

# Interpolação polinomial via forma de Newton

Algoritmos Numéricos - Topico 6-2  
O polinômio interpolador na forma de Newton  
Prof. Cláudia G. Varassin DI/UFES  
emails:claudia.varassin@ufes.br e galarda@inf.ufes.br

**Abril de 2021**

# Interpolação Polinomial

- 1 Formas de obter o polinômio interpolador
- 2 Operador diferenças divididas ascendentes
- 3 O polinômio interpolador na forma de Newton

Fazer uma **interpolação polinomial** consiste em determinar um polinômio de grau  $n$ ,  $p_n(x) = a_0 + a_1x + a_2x^2 + \cdots + a_nx^n$  que aproxime uma função  $f(x)$  em um conjunto de pontos.

$x_k$	$x_0$	$x_1$	$x_2$	$\cdots$	$x_{n-1}$	$x_n$
$y_k = f(x_k)$	$y_0$	$y_1$	$y_2$	$\cdots$	$y_{n-1}$	$y_n$

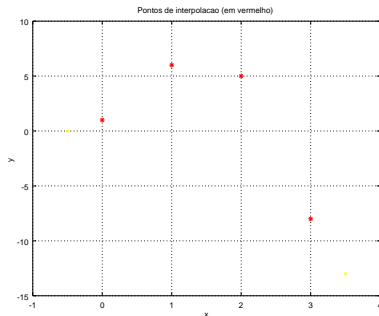
O polinômio interpolador deve coincidir com a função  $f(x)$  nestes pontos.

$$p_n(x_i) = f(x_i)$$

A condição acima é chamada de **restrição de interpolação**.

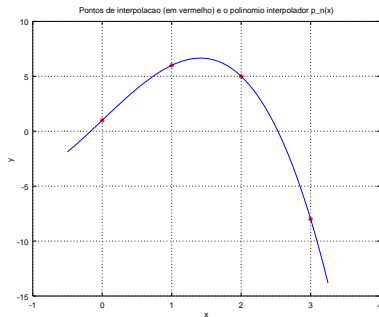
Ilustrando...

Os pontos  $(x_i, y_i)$



Ilustrando...

O polinômio interpolador:  $p_3(x) = a_0 + a_1x + a_2x^2 + a_3x^3$



Embora exista um e só um polinômio de grau  $n$  que passa por  $(n + 1)$  pontos, há diversos caminhos para se obter o polinômio, dentre eles, cita-se:

- 1 Resolução via o sistema linear  $Xa = y$
- 2 Forma de Lagrange
- 3 Forma de Newton

A resolução do problema de interpolação via o caminho “1” (via o sistema linear) é computacionalmente ineficiente se comparada com outras formas, isto é, representa um caminho onde se realiza mais operações comparado com outros possíveis.

Um **polinômio** de grau  $n$  pode ser representado de diversas formas.

Uma forma possível é a seguinte:

$$p_n(x) = b_0 + b_1(x-x_0) + b_2(x-x_0)(x-x_1) + \cdots + b_n(x-x_0)(x-x_1)\cdots(x-x_{n-1})$$

Esta representação é chamada de polinômio de Newton.

Um **polinômio** de grau  $n$  pode ser representado de diversas formas.

Uma forma possível é a seguinte:

$$p_n(x) = b_0 + b_1(x-x_0) + b_2(x-x_0)(x-x_1) + \cdots + b_n(x-x_0)(x-x_1)\cdots(x-x_{n-1})$$

Esta representação é chamada de polinômio de Newton.

Obter o polinômio consiste em obter os coeficientes  $b_j$ .

Para se obter os coeficientes  $b_j$  é necessário calcular um valor conhecido como *diferença dividida ascendente*.



