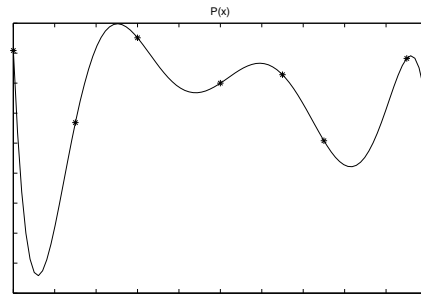
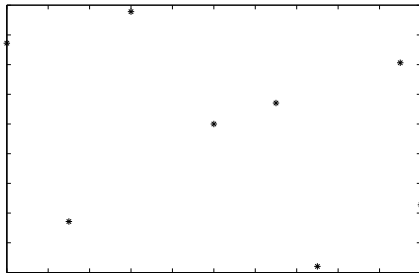
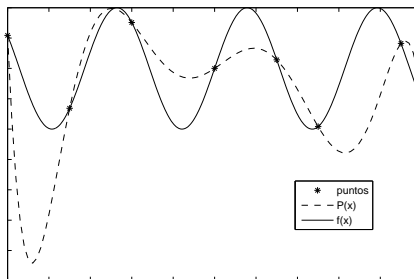


Consideremos los problemas:

- Dado un conjunto de $n + 1$ puntos $(x_0, y_0), (x_1, y_1), \dots, (x_n, y_n)$ con $x_i \neq x_j$ y queremos hallar un polinomio p de menor grado posible que satisface la condición $p(x_i) = y_i$ para $i = 0, \dots, n$, llamada condición de interpolación. El polinomio p es de grado menor o igual a n y recibe el nombre de **polinomio interpolante** y los x_i reciben el nombre de *nodos de la interpolación*.



- Conocida una función f queremos aproximarla por medio de un polinomio. Una forma de hacerlo es basados en la interpolación, esto es, tomamos un conjunto de $n + 1$ nodos x_0, x_1, \dots, x_n y hallamos el polinomio interpolante p para los $n + 1$ puntos $(x_0, f(x_0)), (x_1, f(x_1)), \dots, (x_n, f(x_n))$.



Ambos casos se reducen a hallar el polinomio interpolante para la nube de $n + 1$ puntos $\{(x_i, y_i)\}_{i=0}^n$. Veamos como hallar tal polinomio.

★ POLINOMIO INTERPOLANTE DE LAGRANGE

Consideremos primero: dados los puntos (x_0, y_0) y (x_1, y_1) , hallemos el polinomio p de grado menor o igual a uno que pasa por ellos, es decir, $p(x_0) = y_0$ y $p(x_1) = y_1$. Dicho polinomio esta dado por (la ecuación de la recta):

$$p(x) = y_0 + \frac{y_0 - y_1}{x_0 - x_1}(x - x_0)$$

que también puede ser escrito por

$$p(x) = y_0 \frac{x - x_1}{x_0 - x_1} + y_1 \frac{x - x_0}{x_1 - x_0}$$

si denotamos $\mathcal{L}_0(x) := \frac{x - x_1}{x_0 - x_1}$ y $\mathcal{L}_1(x) := \frac{x - x_0}{x_1 - x_0}$ el polinomio que interpola a los puntos (x_0, y_0) y (x_1, y_1) esta dado por:

$$p(x) = y_0\mathcal{L}_0(x) + y_1\mathcal{L}_1(x)$$

donde los polinomios \mathcal{L}_0 y \mathcal{L}_1 satisfacen la propiedad

$$\mathcal{L}_0(x_0) = 1, \quad \mathcal{L}_0(x_1) = 0, \quad \mathcal{L}_1(x_0) = 0, \quad \mathcal{L}_1(x_1) = 1$$

que permiten verificar rápidamente que el polinomio p satisface la condición de interpolación.

