

## Лекция 4: Крайни разлики. Интерполационни формули с крайни разлики

Гено Николов, ФМИ, СУ "Св. Климент Охридски"

# Съдържание на лекцията

- Крайни разлики. Свойства
- Формула на Нютон за интерполиране напред
- Формула на Нютон за интерполиране назад

## Крайни разлики

Често използвани в практиката са равноотдалечените възли при интерполиране на функции. В този случай е налице значително по-проста схема за построяване на интерполационния полином. Това става с използването на така наречените **крайни разлики**. Ще въведем това понятие и представим някои негови елементарни свойства.

Нека е дадена една редица от числа  $f_0, f_1, f_2, \dots, f_m, \dots$ . Ще интерпретираме тези числа като стойности на функция  $f$  в някакви точки  $x_0, x_1, x_2, \dots, x_m, \dots$ .

### Определение

Крайна разлика на  $f$  в  $x_i$  от ред  $k$  се бележи с  $\Delta^k f_i$  и се определя индуктивно с рекурентната връзка

$$\Delta^k f_i := \Delta^{k-1} f_{i+1} - \Delta^{k-1} f_i, \quad k = 1, 2, \dots,$$

където  $\Delta^1 f_i = \Delta f_i := f_{i+1} - f_i$  за всяко  $i$ .

## Връзка между крайни и разделени разлики

В случай, че точките  $\{x_j\}$  са равноотдалечени, съществува проста връзка между разделените и крайните разлики. Тя е представена в следната лема.

### Лема 1

Нека  $x_j = x_0 + jh$ ,  $j = 0, \dots, k$ , и функцията  $f(x)$  е определена в тези точки. Тогава

$$f[x_0, \dots, x_k] = \frac{\Delta^k f_0}{k! h^k}. \quad (1)$$

Доказателство. Ще приложим индукция по броя на точките. За две точки имаме

$$f[x_i, x_{i+1}] = \frac{f(x_{i+1}) - f(x_i)}{x_{i+1} - x_i} = \frac{f_{i+1} - f_i}{h} = \frac{\Delta f_i}{1! h}$$

и следователно твърдението е вярно.

# Доказателство на Лема 1

Да допуснем, че връзката (1) е в сила за произволни  $k$  равноотдалечени точки. Нека  $x_j = x_0 + jh$ ,  $j = 0 \dots, k$ , са произволни  $k + 1$  точки. Като приложим рекурентната връзка за разделени разлики и индукционното предположение получаваме

$$\begin{aligned} f[x_0, \dots, x_k] &= \frac{f[x_1, \dots, x_k] - f[x_0, \dots, x_{k-1}]}{x_k - x_0} \\ &= \frac{1}{x_k - x_0} \left( \frac{\Delta^{k-1} f_1}{(k-1)! h^{k-1}} - \frac{\Delta^{k-1} f_0}{(k-1)! h^{k-1}} \right) = \frac{\Delta^k f_0}{k! h^k}. \end{aligned}$$

Лемата е доказана.



## Свойства на крайните разлики

Чрез връзката (1) много от свойствата на разделената разлика се пренасят върху крайните разлики. Да отбележим някои от тях.

- ① Крайната разлика е линеен функционал, т.е.

$$\Delta^n(f + \alpha g)_i = \Delta^n f_i + \alpha \Delta^n g_i$$

за всеки две функции  $f, g$  и число  $\alpha$ .

- ② Нека  $f(x) = a_0 x^n + a_1 x^{n-1} + \dots + a_n$ . Тогава

$$\Delta^n f_0 = n! h^n a_0$$

при всеки избор на  $h > 0$  и точките  $x_j = x_0 + jh$ ,  
 $j = 0, \dots, n$ .

- ③ Крайната разлика от  $n$ -ти ред анулира всички полиноми от степен  $n - 1$ .

## Представяне на крайните разлики

Съгласно определението,  $\Delta f_i = f_{i+1} - f_i$ . Оттук и рекурентната връзка следва, че всяка крайна разлика (от произволен ред) може да се представи като линейна комбинация на стойностите  $\{f_i\}$ . Например,

$$\Delta^2 f_0 = \Delta f_1 - \Delta f_0 = (f_2 - f_1) - (f_1 - f_0) = f_2 - 2f_1 + f_0,$$

$$\Delta^3 f_0 = \Delta^2 f_1 - \Delta^2 f_0 = f_3 - 3f_2 + 3f_1 - f_0.$$

От тези примери се вижда, че коефициентите в разглежданото представяне са биномните коефициенти с алтернативно сменящи се знаци. Оказва се, че това наистина е така и то може да бъде строго доказано, например по индукция, като се използва рекурентната връзка за крайни разлики и свойствата на биномните коефициенти. Ние ще дадем тук едно друго доказателство, което се основава на връзката между разделена и крайна разлика.

## Представяне на крайните разлики

Теорема 1. За всяко естествено число  $n$  е в сила формулата

$$\Delta^n f_0 = \sum_{i=0}^n (-1)^{n-i} \binom{n}{i} f_i.$$

Доказателство. Нека  $x_j = x_0 + jh$ ,  $j = 0, \dots, n$  и  $f_j = f(x_j)$ ,  $i = 0, \dots, n$ . Тогава по Лема 1,  $\Delta^n f_0 = n! h^n f[x_0, \dots, x_n]$ . От представянето на разделената разлика получаваме

$$\begin{aligned} \Delta^n f_0 &= n! h^n \sum_{i=0}^n \frac{f(x_i)}{\prod_{\substack{j=0 \\ j \neq i}}^n (x_i - x_j)} = n! h^n \sum_{i=0}^n \frac{f(x_i)}{\prod_{\substack{j=0 \\ j \neq i}}^n (ih - jh)} \\ &= n! \sum_{i=0}^n (-1)^{n-i} \frac{f_i}{i!(n-i)!} = \sum_{i=0}^n (-1)^{n-i} \binom{n}{i} f_i, \end{aligned}$$