## Operador diferença dividida ascendente

Há diferenças divididas ascendentes de várias ordens. Estas são dadas por:

**Diferença dividida de ordem 0:**

$$\Delta^0 y_i = y_i$$

Exemplos:  $\Delta^0 y_0 = y_0, \Delta^0 y_1 = y_1, \dots, \Delta^0 y_7 = y_7$

## Operador diferença dividida ascendente

Há diferenças divididas ascendentes de várias ordens. Estas são dadas por:

### Diferença dividida de ordem 0:

$$\Delta^0 y_i = y_i$$

Exemplos:  $\Delta^0 y_0 = y_0, \Delta^0 y_1 = y_1, \dots, \Delta^0 y_7 = y_7$

### Diferença dividida de ordem 1:

$$\Delta^1 y_i = \frac{\Delta^0 y_{i+1} - \Delta^0 y_i}{x_{i+1} - x_i}$$

## Operador diferença dividida ascendente

Há diferenças divididas ascendentes de várias ordens. Estas são dadas por:

### Diferença dividida de ordem 0:

$$\Delta^0 y_i = y_i$$

Exemplos:  $\Delta^0 y_0 = y_0, \Delta^0 y_1 = y_1, \dots, \Delta^0 y_7 = y_7$

### Diferença dividida de ordem 1:

$$\Delta^1 y_i = \frac{\Delta^0 y_{i+1} - \Delta^0 y_i}{x_{i+1} - x_i}$$

Exemplos:

$$\Delta^1 y_0 = \frac{\Delta^0 y_1 - \Delta^0 y_0}{x_1 - x_0} = \frac{y_1 - y_0}{x_1 - x_0}$$

$$\Delta^1 y_1 = \frac{\Delta^0 y_2 - \Delta^0 y_1}{x_2 - x_1} = \frac{y_2 - y_1}{x_2 - x_1}$$

## Diferença dividida de ordem 2:

$$\Delta^2 y_i = \frac{\Delta^1 y_{i+1} - \Delta^1 y_i}{x_{i+2} - x_i}$$

## Diferença dividida de ordem 2:

$$\Delta^2 y_i = \frac{\Delta^1 y_{i+1} - \Delta^1 y_i}{x_{i+2} - x_i}$$

Exemplo:

$$\Delta^2 y_0 = \frac{\Delta^1 y_1 - \Delta^1 y_0}{x_2 - x_0} = \frac{\frac{(y_2 - y_1)}{(x_2 - x_1)} - \frac{(y_1 - y_0)}{(x_1 - x_0)}}{x_2 - x_0}$$

A diferença dividida de ordem qualquer é dada por:

Diferença dividida de ordem  $k$ :

$$\Delta^k y_i = \frac{\Delta^{(k-1)} y_{i+1} - \Delta^{(k-1)} y_i}{x_{i+k} - x_i}$$

## Calculando as Diferenças Divididas

Um exemplo:

$x_k$	-1.0	0.0	1.0	2.0	3.0
$y_k = f(x_k)$	1.0	1.5	0.0	-1.0	-2.0

Tabela de diferenças divididas:

	$\Delta^0 y_i$	$\Delta^1 y_i$	$\Delta^2 y_i$	$\Delta^3 y_i$	$\Delta^4 y_i$
$x_0 = -1$	$y_0 = 1.0$	0.5			
$x_1 = 0$	$y_1 = 1.5$	-1.5			
$x_2 = 1$	$y_2 = 0.0$	-1.0			
$x_3 = 2$	$y_3 = -1.0$	-1.0			
$x_4 = 3$	$y_4 = -2.0$				

Cont... Completando a tabela de diferenças divididas:

	$\Delta^0 y_i$	$\Delta^1 y_i$	$\Delta^2 y_i$	$\Delta^3 y_i$	$\Delta^4 y_i$
$x_0 = -1$	1.0	0.5	-1.0	0.4166	-0.1249
$x_1 = 0$	1.5	-1.5	0.25	-0.0833	
$x_2 = 1$	0.0	-1.0	0		
$x_3 = 2$	-1.0	-1.0			
$x_4 = 3$	-2.0				

Diferença dividida de ordem  $k$ :  $\Delta^k y_i = \frac{\Delta^{(k-1)} y_{i+1} - \Delta^{(k-1)} y_i}{x_{i+k} - x_i}$

	DD(i,0)	DD(i,1)	DD(i,2)	...	DD(i,k)	...	DD(i,n)
	$\Delta^0 y_i$	$\Delta^1 y_i$	$\Delta^2 y_i$	..	$\Delta^k y_i$	...	$\Delta^n y_i$
$x_0$	$y_0$						
$x_1$	$y_1$						
$x_2$	$y_2$						
$\vdots$							
$x_i$	$y_i$				$\Delta^k y_i$		
$x_{i+1}$	$y_{i+1}$						
$\vdots$							
$x_{(n-1)}$							
$x_n$							