Ahora consideremos los $n + 1$ puntos $(x_0, y_0), (x_1, y_1), \dots, (x_n, y_n)$ con $x_i \neq x_j$ y encontremos una expresión similar para el polinomio p :

$$p(x) = y_0\mathcal{L}_0(x) + y_1\mathcal{L}_1(x) + y_2\mathcal{L}_2(x) + \dots + y_n\mathcal{L}_n(x)$$

donde los polinomios \mathcal{L}_i deben cumplir con:

$$\mathcal{L}_i(x_j) = \begin{cases} 1, & i = j \\ 0, & i \neq j \end{cases}$$

para que p interpole todos los puntos. Si queremos que \mathcal{L}_i se anule en $x_0, x_1, \dots, x_{i-1}, x_{i+1}, \dots, x_n$ tomamos factores de la forma $(x - x_j)$, así:

$$(x - x_0)(x - x_1) \dots (x - x_{i-1})(x - x_{i+1}) \dots (x - x_n)$$

ahora necesitamos que $\mathcal{L}_i(x_i) = 1$ y para ello tenemos la expresión general:

$$\mathcal{L}_i(x) = \frac{(x - x_0)(x - x_1) \dots (x - x_{i-1})(x - x_{i+1}) \dots (x - x_n)}{(x_i - x_0)(x_i - x_1) \dots (x_i - x_{i-1})(x_i - x_{i+1}) \dots (x_i - x_n)}$$

obteniendo un polinomio de grado menor o igual a n que interpola los $n + 1$ puntos. El polinomio p es llamado **polinomio interpolante de Lagrange**.

Teorema. Si x_0, x_1, \dots, x_n son $n + 1$ números (nodos) distintos y si f es una función cuyos valores están dados en esos números, entonces existe un único polinomio p_n de grado a lo más n , con la propiedad de que $f(x_i) = p_n(x_i)$, $i = 0, 1, \dots, n$. Este polinomio está dado por

$$p_n(x) = f(x_0)\mathcal{L}_0(x) + f(x_1)\mathcal{L}_1(x) + f(x_2)\mathcal{L}_2(x) + \dots + f(x_n)\mathcal{L}_n(x) = \sum_{i=0}^n f(x_i)\mathcal{L}_i(x)$$

donde los **coeficientes polinómicos de Lagrange** \mathcal{L}_i estan dados por

$$\mathcal{L}_i(x) = \frac{(x - x_0)(x - x_1) \dots (x - x_{i-1})(x - x_{i+1}) \dots (x - x_n)}{(x_i - x_0)(x_i - x_1) \dots (x_i - x_{i-1})(x_i - x_{i+1}) \dots (x_i - x_n)} = \prod_{\substack{j=0 \\ j \neq i}}^n \frac{(x - x_j)}{(x_i - x_j)}, \quad i = 0, 1, \dots, n.$$

Ejemplo Un automóvil realiza un recorrido por una carretera recta y se cronometra su recorrido en varios puntos. Los datos recabados de las observaciones se incluyen en la tabla adjunta, donde el tiempo se indica en segundos y la distancia en pies.

Tiempo	0	3	5	8	13
Distancia	0	225	383	623	993

Use el polinomio interpolante de Lagrange para predecir la posición del automóvil y su velocidad cuando $t = 10$ s.

Solución: Tenemos 5 nodos, por lo tanto el grado del polinomio es menor o igual a 4. El polinomio interpolante de Lagrange tiene la forma

$$p_4(x) = y_0 \mathcal{L}_0(x) + y_1 \mathcal{L}_1(x) + y_2 \mathcal{L}_2(x) + y_3 \mathcal{L}_3(x) + y_4 \mathcal{L}_4(x)$$

donde

$x_0 = 0$	$x_1 = 3$	$x_2 = 5$	$x_3 = 8$	$x_4 = 13$
$y_0 = 0$	$y_1 = 225$	$y_2 = 383$	$y_3 = 623$	$y_4 = 993$

luego

$$p_4(x) = 0 \mathcal{L}_0(x) + 225 \mathcal{L}_1(x) + 383 \mathcal{L}_2(x) + 623 \mathcal{L}_3(x) + 993 \mathcal{L}_4(x).$$

