 0,133 - 0,244 = -0,111$$

•	i	x_i	$\Delta^0 f(x_i) = f(x_i)$	$\Delta^1 f(x_i)$	$\Delta^2 f(x_i)$	_
	0	3,0	1,009 1,099	0,244 0,154	- 0,111	-0,021
	1	3,5	1,253	0,133		
	2	4,0	1,386			

Exemplo 5.3

Solução (cont.):

Para o caso das diferenças divididas obtém-se: 1,099 $f_{1}(x_{0}, x_{1}) = \frac{f_{0}(x_{1}) - f_{0}(x_{0})}{x_{1} - x_{0}} = \frac{1,253 - 1,009}{3,5 - 3,0} = 0,488$ $f_{1}(x_{1}, x_{2}) = \frac{f_{0}(x_{2}) - f_{0}(x_{1})}{x_{2} - x_{1}} = \frac{1,386 - 1,253}{4,0 - 3,5} = 0,266$ $f_{2}(x_{0}, x_{1}, x_{2}) = \frac{f_{1}(x_{1}, x_{2}) - f_{1}(x_{0}, x_{1})}{x_{2} - x_{0}} = \frac{0,266 - 0,488}{4,0 - 3,0} = -0,222$

i	x_i	$f_0(x_i) = f(x_i)$	$f_1(x_{i},x_{i+1})$	$f_2(x_{i}, x_{i+1}, x_{i+2})$
0	3,0	1,009 1,099	0,488 0,3	08 - 0,222 -0,042
1	3,5	1,253	0,266	
 2	4,0	1,386		

 Propriedade 1: Em tabelas de pontos equidistantes, temos seguinte a relação entre diferenças divididas e diferenças simples:

$$f_n(x_0, x_1, ..., x_n) = \frac{\Delta^n f(x_0)}{n! h^n}$$

- □ Prova por Indução:
 - □ Para o caso de n=1:

$$f_1(x_0, x_1) = \frac{f_0(x_1) - f_0(x_0)}{x_1 - x_0} = \frac{f(x_1) - f(x_0)}{h} =$$

$$= \frac{\Delta^{0} f(x_{1}) - \Delta^{0} f(x_{0})}{h} = \frac{\Delta^{1} f(x_{0})}{1! h^{T}}$$

Prova por Indução:

$$f_n(x_0, x_1, ..., x_n) = \frac{f_{n-1}(x_1, x_2, ..., x_n) - f_{n-1}(x_0, x_1, ..., x_{n-1})}{x_n - x_0} =$$

Se a proposição é verdadeira para (n-1), então ela é verdadeira para n.

$$= \left(\frac{\Delta^{n-1} f(x_1)}{(n-1)! h^{n-1}} - \frac{\Delta^{n-1} f(x_0)}{(n-1)! h^{n-1}} \right) / nh = \frac{\Delta^n f(x_0)}{n! h^n}$$

 Propriedade 2: As diferenças divididas também podem ser escritas como:

$$f_n(x_0, x_1, ..., x_n) = \sum_{j=0}^n \frac{f(x_j)}{\prod_{\substack{k=0\\k\neq j}}^n (x_j - x_k)}$$

- □ Prova por indução:
 - □ Para o caso n=1:

$$f_{1}(x_{0}, x_{1}) = \frac{f_{0}(x_{1}) - f_{0}(x_{0})}{x_{1} - x_{0}} = \frac{f(x_{1}) - f(x_{0})}{x_{1} - x_{0}}$$

$$= \frac{f(x_{0})}{x_{0} - x_{1}} + \frac{f(x_{1})}{x_{1} - x_{0}} = \sum_{j=0}^{1} \frac{f(x_{j})}{\prod_{k=0}^{1} (x_{j} - x_{k})}$$

□ Indução:

Se a proposição é verdadeira para (n-1), então ela é verdadeira para n.

$$f_{n}(x_{0}, x_{1},...,x_{n}) = \frac{f_{n-1}(x_{1}, x_{2},...,x_{n}) - f_{n-1}(x_{0}, x_{1},...,x_{n-1})}{x_{n} - x_{0}}$$