което е исканото равенство. □



## Формула на Нютон за интерполиране напред

Тези сведения за крайните разлики са достатъчни за да се справим с нашата първоначална задача – представянето на интерполационния полином. И така, нека възлите  $\{x_i\}_{i=0}^n$  са равноотдалечени и функцията  $f$  е определена в тях. Търсим полинома  $L_n(f; x)$  от  $\pi_n$ , който интерполира  $f$  в  $x_0, \dots, x_n$ . Съгласно интерполационната формула на Нютон,

$$L_n(f; x) = \sum_{k=0}^n f[x_0, \dots, x_k](x - x_0) \cdots (x - x_{k-1}).$$

Нека  $x_i = x_0 + ih$ ,  $i = 0, \dots, n$ . Да направим смяна на променливата  $x$  с  $t$  по формулата  $x = x_0 + th$ . Тогава

$$(x - x_0) \cdots (x - x_{k-1}) = \prod_{i=0}^{k-1} (x_0 + th - x_0 - ih) = h^k t(t-1) \cdots (t-k+1).$$

## Формула на Нютон за интерполиране напред

Сега, като използваме и връзката между разделена и крайна разлика, получаваме

$$L_n(f; x) = L_n(f; x_0 + th) = \sum_{k=0}^n \frac{\Delta^k f_0}{k!} t(t-1) \cdots (t-k+1).$$

В литературата се среща означението  $\binom{t}{k}$  при произволни реални стойности на параметъра  $t$ . С него се означава биномната функция, която се определя с равенството:

$$\binom{t}{k} := \begin{cases} \frac{t(t-1)\cdots(t-k+1)}{k!} & \text{при } k > 0 \\ 1 & \text{при } k = 0. \end{cases}$$

Така получихме **формулата на Нютон за интерполиране напред**:

$$L_n(f; x_0 + th) = \sum_{k=0}^n \binom{t}{k} \Delta^k f_0.$$

## Формула на Нютон за интерполиране напред

Тя се нарича така, защото възлите се привличат в нарастващ ред при изчисляване на коефициентите пред полиномите  $\binom{t}{k}$ . Да забележим, че във формулата на Нютон за интерполиране напред стойността  $f(x_0) = f_0$  участва във всички коефициенти, стойността в следващия възел  $x_1$  участва във всички от втория до последния и т.н., стойността  $f(x_n)$  участва само в последния коефициент. Следователно, ако искаме да изчислим приближено стойността на  $f$  в точка  $x$ , която е близко до  $x_0$ , то добре е да използваме формулата на Нютон за интерполиране напред, защото в тази формула участват съществено стойностите на  $f$  в точки близки до  $x_0$  и като такива, те носят най-пълна информация за стойността на  $f$  в  $x$ . Следвайки тази логика, би трябвало при приближаване на  $f(x)$  за точки  $x$ , близки до последния възел  $x_n$  да използваме интерполационна формула, в която възлите се привличат в обратен ред:  $x_n, x_{n-1}, \dots, x_0$ .

## Формула на Нютон за интерполиране назад

Да изведем и тази формула. По формулата на Нютон, приложена за възлите  $x_n, x_{n-1}, \dots, x_0$  (в този ред), имаме

$$L_n(f; x) = \sum_{k=0}^n f[x_n, x_{n-1}, \dots, x_{n-k}](x - x_n) \cdots (x - x_{n-k+1}).$$

Като приложим смяната  $x = x_n + th$  получаваме

$$L_n(f; x) = L_n(f; x_n + th) = \sum_{k=0}^n \frac{\Delta^k f_{n-k}}{k! h^k} \prod_{i=0}^{k-1} (x_n + th - x_n + ih)$$

и следователно

$$L_n(f; x_n + th) = \sum_{k=0}^n \binom{t+k-1}{k} \Delta^k f_{n-k}.$$

Това е **формулата на Нютон за интерполиране назад**.

## Други интерполационни формули с крайни разлики

По аналогичен начин могат да бъдат изведени интерполационни формули, при които възлите се привличат в произволен друг ред. Например, ако точката  $x$  е близко до  $x_i$ , то добре е възлите да се подредят по следния начин:  
 $x_i, x_{i+1}, x_{i-1}, x_{i+2}, x_{i-2}, \dots$

Пресмятането на коефициентите на интерполационния полином с равноотдалечени възли се свежда към пресмятане на крайни разлики. Изчисленията могат да се организират по следната проста схема:

# Схема за пресмятане на крайни разлики

$\vdots$	$\vdots$			
$x_{-3}$	$f_{-3}$			
		$\Delta f_{-3}$		
$x_{-2}$	$f_{-2}$		$\Delta^2 f_{-3}$	
		$\Delta f_{-2}$		$\Delta^3 f_{-3}$
$x_{-1}$	$f_{-1}$		$\Delta^2 f_{-2}$	
		$\Delta f_{-1}$		$\Delta^3 f_{-2}$
$x_0$	$f_0$		$\Delta^2 f_{-1}$	
		$\Delta f_0$		$\Delta^3 f_{-1}$
$x_1$	$f_1$		$\Delta^2 f_0$	
		$\Delta f_1$		$\Delta^3 f_0$
$x_2$	$f_2$		$\Delta^2 f_1$	
		$\Delta f_2$		
$x_3$	$f_3$			
$\vdots$	$\vdots$			

Край на лекцията !