Calculamos \mathcal{L}_1 , \mathcal{L}_2 , \mathcal{L}_3 y \mathcal{L}_4 ya que el coeficiente que acompaña a \mathcal{L}_0 es el cero

$$\mathcal{L}_1(x) = \frac{(x-x_0)(x-x_2)(x-x_3)(x-x_4)}{(x_1-x_0)(x_1-x_2)(x_1-x_3)(x_1-x_4)} = \frac{(x-0)(x-5)(x-8)(x-13)}{(3-0)(3-5)(3-8)(3-13)} = \frac{1}{-300}x(x-5)(x-8)(x-13)$$

$$\mathcal{L}_2(x) = \frac{(x-x_0)(x-x_1)(x-x_3)(x-x_4)}{(x_2-x_0)(x_2-x_1)(x_2-x_3)(x_2-x_4)} = \frac{(x-0)(x-3)(x-8)(x-13)}{(5-0)(5-3)(5-8)(5-13)} = \frac{1}{240}x(x-3)(x-8)(x-13)$$

$$\mathcal{L}_3(x) = \frac{(x-x_0)(x-x_1)(x-x_2)(x-x_4)}{(x_3-x_0)(x_3-x_1)(x_3-x_2)(x_3-x_4)} = \frac{(x-0)(x-3)(x-5)(x-13)}{(8-0)(8-3)(8-5)(8-13)} = \frac{1}{-600}x(x-3)(x-5)(x-13)$$

$$\mathcal{L}_4(x) = \frac{(x-x_0)(x-x_1)(x-x_2)(x-x_3)}{(x_4-x_0)(x_4-x_1)(x_4-x_2)(x_4-x_3)} = \frac{(x-0)(x-3)(x-5)(x-8)}{(13-0)(13-3)(13-5)(13-8)} = \frac{1}{5200}x(x-3)(x-5)(x-8)$$

por lo tanto el polinomio interpolante de Lagrange es

$$p_4(x) = -\frac{225}{300}x(x-5)(x-8)(x-13) + \frac{383}{240}x(x-3)(x-8)(x-13) - \frac{623}{600}x(x-3)(x-5)(x-13) + \frac{993}{5200}x(x-3)(x-5)(x-8)$$

$$p_4(x) = \frac{37263}{520}x + \frac{831}{650}x^2 - \frac{131}{2600}x^3 - \frac{1}{650}x^4.$$

Dado que la velocidad es la derivada de la distancia, evaluando en $t = 10$

$$p_4(10) = \frac{40491}{52} \approx 778.6731$$

$$p'_4(10) = \frac{831}{325}10 - \frac{393}{2600}10^2 - \frac{2}{325}10^3 + \frac{37263}{520} \approx 75.9596$$

La posición del automóvil a los 10 segundos es aproximadamente de 778.6731 pies y su velocidad es aproximadamente 75.9596 pies por segundo.

Ejemplo Aproximar la función $f(x) = \sin(\ln(x^2 + 1))$ por un polinomio de grado 3 tomando $x_0 = -3$, $x_1 = -1.8$, $x_2 = 1.3$ y $x_3 = 2.9$. Aproximar el valor de $f(0.5)$, ¿cuál es el error relativo cometido?