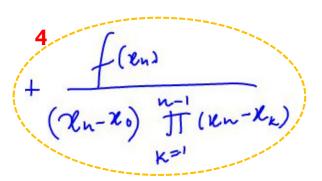
$$f_{n-1}(x_{1}, x_{2},...,x_{n}) \qquad f_{n-1}(x_{0}, x_{1},...,x_{n-1})$$

$$= \left[\sum_{j=1}^{n} \frac{f(x_{j})}{\prod_{k=1 \atop k \neq j}^{n} (x_{j} - x_{k})} - \sum_{j=0}^{n-1} \frac{f(x_{j})}{\prod_{k=0 \atop k \neq j}^{n-1} (x_{j} - x_{k})}\right] \frac{1}{x_{n} - x_{0}}$$

$$\left[\sum_{j=1}^{n} \frac{f(x_{j})}{\prod_{k=1}^{n} (x_{j} - x_{k})} - \sum_{j=0}^{n-1} \frac{f(x_{j})}{\prod_{k=0}^{n-1} (x_{j} - x_{k})}\right] \frac{1}{x_{n} - x_{0}}$$

$$= \frac{f(x_{0})}{\chi_{0} - \chi_{n} + \chi_{0} - \chi_{k}} \sum_{j=1}^{n-1} \frac{f(x_{i})}{\chi_{n} - \chi_{0}} \cdot \frac{1}{\prod_{k=1}^{n-1} (\chi_{j} - \chi_{k})} \left[\frac{1}{\chi_{j} - \chi_{n}} + \frac{1}{\chi_{j} - \chi_{0}}\right] + \chi_{0}$$

- Termo referente ao segundo somatório quando j=0, multiplicado por 1/(xn-x0)
- 2. Termo referente ao produtório do primeiro somatório
- 3. Termo referente ao produtório do segundo somatório
- 4. Termo referente ao primeiro somatório quando j=n, multiplicado por 1/(xn-x0)



■ Mas..

$$\frac{1}{x_{n}-x_{0}}\left[\frac{1}{x_{j}-x_{n}}-\frac{1}{z_{j}-x_{0}}\right]=\frac{1}{x_{n}-x_{0}}\left[\frac{z_{j}-x_{0}-x_{j}+x_{n}}{(z_{j}-x_{n})(k_{j}-x_{0})}\right]$$

$$=\frac{1}{(2j-2n)(2j-2n)}$$

Assim..

$$\int_{n} (x_{0},...,x_{n}) = \frac{f(x_{0})}{\prod_{k=0}^{n} (x_{0}-x_{k})} + \frac{f(x_{0$$

- 1. Notar que o termo (x0-xn) entrou no produtório
- 2. Notar que os termos (xj-xn)(xj-x0) entraram no produtório
- 3. Notar que o termo (xn-x0) entrou no produtório.

$$f_n(x_0, x_1, ..., x_n) = \sum_{j=0}^n \frac{f(x_j)}{\prod_{\substack{k=0\\k\neq j}}^n (x_j - x_k)}$$

Propriedade 3. Na diferença $f_n(x_0, x_1, \ldots, x_n)$ a ordem dos argumentos é irrelevante.

Este resultado é uma consequência imediata da propriedade anterior. Logo, por exemplo,

$$f_2(x_0, x_1, x_2) = f_2(x_2, x_1, x_0) = f_2(x_0, x_2, x_1) = \dots$$

Obs.: Como a ordem da diferença dividida é sempre igual a quantidade de argumentos menos um, é comum não explicitá-la.

$$f(x_0, x_1, x_2) = f(x_2, x_1, x_0) = f(x_0, x_2, x_1) = \dots$$

Bibliografia

- [1] Silva, Zanoni; Santos, José Dias. Métodos
 Numéricos, 3ª Edição. Universitária, Recife, 2010.
- [2] Ruggiero, Márcia; Lopes, Vera. Cálculo
 Numérico Aspectos Teóricos e Computacionais,
 2ª Edição. Pearson. São Paulo, 1996.
- [3] Kiusalaas, Jaan; Numerical Methods in Engineering with Python. 2^a edição. 2010.
- [4] Cuminato, José Alberto. Apostila USP.
 http://www.ceunes.ufes.br/downloads/2/riedsonb-Apostila%20-%20Cuminato.pdf

