

# Interpolacja Lagrange'a i Newtona

Pracownia 2.7

Artur Derechowski

10 grudnia 2018

## 1 TREŚĆ

Zrealizować algorytmy obliczania wartości wielomianu podanego za pomocą wzoru interpolacyjnego Lagrange'a oraz zamiany postaci Lagrange'a na postać Newtona. Porównać dokładności wyników uzyskanych za pomocą obu wzorów m.in. dla funkcji  $f_1(x) = (1 + 25x^2)^{-1}$  i  $f_2(x) = \arctg(x)$ .

### 1.1 POSTAĆ LAGRANGE'A

Wielomian interpolujący  $n + 1$  punktów  $(x_0, y_0), (x_1, y_1), \dots, (x_n, y_n)$  można zapisać w postaci interpolacyjnej Lagrange'a, danej wzorem:

$$p(x) = \sum_{i=0}^n f_i L_i(x), \quad L_i(x) = \prod_{\substack{j=0 \\ j \neq i}}^n \frac{x - x_j}{x_i - x_j} \quad (1.1)$$

Można sprawdzić, że ten wielomian przyjmuje wartości  $y_i$  w punktach  $x_i$  oraz, że jest stopnia  $\leq n$ . Jest to jedyny wielomian stopnia  $\leq n$  interpolujący zadane punkty.

### 1.2 POSTAĆ NEWTONA

Ten sam wielomian może zostać zapisany w postaci Newtona jako:

$$p(x) = \sum_{i=0}^n a_i \prod_{j=0}^{i-1} (x - x_j), \quad a_k = \sum_{i=0}^k \frac{f(x_i)}{\prod_{j=0, j \neq i}^k (x_i - x_j)} \quad (1.2)$$

gdzie współczynniki  $a_i$  są ilorazami różnicowymi, które można również definiować rekurencyjnie jako:

$$a_i = f[x_0, \dots, x_i] \quad f[x_0, \dots, x_i] = \frac{f[x_0, \dots, x_{i-1}] - f[x_1, \dots, x_i]}{x_0 - x_i} \quad (1.3)$$

## 2 ZAMIANA POSTACI LAGRANGE'A NA POSTAĆ NEWTONA

Postać Lagrange'a podana we wzorze 1.1 może być również zapisana jako:

$$p(x) = \sum_{i=0}^n \sigma_i \prod_{\substack{j=0 \\ j \neq i}}^n (x - x_j), \quad \sigma_i = \frac{f(x_i)}{\prod_{\substack{j=0 \\ j \neq i}}^n (x_i - x_j)} \quad (2.1)$$

Mając zapisane  $\sigma_i$  w tej postaci można poprzez proste przekształcenie otrzymać również współczynniki w postaci Newtona.

$$a_k = \sum_{i=0}^k \frac{f(x_i)}{\prod_{j=0, j \neq i}^k (x_i - x_j)} = \sum_{i=0}^k \sigma_i \prod_{j=k+1}^n (x_i - x_j) \quad (2.2)$$

Wtedy, z równań 2.2 oraz 1.2 postać Newtona wielomianu interpolacyjnego dana jest wzorem:

$$p(x) = \sum_{i=0}^n a_k \prod_{j=0}^{i-1} (x - x_j) = \sum_{i=0}^k \frac{f(x_i)}{\prod_{j=0, j \neq i}^k (x_i - x_j)} \prod_{j=0}^{i-1} (x - x_j) \quad (2.3)$$

W dalszej części pracy będą rozważane wzory na postać Newtona podane w równaniu 2.3 oraz na postać Lagrange'a w równaniu 2.1.

## 3 BADANE FUNKCJE

Wiadomo, że  $n$ -ty błąd interpolacji dany jest wzorem:

$$f(x) - p(x) = \frac{f^{(n+1)}(\xi)}{(n+1)!} \prod_{i=0}^n (x - x_i) \quad (3.1)$$

zależy on więc od pochodnej  $n$ -tego stopnia funkcji  $f$ . Dobierzemy więc odpowiednie funkcje, dla których ta pochodna może być dowolnie duża (przy rosnącym  $n$ ), aby uwidocznić różnicę pomiędzy funkcją a wielomianem ją interpolującym.

### 3.1 RUNGE

Funkcja Rungego dana jest wzorem:

$$f(x) = \frac{1}{1 + 25x^2} \quad (3.2)$$

Można pokazać, że jej kolejne pochodne są rozbieżne, na przykład 10-ta pochodna w pobliżu zera osiąga wartość ponad  $2 \cdot 10^{13}$ .

