

CHULETA AUTORIZADA (PARTE DE INTERPOLACIÓN DE LAGRANGE).

1. SISTEMA DE ECUACIONES:

Sigue la forma: $a + bx + cx^2 + dx^3 + \dots + nx^n$, con tantas ecuaciones como puntos de soporte haya. El grado de los polinomios es igual al número de puntos de soporte. Fórmulas:

$$X_n = \frac{F_n}{a_{nn}} \quad X_i = \frac{f_i - \sum_{j=i+1}^n a_{ij} * x_j}{a_{ij}} \quad (i = n - 1, 1, -1)$$

- Primero se sustituye x por los números de soporte.
- Después de resuelve el sistema obteniendo los coeficientes.

2. POLINOMIOS DE BASE

Las funciones de base $L_i(x)$ son polinomios del mismo grado que el polinomio buscado $P(x)$. En este método el polinomio de base de Lagrange, $L_i(x)$ es igual a: 1 si $i = j$; o a 0 si $i \neq j$. Las fórmulas de este método son:

$$P(x) = \sum_{i=1}^n f_i * L_i(x) = f_1 * L_1(x) + f_2 * L_2(x) + \dots + f_n * L_n(x);$$

$$\text{siendo } L_i(x) = \prod_{\substack{j=1 \\ i \neq j}}^n \frac{x - x_j}{x_i - x_j} \quad (i = 1, n)$$

3. DIFERENCIAS DIVIDIDAS

El orden del polinomio será n-1 siendo n el número de puntos de soporte dado.

$$[x_1, x_2, \dots, x_i, x_{i+1}] \quad f[x_1, x_2, \dots, x_i, x_{i+1}] = \frac{f[x_2, x_3, \dots, x_{i+1}] - f[x_1, x_2, \dots, x_i]}{x_{i+1} - x_1}$$

Fórmula de Newton: $P(x) = f_1 + f[x_1, x_2] * (x - x_1) + f[x_1, x_2, x_3] * (x - x_1) * (x - x_2) + \dots + f[x_1, x_2, \dots, x_n] * (x - x_1) * (x - x_2) * \dots * (x - x_{n-1})$

La fórmula general es: $P(x) = f_1 + \sum_{i=2}^n (f[x_1, x_2, \dots, x_i] * \sum_{j=1}^{i-1} (x - x_j))$

Si $P(x)$ se obtiene a partir de un organigrama, será necesario obtener la matriz A cuya fórmula es:

$$A(i, j) = \frac{A_{(i+1, j-1)} - A_{(i, j-1)}}{x_{i+j-1} - x_i} \quad i = (1, n - j + 1); j = (2, n)$$

Soporte	Valor	Orden 1	Orden 2	Orden 3
X_1	F_1	$f[x_1, x_2] = \frac{f_2 - f_1}{x_2 - x_1}$	$f[x_1, x_2, x_3] = \frac{f[x_2, x_3] - f[x_1, x_2]}{x_3 - x_1}$	$f[x_1, x_2, x_3, x_4] = \frac{f[x_2, x_3, x_4] - f[x_1, x_2, x_3]}{x_4 - x_1}$
X_2	F_2	$f[x_2, x_3] = \frac{f_3 - f_2}{x_3 - x_2}$	$f[x_2, x_3, x_4] = \frac{f[x_3, x_4] - f[x_2, x_3]}{x_4 - x_3}$	
X_3	F_3	$f[x_3, x_4] = \frac{f_4 - f_3}{x_4 - x_3}$		
X_4	F_4			