Solución: Primero hallamos las imágenes

$$f(x_0) = f(-3) = \sin(\ln(9 + 1)) \approx 0.744$$

$$f(x_1) = f(-1.8) = \sin(\ln(3.24 + 1)) \approx 0.992$$

$$f(x_2) = f(1.3) = \sin(\ln(1.69 + 1)) \approx 0.8358$$

$$f(x_3) = f(2.9) = \sin(\ln(8.41 + 1)) \approx 0.7832$$

el polinomio será

$$p_3(x) = f(x_0) \mathcal{L}_0(x) + f(x_1) \mathcal{L}_1(x) + f(x_2) \mathcal{L}_2(x) + f(x_3) \mathcal{L}_3(x)$$

$$p_3(x) \approx 0.744 \mathcal{L}_0(x) + 0.992 \mathcal{L}_1(x) + 0.8358 \mathcal{L}_2(x) + 0.7832 \mathcal{L}_3(x)$$

donde

$$\begin{aligned}\mathcal{L}_0(x) &= \frac{(x-x_1)(x-x_2)(x-x_3)}{(x_0-x_1)(x_0-x_2)(x_0-x_3)} = \frac{(x+1.8)(x-1.3)(x-2.9)}{(-3+1.8)(-3-1.3)(-3-2.9)} \approx \frac{1}{-30.444}(x+1.8)(x-1.3)(x-2.9) \\ \mathcal{L}_1(x) &= \frac{(x-x_0)(x-x_2)(x-x_3)}{(x_1-x_0)(x_1-x_2)(x_1-x_3)} = \frac{(x+3)(x-1.3)(x-2.9)}{(-1.8+3)(-1.8-1.3)(-1.8-2.9)} \approx \frac{1}{17.484}(x+3)(x-1.3)(x-2.9) \\ \mathcal{L}_2(x) &= \frac{(x-x_0)(x-x_1)(x-x_3)}{(x_2-x_0)(x_2-x_1)(x_2-x_3)} = \frac{(x+3)(x+1.8)(x-2.9)}{(1.3+3)(1.3+1.8)(1.3-2.9)} \approx \frac{1}{-21.328}(x+3)(x+1.8)(x-2.9) \\ \mathcal{L}_3(x) &= \frac{(x-x_0)(x-x_1)(x-x_2)}{(x_3-x_0)(x_3-x_1)(x_3-x_2)} = \frac{(x+3)(x+1.8)(x-1.3)}{(2.9+3)(2.9+1.8)(2.9-1.3)} \approx \frac{1}{44.368}(x+3)(x+1.8)(x-1.3)\end{aligned}$$

luego el polinomio de grado 3 que aproxima a la función f en los nodos dados es

$$p_3(x) \approx -\frac{0.744}{30.444}(x+1.8)(x-1.3)(x-2.9) + \frac{0.992}{17.484}(x+3)(x-1.3)(x-2.9) - \frac{0.8358}{21.328}(x+3)(x+1.8)(x-2.9) + \frac{0.7832}{44.368}(x+3)(x+1.8)(x-1.3)$$

$$p_3(x) \approx 0.010764x^3 - 0.022107x^2 - 0.089319x + 0.96563.$$

El valor aproximado de $f(0.5)$ esta dado por $p_3(0.5) \approx 0.91679$ y el error relativo cometido esta dado por:

$$\left| \frac{f(0.5) - p_3(0.5)}{f(0.5)} \right| \approx \left| \frac{0.2213 - 0.91679}{0.2213} \right| \approx 3.14275.$$

Notemos que si adicionamos un nodo más x_{n+1} , el polinomio interpolante será p_{n+1} y para construirlo, prácticamente toca empezar de cero. Así que la pregunta ahora es ¿se podrá construir el polinomio interpolante de forma recursiva? la respuesta es sí y se construye a continuación.

