

# (#395). INTERPOLACIÓN (III): MÉTODO DE DIFERENCIAS DIVIDIDAS

[MONOTEMA] El polinomio de Lagrange se puede obtener también por medio de un método sencillo que emplea diferencias divididas de las imágenes con respecto a  $x$ . Este método también se conoce como “diferencias divididas de Newton”. Seguiremos a [Burden, Faires & Burden \(2017\)](#), y lo enfocaremos, como siempre, de manera simplificada.

## Datos de partida

Usaremos los mismos datos que en el [método de Lagrange](#):

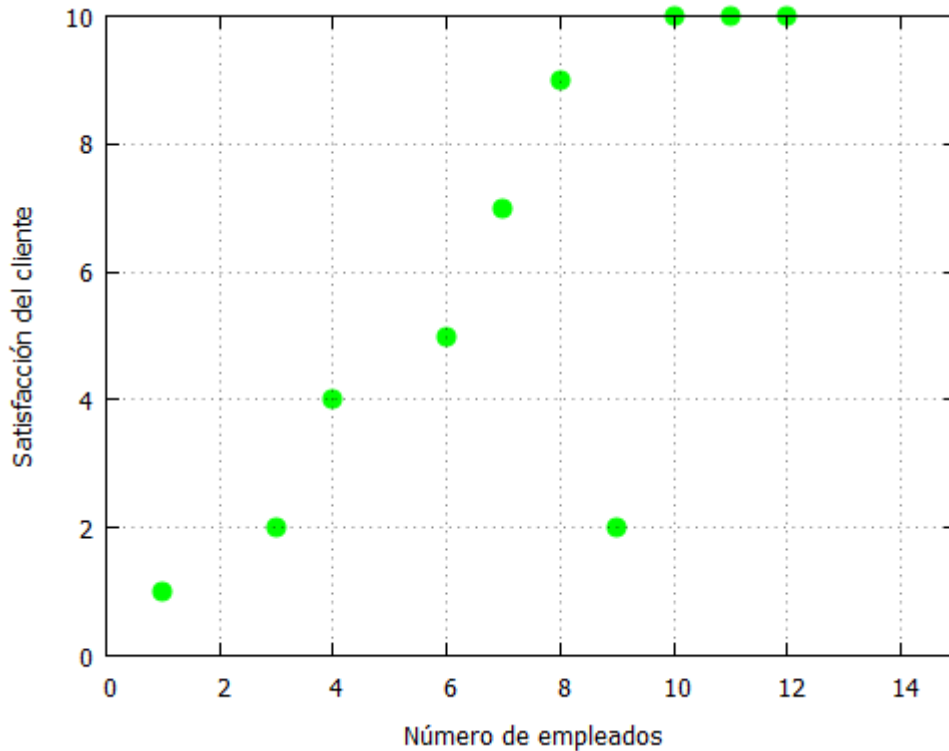
$x$	$f(x)$
1	1
3	2
4	4
6	5
7	7
8	9
9	2
10	10
11	10
12	10

Estos datos relacionan la cantidad de empleados utilizados en un gran supermercado ( $x$ ) con la satisfacción del cliente  $y = f(x)$ . La satisfacción del cliente se mide en una escala de 0 a 10, donde 0 es el valor mínimo y 10 el valor máximo.

```

x_:[1,3,4,6,7,8,9,10,11,12];
fx_: [1,2,4,5,7,9,2,10,10,10];
plot2d([discrete, x_, fx_],
[x,0,15],[y,0,10], [style, points], [color,green],
[xlabel, "Número de empleados"],
[ylabel, "Satisfacción del cliente"], [legend, false]);

```



## Método de diferencias divididas

(1) Objetivo: Aproximarse numéricamente a la función  $f(x)$ , de la que conocemos sólo ciertos datos por medio de un polinomio que “pase” por los  $i$  puntos conocidos.

(2) Condiciones: La función  $f(x)$  debe ser continua en el intervalo  $[a, b]$  considerado.

