Derivation -8 a De acuerdo a la interpolación de Newton, tenemos que: $P(x) = a_0 + a_1(x - x_0) + a_2(x - x_0)(x - x_1)$ donde $a_0 = f(x_0)$, $a_1 = \frac{f(x_0) - f(x_0)}{h}$ $y \quad a_2 = \frac{f(x_2) - 2f(x_1) + f(x_0)}{2h^2}$ es el polinomia que interpoler el conjunte soporte b. P(x)= a0+ a1x - a1x0 + a2x2 - a2x0·x - a2x1 x + x0x1 => P'(x) = a1 + 2 a2 x - a2 x0 - a2 x1 = a1 + a2 (2x - x0 - x1) => P'(Xo)= Q1+Q2 (Xo-X1) 5: xo-x, ≈ -h, entoruen: $P'(x_0) \approx \frac{f(x_1) - f(x_0)}{h} + \frac{f(x_2) - 2f(x_1) + f(x_0)}{2h^2} - (-h)$ $= 2 \int (x_0) - 2 \int (x_0) - 2 \int (x_0) + 2 \int (x_0) + 4 \int (x_0) - 2 \int (x_0) - 2$ 5: la direratinación es equiclistante, entonces: $f'(x) = p(x) = \frac{1}{2h} \cdot (-3 f(x) + 4 f(x+h) - f(x+2h))$ €. Calculamon la derivader para F(X)= Itan(X) $f'(x) = \frac{1}{2} \cdot (t_n(x))^{\frac{1}{2}} \cdot sec^2(x) =$ 2 Sec2 (x) - Jtancx)