Diferenças divididas ascendentes

$$\Delta^k y_i = \frac{\Delta^{(k-1)} y_{i+1} - \Delta^{(k-1)} y_i}{x_{i+k} - x_i}$$

ALGORITMO

INICIO

Para i de 0 até n

$$DD(i,0) = y(i)$$

Fim

Para k de 1 até n

Para i de 0 até (n -k)

$$DD(i,k) = ( DD(i+1,k-1) - DD(i,k-1) ) / ( x(i+k) - x(i) )$$

Fim

Fim k

FIM

Dados os pontos no plano  $P=((x_0, y_0), (x_0, y_0), \dots (x_n, y_n))$  interpoladores  
É possível determinar os coeficientes  $b_j$  do polinômio :

$$p_n(x) = b_0 + b_1(x-x_0) + b_2(x-x_0)(x-x_1) + \dots + b_n(x-x_0)(x-x_1)\dots(x-x_{n-1})$$

Impondo, uma a uma, as restrições de interpolação:

1ª restrição  $p_n(x_0) = y_0$ :

$$p_n(x_0) = b_0 + b_1(x_0 - x_0) + b_2(x_0 - x_0)(x_0 - x_1) + \dots + b_n(x_0 - x_0)(x_0 - x_1)\dots(x_0 - x_{n-1})$$

$$p_n(x_0) = b_0 + 0 + \dots + 0 = y_0$$

Portanto

$$b_0 = y_0 = \Delta^0 y_0$$

$$p_n(x) = b_0 + b_1(x-x_0) + b_2(x-x_0)(x-x_1) + \dots + b_n(x-x_0)(x-x_1)\dots(x-x_{n-1})$$

Impondo a 2ª **restrição**:  $p_n(x_1) = y_1$ :

$$p_n(x_1) = b_0 + b_1(x_1-x_0) + b_2(x_1-x_0)(x_1-x_1) + \dots + b_n(x_1-x_0)(x_1-x_1)\dots(x_1-x_{n-1})$$

$$p_n(x_1) = b_0 + b_1(x_1 - x_0) + 0 + \dots + 0 = y_1$$

Portanto

$$b_1 = \frac{y_1 - y_0}{x_1 - x_0} = \Delta^1 y_0$$

$$p_n(x) = b_0 + b_1(x-x_0) + b_2(x-x_0)(x-x_1) + \dots + b_n(x-x_0)(x-x_1)\dots(x-x_{n-1})$$

Impondo a 3ª restrição:

$$p_n(x_2) = y_2:$$

$$p_n(x_2) = b_0 + b_1(x_2-x_0) + b_2(x_2-x_0)(x_2-x_1) + \dots + b_n(x_2-x_0)(x_2-x_1)\dots(x_2-x_{n-1})$$

$$p_n(x_2) = b_0 + b_1(x_1-x_0) + b_2(x_2-x_0)(x_2-x_1) + 0 + \dots + 0 = y_2$$

Portanto

$$b_2 = \frac{y_2 - b_0 - b_1(x_1 - x_0)}{(x_2 - x_0)(x_2 - x_1)}$$

Susbtituindo  $b_0 = y_0$  e  $b_1 = \frac{y_1 - y_0}{x_1 - x_0}$  e fazendo várias simplificações:

$$b_2 = \frac{\frac{(y_2 - y_1)}{(x_2 - x_1)} - \frac{(y_1 - y_0)}{(x_1 - x_0)}}{x_2 - x_0} = \Delta^2 y_0$$

$$p_n(x) = b_0 + b_1(x - x_0) + b_2(x - x_0)(x - x_1) + \dots + b_n(x - x_0)(x - x_1)\dots(x - x_{n-1})$$

Impondo a  $(n + 1)^a$  restrição:  $p_n(x_n) = y_n$ :

$$p_n(x_n) = b_0 + b_1(x_n - x_0) + b_2(x_n - x_0)(x_n - x_1) + \dots + b_n(x_n - x_0)(x_n - x_1)\dots(x_n - x_{n-1}) = y_n$$