(3) Descripción rápida: Partimos de la serie de datos  $(x_i, f(x_i))$  y definimos la primera diferencia dividida como

$$f[x_0, x_1] = \frac{f[x_1] - f[x_0]}{x_1 - x_0}$$

Si implementamos ese cálculo de manera recursiva llegamos a la fórmula general:

$$f[x_0, x_1, \dots, x_n] = \frac{f[x_1, x_2, \dots, x_n] - f[x_0, x_1, \dots, x_{n-1}]}{x_n - x_0}$$

Así, construimos una tabla de  $n-1$  diferencias divididas a partir de las cuales podemos hallar el polinomio de Lagrange:

$$P_n(x) = f[x_0] + \sum_{k=1}^n f[x_0, x_1, \dots, x_k](x - x_0) \cdots (x - x_{k-1})$$

(4) Estimación del error: Podemos emplear el mismo sistema que para el método de Lagrange

### Implementación en Maxima

Vamos a realizar nuestra estimación en Maxima. Supongamos, como en el caso del método de Lagrange, que queremos aproximarnos a un valor que desconocemos, cuando el número de empleados es 2. Para ello vamos a coger los 4 primeros puntos, con la programación siguiente:

```

x_: [1,3,4,6];
fx: [1,2,4,5];
valores: transpose(matrix(x_));
imagenes: transpose(matrix(fx));
[n,m]:matrix_size (valores);
funcion_1: zeromatrix(n,m);
for k:1 thru n-1 do
(funcion_1[k,1]: (imagenes[k+1,1]-imagenes[k,1])/(valores[k+1,1]-valores[k,1]))$
print(funcion_1);
funcion_2: zeromatrix(n,m);
for k:1 thru n-2 do
(funcion_2[k,1]: (funcion_1[k+1,1]-funcion_1[k,1])/(valores[k+2,1]-valores[k,1]))$
print(funcion_2);
funcion_3: zeromatrix(n,m);
for k:1 thru n-3 do
(funcion_3[k,1]: (funcion_2[k+1,1]-funcion_2[k,1])/(valores[k+3,1]-valores[k,1]))$
print(funcion_3);
matriztotal: addcol(valores,imagenes,funcion_1,funcion_2,funcion_3);
p3:matriztotal[1,2]+((x-matriztotal[1,1])*matriztotal[1,3])+((x-matriztotal[1,1])*(x-matriztotal[2,1])*matriztotal[1,4])
+((x-matriztotal[1,1])*(x-matriztotal[2,1])*(x-matriztotal[3,1])*matriztotal[1,5]);

```

La tabla resultante (en forma de matriz) es:

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & -\frac{1}{5} \\ 3 & 2 & 2 & -\frac{1}{2} & 0 \\ 4 & 4 & \frac{1}{2} & 0 & 0 \\ 6 & 5 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

donde en la primera columna tenemos los valores de  $x_i$  en la segunda los valores de  $f(x_i)$  y en las 3 restantes los valores computados por el procedimiento de Newton.

Por tanto, podemos construir el polinomio de Lagrange a partir de estos resultados, que nos lo da la parte de código ya implementado:

```
p3:matriztotal[1,2]+((x-matriztotal[1,1])*matriztotal[1,3])+((x-matriztotal[1,1])*(x-matriztotal[2,1])*matriztotal[1,4])
+((x-matriztotal[1,1])*(x-matriztotal[2,1])*(x-matriztotal[3,1])*matriztotal[1,5]);
```

El polinomio resultante es:

$$P_3(x) = -\frac{2x^3 - 21x^2 + 53x - 44}{10}$$

Que como vemos es un polinomio de orden 3, ya que hemos cogido 4 puntos para la interpolación. Si ahora evaluamos el polinomio en el punto de interés  $x=2$ :

```
solucion:ev(p3,x=2);
```

Obtenemos el resultado de:

$$f(x = 2) = 0.6$$

que es exactamente lo mismo que lográbamos con la implementación directa de la fórmula del [polinomio de Lagrange](#).

**Diferencias hacia atrás**

La obtención del polinomio de Lagrange puede lograrse cambiando la forma de recorrer la matriz de diferencias devididas. En lugar de hacerlo desde  $x_1$  lo hacemos desde  $x_n$ . Gráficamente quizá se entiende mejor: en verde el método hacia adelante y en rojo el método hacia atrás.