### 3.2 ARCTAN(X)

Kolejne pochodne funkcji  $\arctan$  również gwałtownie rozbiegają w pobliżu zera, dla przykładu 10-ta pochodna osiąga wartość ponad  $2 \cdot 10^5$ . Można zauważyć, że zasada działania jest podobna do tej dla funkcji Rungego, ponieważ

$$(\arctan(x))' = \frac{1}{1+x^2} \quad (3.3)$$

czyli również ma  $1+x^2$  w mianowniku i stały licznik, kolejne pochodne będą więc miały ograniczony mianownik w okolicy zera, licznik natomiast rośnie. Funkcja Rungego pokazuje jednak tę różnicę o wiele lepiej, dając o wiele mniej dokładne wyniki interpolacji.

### 3.3 SIN(X)

Dla porównania wzięta została również jedna funkcja, której pochodne nie rosną gwałtownie.

$$(\sin(x))' = \cos(x) \quad (\sin(x))'' = -\sin(x) \quad (3.4)$$

kolejne pochodne zostaną więc ograniczone do  $\pm 1$  w okolicy zera.

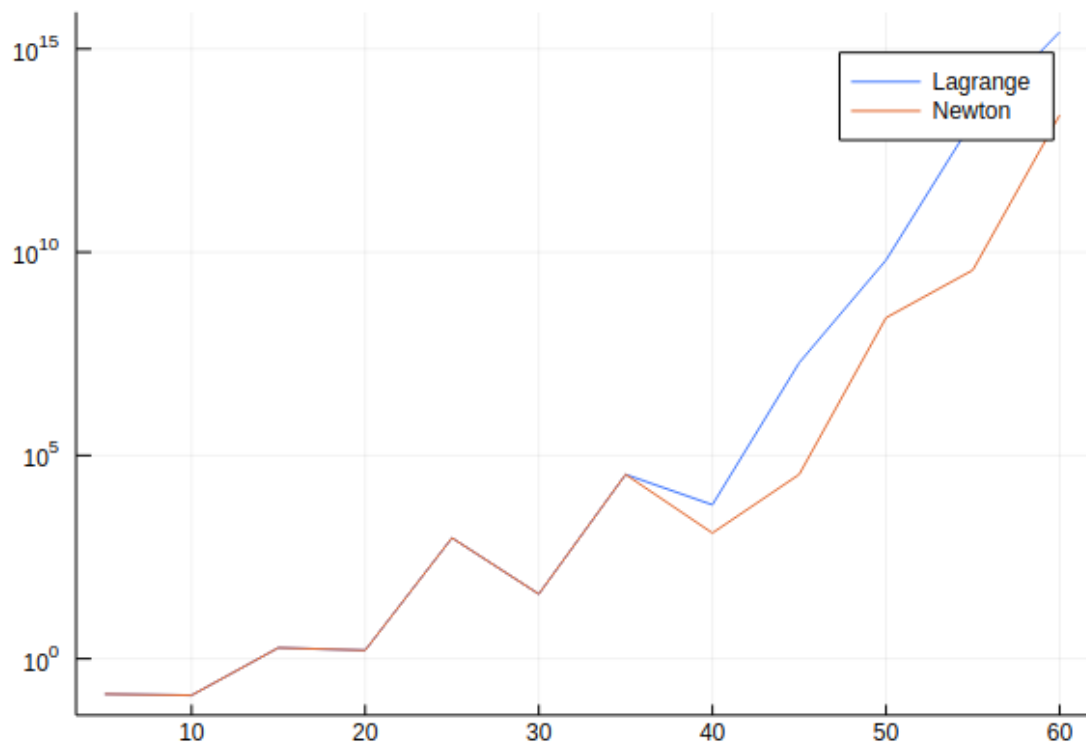
## 4 POMIARY

### 4.1 LAGRANGE A NEWTON

Poniżej przedstawiono pomiary dla funkcji Rungego. Pomiary przebiegają co 5 stopni wielomianu interpolacyjnego, na przedziale  $(-1, 1)$  liczony jest błąd jako różnica w pomiędzy wielomianem interpolującym postaci a funkcją. Przedstawione jest to odpowiednio dla postaci Newtona i Lagrange. Różnica wyrażona jest jako całka oznaczona na przedziale  $(-1, 1)$ . Wykres 4.1 został przedstawiony w skali logarytmicznej, aby pokazać od którego miejsca widoczna jest różnica pomiędzy postaciami. Widać, że postać Newtona daje dokładniejsze wyniki od postaci Lagrange'a.

## LITERATURA

- [1] Wilhelm Werner *Polynomial Interpolation: Lagrange versus Newton*, Mathematics of Computation, volume 43, number 167, July 1984



Rysunek 4.1: Porównanie dokładności postaci Newtona i Lagrange'a dla funkcji Rungego