★ POLINOMIO INTERPOLANTE DE NEWTON

Uno de los problemas del polinomio interpolante de Lagrange es que no hay una relación entre p_n y p_{n+1} , cada polinomio debe construirse individualmente, por lo tanto consideramos una nueva forma de construir el polinomio interpolante. Una forma recursiva de construir el polinomio que interpola a una función f en los $n+1$ nodos x_0, x_1, \dots, x_n con $x_i \neq x_j$ consiste en:

Sea p_k el polinomio de grado menor o igual a k que interpola a f en los primeros $k+1$ nodos, dados por

$$\begin{aligned}p_1(x) &= a_0 + a_1(x-x_0) \\ p_2(x) &= a_0 + a_1(x-x_0) + a_2(x-x_0)(x-x_1) \\ p_3(x) &= a_0 + a_1(x-x_0) + a_2(x-x_0)(x-x_1) + a_3(x-x_0)(x-x_1)(x-x_2) \\ &\vdots \\ p_n(x) &= a_0 + a_1(x-x_0) + \dots + a_n(x-x_0)(x-x_1)\dots(x-x_{n-1})\end{aligned}$$

es claro que $p_k(x) = p_{k-1}(x) + a_k(x-x_0)\dots(x-x_{k-1})$. Las incógnitas a_i para $i = 0, 1, \dots, n$ las obtenemos de la condición de interpolación, esto es, p_1 debe interpolar a f en los nodos x_0 y x_1

$$\begin{aligned}p_1(x_0) &= f(x_0) & \rightarrow & a_0 = f(x_0) \\ p_1(x_1) &= f(x_1) & \rightarrow & a_1 = \frac{f(x_1) - f(x_0)}{x_1 - x_0}\end{aligned}$$

p_2 debe interpolar a f en los nodos x_0, x_1 y x_2 , de los nodos x_0 y x_1 obtenemos ls resultados anteriores, por lo tanto empleamos el nodo nuevo

$$p_2(x_2) = f(x_2) \quad \rightarrow \quad a_2 = \frac{f(x_2) - f(x_0) - \frac{f(x_1) - f(x_0)}{x_1 - x_0}(x_2 - x_0)}{(x_2 - x_0)(x_2 - x_1)}$$

podemos describirlo de la forma

$$a_2 = \frac{\frac{f(x_2) - f(x_1)}{x_2 - x_1} - \frac{f(x_1) - f(x_0)}{x_1 - x_0}}{x_2 - x_0}$$

a_1 y a_2 son cocientes de diferencias, al emplear la condición de interpolación sobre p_3 en el nodo x_3 llegamos a una expresión similar para a_3 . Para simplificar la construcción de los a_i emplearemos el siguiente concepto.

Definición. Sea f una función definida en los nodos x_0, x_1, \dots, x_n , denotamos y definimos las diferencias divididas para f en los respectivos nodos

$$\begin{aligned} f[x_i] &= f(x_i) && \text{Diferencia dividida cero de } f \text{ respecto a } x_i \\ f[x_i, x_{i+1}] &= \frac{f[x_{i+1}] - f[x_i]}{x_{i+1} - x_i} && \text{Primera diferencia dividida de } f \text{ respecto a } x_i \text{ y } x_{i+1} \\ f[x_i, x_{i+1}, x_{i+2}] &= \frac{f[x_{i+1}, x_{i+2}] - f[x_i, x_{i+1}]}{x_{i+2} - x_i} && \text{Segunda diferencia dividida} \\ f[x_i, x_{i+1}, x_{i+2}, x_{i+3}] &= \frac{f[x_{i+1}, x_{i+2}, x_{i+3}] - f[x_i, x_{i+1}, x_{i+2}]}{x_{i+3} - x_i} && \text{Tercera diferencia dividida} \end{aligned}$$

en general la k -ésima diferencia dividida de f respecto a $x_i, x_{i+1}, \dots, x_{i+k}$

$$f[x_i, x_{i+1}, \dots, x_{i+k-1}, x_{i+k}] = \frac{f[x_{i+1}, \dots, x_{i+k}] - f[x_i, \dots, x_{i+k-1}]}{x_{i+k} - x_i}.$$

Observamos de la definición anterior

$$a_0 = f[x_0], \quad a_1 = f[x_0, x_1], \quad a_2 = f[x_0, x_1, x_2]$$

en general se cumple que

$$a_i = f[x_0, \dots, x_i].$$

El polinomio que interpola a f en los $n + 1$ nodos x_0, x_1, \dots, x_n con $x_i \neq x_j$

$$p_n(x) = a_0 + a_1(x - x_0) + \dots + a_n(x - x_0)(x - x_1) \dots (x - x_{n-1})$$

con $a_i = f[x_0, \dots, x_i]$ para todo i , recibe el nombre de **polinomio interpolante de Newton**.