Portanto

$$b_n = \Delta^n y_0$$

Assim, o polinômio interpolador de Newton é dado por:

$$p_n(x) = \Delta^0 y_0 + \Delta^1 y_0(x - x_0) + \Delta^2 y_0(x - x_0)(x - x_1) + \dots + \Delta^n y_0(x - x_0)(x - x_1)\dots(x - x_{n-1})$$

Encontre o **polinômio de Newton** de grau 2 que interpola os pontos da tabela abaixo em seguida **calcule uma estimativa para  $f(-1)$** .

$x_k$	-2	0	1
$y_k = f(x_k)$	3	1	-1

$$p_2(x) = b_0 + b_1(x + 2) + b_2(x + 2)(x - 0)$$

onde

	$\Delta^0 y_i$	$\Delta^1 y_i$	$\Delta^2 y_i$
-2	3	-1	-0.33333
0	1	-2	
1	-1		

Cont...

	$\Delta^0 y_i$	$\Delta^1 y_i$	$\Delta^2 y_i$
$x_0 = -2$	3	(-1)	-0.3333
$x_1 = 0$	1	-2	
$x_2 = 1$	-1		

$$p_2(x) = b_0 + b_1(x + 2) + b_2(x + 2)(x - 0)$$

$$p_2(x) = 3 + (-1)(x + 2) + (-0.3333)(x + 2)(x - 0)$$

$$p_2(-1) = 3 + (-1)((-1) + 2) + (-0.3333)((-1) + 2)((-1) - 0)$$

$$p_2(-1) = 3 - 1 + 0.3333 = 2.3333$$

$$\text{Obs: } p_2(x) = 3 - (x + 2) - \frac{1}{3}(x + 2)x = 1 - \frac{5}{3}x - \frac{1}{3}x^2$$

Avaliação do polinômio em um ponto usando parênteses encaixados (processo de Horner):

$$p_3(x) = b_0 + b_1(x - x_0) + b_2(x - x_0)(x - x_1) + b_3(x - x_0)(x - x_1)(x - x_2)$$



Avaliação do polinômio em um ponto usando parênteses encaixados (processo de Horner):

$$p_3(x) = b_0 + b_1(x - x_0) + b_2(x - x_0)(x - x_1) + b_3(x - x_0)(x - x_1)(x - x_2)$$
$$p_3(x) = b_0 + (x - x_0)(b_1 + b_2(x - x_1) + b_3(x - x_1)(x - x_2))$$

Avaliação do polinômio em um ponto usando **parênteses encaixados** (**processo de Horner**):

$$\begin{aligned} p_3(x) &= b_0 + b_1(x - x_0) + b_2(x - x_0)(x - x_1) + b_3(x - x_0)(x - x_1)(x - x_2) \\ p_3(x) &= b_0 + (x - x_0)(b_1 + b_2(x - x_1) + b_3(x - x_1)(x - x_2)) \\ p_3(x) &= b_0 + (x - x_0)(b_1 + (x - x_1)(b_2 + (x - x_2)b_3)) \end{aligned}$$

$$c_3 = b_3$$

$$c_2 = b_2 + (x - x_2)c_3$$

$$c_1 = b_1 + (x - x_1)c_2$$

$$c_0 = b_0 + (x - x_0)c_1$$

$$\Rightarrow c_3 = d_3$$

$$\Rightarrow c_i = b_i + (x - x_i)c_{i+1}, \quad i = 2, 1, 0$$

$$\Rightarrow c_0 = p_3(x)$$

## Bibliografia Básica

[1] Métodos Numéricos para Engenharia, Steven C. Chapa e Raymond P. Canale, Ed. McGraw-Hill, 5ª Ed., 2008.

[2] Algoritmos Numéricos, Frederico F. Campos, Filho - 2ª Ed., Rio de Janeiro, LTC, 2007.

[3] Cálculo Numérico - Aspectos Teóricos e Computacionais, Márcia A. G. Ruggiero e Vera Lúcia da Rocha Lopes, Ed. Pearson Education, 2ª Ed., 1996.