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & -\frac{1}{5} \\ 3 & 2 & 2 & -\frac{1}{2} & 0 \\ 4 & 4 & \frac{1}{2} & 0 & 0 \\ 6 & 5 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & -\frac{1}{5} \\ 3 & 2 & 2 & -\frac{1}{2} & 0 \\ 4 & 4 & \frac{1}{2} & 0 & 0 \\ 6 & 5 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

Los resultados son idénticos, y lo podemos comprobar con el siguiente código:

```
p3_atras:matriztotal[4,2]+((x-matriztotal[4,1])*matriztotal[3,3])+((x-matriztotal[4,1])*(x-matriztotal[3,1])*matriztotal[2,4])
+((x-matriztotal[4,1])*(x-matriztotal[3,1])*(x-matriztotal[2,1])*matriztotal[1,5]), ratsimp;
```

Evidentemente, tenemos que tener cuidado de comenzar a contar las “x” desde el final en lugar que desde el principio.

## Nodos con igual espaciado

Cuando los puntos (nodos)  $x_i$  se pueden ordenar con igual espaciado, podemos también obtener el polinomio de Lagrange a través de la siguiente fórmula:

$$P_n(x_s) = f(x_i) + s\Delta f(x_i) + \frac{s(s-1)}{2!}\Delta^2 f(x_i) + \dots + \frac{s(s-1)\dots(s-n-1)}{n!}\Delta^n f(x_i)$$

donde  $n$  es el orden del polinomio, y  $\Delta^n f(x_i)$  son las diferencias divididas entre las imágenes consecutivas. Además,

$s = \frac{x_s - x_p}{h}$  donde  $x_s$  es el dato para el que se quiere estimar su imagen y  $x_p$  es el dato de partida elegido para la interpolación. Finalmente  $h$  es la holgura del espaciado entre los datos.

En Maxima, podemos implementar el procedimiento anterior intentando inferir el valor de  $x=5$  cuando se cogen los nodos equiespaciados  $[4,6,8,10]$ . El valor de la fórmula anterior quedaría así

$$P_n(x_s = 4) = f(x_i = 4) + s\Delta f(x_i = 4) + \frac{s(s-1)}{2!}\Delta^2 f(x_i = 4) + \frac{s(s-1)(s-2)}{3!}\Delta^3 f(x_i = 4)$$

```

        x_: [4,6,8,10];
        fx: [4,5,9,10];
        valores: transpose(matrix(x_));
        imagenes: transpose(matrix(fx));
        [n,m]:matrix_size (valores);
        funcion_1: zeromatrix(n,m);
        for k:1 thru n-1 do
(funcion_1[k,1]: imagenes[k+1,1]-imagenes[k,1])$
        print(funcion_1);
        funcion_2: zeromatrix(n,m);
        for k:1 thru n-2 do
(funcion_2[k,1]: funcion_1[k+1,1]-funcion_1[k,1])$
        print(funcion_2);
        funcion_3: zeromatrix(n,m);
        for k:1 thru n-3 do
(funcion_3[k,1]: funcion_2[k+1,1]-funcion_2[k,1])$
        print(funcion_3);
matriztotal: addcol(valores,imagenes,funcion_1,funcion_2, funcion_3);
        xs: 5;
        xp:4;
        h:2;
        s:(xs-xp)/h;
p3_equiespaciado:matriztotal[1,2]+(s*matriztotal[1,3])+((s*(s-1)/2)*matriztotal[1,4])
        +(s*(s-1)*(s-2)/6)*matriztotal[1,5];

```

Que nos da un valor:

$$f(x_s = 5) = 3.75$$

## Conclusión

El método de diferencias divididas proporciona una forma simplificada de obtener el polinomio de Lagrange. Sin embargo, está sujeto a las mismas limitaciones, es decir, hemos de ser muy cuidadosos a la hora de elegir los nodos de interpolación.

1	1
2	2
3	3
4	4
5	5
6	6
7	7
8	8
9	9
10	10
11	11
12	12
13	13
14	14
15	15
16	16
17	17
18	18
19	19
20	20
21	21
22	22
23	23
24	24
25	25
26	26
27	27
28	28
29	29
30	30
31	31
32	32
33	33
34	34
35	35
36	36
37	37
38	38
39	39
40	40
41	41
42	42
43	43
44	44
45	45
46	46
47	47
48	48
49	49
50	50
51	51
52	52
53	53
54	54
55	55
56	56
57	57
58	58
59	59
60	60
61	61
62	62
63	63
64	64
65	65
66	66
67	67
68	68
69	69
70	70
71	71
72	72
73	73
74	74
75	75
76	76
77	77
78	78
79	79
80	80
81	81
82	82
83	83
84	84
85	85
86	86
87	87
88	88
89	89
90	90
91	91
92	92
93	93
94	94
95	95
96	96
97	97
98	98
99	99
100	100