Las diferencias divididas para f las podemos hallar por medio de la siguiente tabla de diferencias

x_i	$f[x_i]$	$f[x_i, x_{i+1}]$	$f[x_i, x_{i+1}, x_{i+2}]$	$f[x_i, x_{i+1}, x_{i+2}, x_{i+3}]$	$f[x_i, x_{i+1}, x_{i+2}, x_{i+3}, x_{i+4}]$
x_0	$f[x_0]$				
x_1	$f[x_1]$	$\nwarrow f[x_0, x_1]$			
x_2	$f[x_2]$	$\nwarrow f[x_1, x_2]$	$\nwarrow f[x_0, x_1, x_2]$		
x_3	$f[x_3]$	$\nwarrow f[x_2, x_3]$	$\nwarrow f[x_1, x_2, x_3]$	$\nwarrow f[x_0, x_1, x_2, x_3]$	
x_4	$f[x_4]$	$\nwarrow f[x_3, x_4]$	$\nwarrow f[x_2, x_3, x_4]$	$\nwarrow f[x_1, x_2, x_3, x_4]$	$\nwarrow f[x_0, x_1, x_2, x_3, x_4]$

Observación El polinomio interpolante de Lagrange y de Newton para una función f en los $n + 1$ nodos o para un conjunto de $n + 1$ puntos son el mismo, **solo** que tienen diferentes formas de representarse.

Ejemplo a. Hallar el polinomio que interpola los valores de la tabla

x	-3	-1	0	4	5
y	5	6	1	-12	3

b. Si adicionalmente, sabemos que $y(2) = 12$, ¿cuál es el polinomio que interpola todos los puntos conocidos?

Solución: a. Como tenemos 5 nodos hallamos el polinomio interpolante p_4 de grado menor o igual a 4 de la forma

$$p_4(x) = a_0 + a_1(x - x_0) + a_2(x - x_0)(x - x_1) + a_3(x - x_0)(x - x_1)(x - x_2) + a_4(x - x_0)(x - x_1)(x - x_2)(x - x_3).$$

Construimos la tabla de diferencias con $f(x_i) = y_i$ para $i = 0, 1, 2, 3, 4$

x_i	$f[x_i]$	$f[x_i, x_{i+1}]$	$f[x_i, x_{i+1}, x_{i+2}]$
$x_0 = -3$	$f[x_0] = 5$		
$x_1 = -1$	$f[x_1] = 6$	$\swarrow f[x_0, x_1] = \frac{6-5}{-1-(-3)} = \frac{1}{2}$	
$x_2 = 0$	$f[x_2] = 1$	$\swarrow f[x_1, x_2] = \frac{1-6}{0-(-1)} = -5$	$\swarrow f[x_0, x_1, x_2] = \frac{-5-\frac{1}{2}}{0-(-3)} = -\frac{11}{6}$
$x_3 = 4$	$f[x_3] = -12$	$\swarrow f[x_2, x_3] = \frac{-12-1}{4-0} = -\frac{13}{4}$	$\swarrow f[x_1, x_2, x_3] = \frac{-\frac{13}{4}-(-5)}{4-(-1)} = \frac{7}{20}$
$x_4 = 5$	$f[x_4] = 3$	$\swarrow f[x_3, x_4] = \frac{3-(-12)}{5-4} = 15$	$\swarrow f[x_2, x_3, x_4] = \frac{15-(-\frac{13}{4})}{5-0} = \frac{73}{20}$

$f[x_i, x_{i+1}, x_{i+2}, x_{i+3}]$	$f[x_i, x_{i+1}, x_{i+2}, x_{i+3}, x_{i+4}]$
$f[x_0, x_1, x_2, x_3] = \frac{\frac{7}{20} - (-\frac{11}{6})}{4 - (-3)} = \frac{131}{420}$	
$f[x_1, x_2, x_3, x_4] = \frac{\frac{73}{20} - \frac{7}{20}}{5 - (-1)} = \frac{11}{20}$	$\swarrow f[x_0, x_1, x_2, x_3, x_4] = \frac{\frac{11}{20} - \frac{131}{420}}{5 - (-3)} = \frac{5}{168}$

luego el polinomio que interpola los valores de la tabla es:

$$p_4(x) = 5 + \frac{1}{2}(x+3) - \frac{11}{6}(x+3)(x+1) + \frac{131}{420}(x+3)(x+1)x + \frac{5}{168}(x+3)(x+1)x(x-4).$$

b. Ahora, si $y(2) = 12$ la nueva tabla es

x	-3	-1	0	4	5	2
y	5	6	1	-12	3	12

tenemos 6 nodos así que hallamos el polinomio de grado menor o igual a 5 que interpola los datos, pero, dado que el polinomio interpolante de Newton se construye es forma recursiva sabemos que

$$p_5(x) = p_4(x) + a_5(x - x_0)(x - x_1)(x - x_2)(x - x_3)(x - x_4)$$

$$p_5(x) = p_4(x) + a_5(x+3)(x+1)x(x-4)(x-5)$$

la incógnita a_5 la obtenemos por la condición de interpolación faltante, es decir, $p_5(2) = 12$

$$p_5(2) = 5 + \frac{1}{2}(2+3) - \frac{11}{6}(2+3)(2+1) + \frac{131}{420}(2+3)(2+1)2 + \frac{5}{168}(2+3)(2+1)2(2-4) + a_5(2+3)(2+1)2(2-4)(2-5)$$

$$12 = -\frac{87}{7} + 180a_5 \quad \rightarrow \quad a_5 = \frac{19}{140}$$

luego

$$p_5(x) = 5 + \frac{1}{2}(x+3) - \frac{11}{6}(x+3)(x+1) + \frac{131}{420}(x+3)(x+1)x + \frac{5}{168}(x+3)(x+1)x(x-4) + \frac{19}{140}(x+3)(x+1)x(x-4)(x-5).$$

Ejemplo Aproximar la función $f(x) = e^x - \cos(\ln(x^2 + 3))$ por un polinomio de grado 3 tomando $x_0 = -4$, $x_1 = 1.3$, $x_2 = -0.5$ y $x_3 = 2.9$.

Solución: Tenemos 4 nodos, el polinomio interpolante de grado menor o igual a 3 tiene la forma

$$p_3(x) = a_0 + a_1(x - x_0) + a_2(x - x_0)(x - x_1) + a_3(x - x_0)(x - x_1)(x - x_2)$$

y la tabla de diferencias divididas esta dada por

x_i	$f[x_i]$	$f[x_i, x_{i+1}]$
$x_0 = -4$	$f[x_0] \approx 0.9989$	
$x_1 = 1.3$	$f[x_1] \approx 3.6439$	$\swarrow f[x_0, x_1] = \frac{3.6439 - 0.9989}{1.3 - (-4)} \approx 0.4991$
$x_2 = -0.5$	$f[x_2] \approx 0.2244$	$\swarrow f[x_1, x_2] = \frac{0.2244 - 3.6439}{-0.5 - 1.3} \approx 1.8997$
$x_3 = 2.9$	$f[x_3] \approx 18.9344$	$\swarrow f[x_2, x_3] = \frac{18.9344 - 0.2244}{2.9 - (-0.5)} \approx 5.5029$

$f[x_i, x_{i+1}, x_{i+2}]$	$f[x_i, x_{i+1}, x_{i+2}, x_{i+3}]$
$f[x_0, x_1, x_2] = \frac{1.8997 - 0.4991}{-0.5 - (-4)} \approx 0.4002$	
$f[x_1, x_2, x_3] = \frac{5.5029 - 1.8997}{2.9 - 1.3} \approx 2.252$	$\swarrow f[x_0, x_1, x_2, x_3] = \frac{2.252 - 0.4002}{2.9 - (-4)} \approx 0.2684$

luego

$$p_3(x) \approx 0.9989 + 0.4991(x + 4) + 0.4002(x + 4)(x - 1.3) + 0.2684(x + 4)(x - 1.3)(x + 0.5).$$

La pregunta ahora es: ¿cuál es el error que se comete al aproximar f por el polinomio interpolante?

Teorema. Supongamos que x_0, x_1, \dots, x_n son $n+1$ números distintos en el intervalo $[a, b]$ y que $f \in C^{n+1}[a, b]$. Entonces, para cada $x \in [a, b]$ existe un número $\xi(x)$ en (a, b) con

$$f(x) = p_n(x) + E(x)$$

donde p_n es el polinomio que interpola a f en los nodos x_0, x_1, \dots, x_n y E es el término del error dado por

$$E(x) = \frac{f^{(n+1)}(\xi(x))}{(n+1)!} \prod_{i=0}^n (x - x_i).$$

Ejemplo Hallar una cota para el error que se comete al aproximar la función $f(x) = \ln\left(\frac{x}{2}\right)$ por medio del polinomio interpolante de grado 3 en el intervalo $[1, 3]$, tomando los nodos $x_0 = 1, x_1 = 1.3, x_2 = 2.1$ y $x_3 = 3$.

Solución: La cota está dada por el máximo valor que puede tomar $|E(x)|$. El error esta dado por:

$$E(x) = \frac{f^{(4)}(\tilde{x})}{4!} (x-1)(x-1.3)(x-2.1)(x-3),$$

calculamos las derivadas de f

$$f'(x) = \frac{1}{x}, \quad f''(x) = -\frac{1}{x^2}, \quad f'''(x) = \frac{2}{x^3}, \quad f^{(4)}(x) = -\frac{6}{x^4},$$

luego

$$|E(x)| = \frac{1}{4!} \left| -\frac{6}{\tilde{x}^4} (x-1)(x-1.3)(x-2.1)(x-3) \right| = \frac{1}{4!} \left| \frac{6}{\tilde{x}^4} \right| |x^4 - 7.4x^3 + 19.33x^2 - 21.12x + 8.19|$$

el máximo valor de $\left| \frac{6}{\tilde{x}^4} \right|$ para $\tilde{x} \in (1, 3)$ se alcanza cuando $\tilde{x} = 1$ (la función $\frac{6}{\tilde{x}^4}$ es decreciente en $[1, 3]$, por lo tanto alcanza su valor máximo en el extremo izquierdo), y para $x^4 - 7.4x^3 + 19.33x^2 - 21.12x + 8.19 = g(x)$, hallamos sus valores extremos en $[1, 3]$. Las raíces de $g'(x) = 4x^3 - 22.2x^2 + 38.66x - 21.12$ son 1.1326, 2.6740 y 1.7434, evaluamos en los números críticos y en los extremos del intervalo

$$g(1) = 0, \quad g(1.7434) \approx 0.1477, \quad g(1.1326) \approx -4.01 \times 10^{-2}, \quad g(3) = 0, \quad g(2.6740) \approx -0.4304,$$

así $|g(x)|$ es menor a 0.4304 y la cota del error es $|E(x)| \leq \frac{6(0.4304)}{4!} \approx 0.1076$.