

УДК 517.518:519.652

М. М. Пагіря (Мукачівський держ. ун-т)

ОБЕРНЕНИЙ ЛАНЦЮГОВИЙ ДРІВ ТІЛЕ

The Thiele type reciprocal continued fraction is investigated.

Досліджується обернений ланцюговий дрів типу Тіле.

Вступ. Задача розвинення функцій у ланцюговий дрів належить до важливих задач в теорії ланцюгових дробів, яка має крім теоретичного ще і практичне значення, оскільки такі розвинення можна використовувати для обчислення значень функцій на комп'ютері. В роботі [1] розглянута задача розвинення функцій в ланцюговий дрів Тіле. В цій же роботі розглянута історія питання.

Дана робота присвячена розвиненню функцій в обернений ланцюговий дрів типу Тіле. У роботі буде розглядатися задача наближення функцій однієї дійсної змінної ланцюговим дробом виду

$$D_n(x) = \frac{1}{b_0(x)} + \frac{a_1(x)}{b_1(x)} + \frac{a_2(x)}{b_2(x)} + \cdots + \frac{a_n(x)}{b_n(x)} = \left(b_0(x) + \prod_{k=1}^n \frac{a_k(x)}{b_k(x)} \right)^{-1}, \quad (1)$$

де $a_k(x), b_k(x) \in \mathbf{C}[\Omega]$, $a_k(x) \neq 0$.

1. Обернений інтерполяційний ланцюговий дрів Тіле. Нехай функція $f(x) \in \mathbf{C}[\Omega]$, де $\Omega \subset \mathbb{R}$ — деякий компакт, та визначена своїми значеннями в точках множини

$$X = \{x_i : x_i \in \Omega, i = 0, 1, \dots, n, x_i \neq x_j \text{ при } i \neq j\}.$$

Побудуємо інтерполяційний ланцюговий дрів (ІЛД) виду (1) за значеннями функції $f(x)$ в точках множини X . Для цього визначимо послідовність $\{v_k(x)\}$ наступними співвідношеннями

$$f(x) = v_0(x), \quad v_0(x) = \frac{1}{v_0(x_0) + \frac{x - x_0}{v_1(x)}}, \quad v_k(x) = v_k(x_k) + \frac{x - x_k}{v_{k+1}(x)}, \quad k = 1, 2, \dots.$$

Вкладаючи елементи послідовності один в другий через $n + 1$ крок отримаємо

$$\begin{aligned} f(x) &= v_0(x) = \left(v_0(x_0) + \frac{x - x_0}{v_1(x)} \right)^{-1} = \left(v_0(x_0) + \frac{x - x_0}{v_1(x_1)} + \frac{x - x_1}{v_2(x)} \right)^{-1} = \cdots = \\ &= \left(v_0(x_0) + \frac{x - x_0}{v_1(x_1)} + \frac{x - x_1}{v_2(x_2)} + \cdots + \frac{x - x_{n-1}}{v_n(x_n)} + \frac{x - x_n}{v_{n+1}(x)} \right)^{-1}. \end{aligned}$$

Позначимо через $b_k = v_k(x_k)$ та підставимо нуль замість $(x - x_n)/v_{n+1}(x)$, тоді отримаємо ІЛД виду ([2–4])

$$D_n(x; b_1, b_2, \dots, b_n) = \frac{P_n(x; b_1, b_2, \dots, b_n)}{Q_n(x; b_1, b_2, \dots, b_n)} = \left(b_0 + \prod_{k=1}^n \frac{x - x_{k-1}}{b_k} \right)^{-1}, \quad (2)$$

який можна розглядати як "обернений" ІЛД до ІЛД Тіле ([5–7]).

З умови

$$D_n(x_i) = y_i, \quad \text{де } y_i = f(x_i), \quad i = 0, 1, \dots, n, \quad (3)$$

для коефіцієнтів цього дробу можна отримати формули ([2–4])

$$b_0 = \frac{1}{y_0}, \quad b_k = \frac{x_k - x_{k-1}}{-b_{k-1}} + \dots + \frac{x_k - x_1}{-b_1} + \frac{x_k - x_0}{\frac{1}{y_k} - b_0}, \quad k = 1, 2, \dots, n. \quad (4)$$

Отримаємо тепер аналог формули Тіле ([8]) для ланцюгового дробу такого типу. Для цього скористаємося методикою, яка запропонована в [9].

Введемо в розгляд послідовність обернених поділених різниць 2-го типу наступним чином

$$\Phi_k[x_0, \dots, x_k] = \frac{x_k - x_{k-1}}{\Phi_{k-1}[x_0, \dots, x_{k-2}, x_k] - \Phi_{k-1}[x_0, \dots, x_{k-2}, x_{k-1}]}, \quad (5)$$

$\Phi_0[x] = 1/f(x)$, а тоді $b_k[x_0, x_1, \dots, x_k] = \Phi_k[x_0, x_1, \dots, x_k]$, $k = 0, 1, \dots, n$.

Кожний коефіцієнт $b_k[x_0, x_1, \dots, x_k]$ ІЛД (2) залежить від інтерполяційних вузлів x_0, x_1, \dots, x_k та значень функції $f(x)$ в цих вузлах. В той же час, коефіцієнт $b_k[x_0, x_1, \dots, x_k]$ є симетричною функцією тільки відносно двох останніх своїх аргументів x_{k-1} та x_k . Введемо в розгляд співвідношення вигляду

$$\rho_k[x_0, \dots, x_k] = \Phi_k[x_0, \dots, x_k] + \Phi_{k-2}[x_0, \dots, x_{k-2}] + \dots + \Phi_{k-2[k/2]}[x_0, x_{k-2[k/2]}], \quad (6)$$

які будемо називати оберненими різницями 2-го типу. Легко бачити, що

$$\rho_1[x_0, x_1] = \frac{(x_1 - x_0) y_0 y_1}{y_0 - y_1}$$

та

$$\rho_2[x_0, x_1, x_2] = \frac{x_0(y_1 - y_2) + x_1(y_2 - y_0) + x_2(y_0 - y_1)}{x_0 y_0(y_1 - y_2) + x_1 y_1(y_2 - y_0) + x_2 y_2(y_0 - y_1)}$$

симетричні відносно всіх своїх аргументів. Симетричність інших $\rho_k[x_0, \dots, x_k]$, $k = 3, 4, \dots, n$, буде доведена нижче.

Згідно із (6) маємо

$$b_k[x_0, x_1, \dots, x_k] = \rho_k[x_0, \dots, x_k] - \rho_{k-2}[x_0, \dots, x_{k-2}], \quad k = 2, 3, \dots, n, \quad (7)$$

а тоді ІЛД (2) запишеться у вигляді

$$D_n(x) = \frac{P_n(x)}{Q_n(x)} = \left(\rho_0 + \frac{x - x_0}{\rho_1} + \frac{x - x_1}{\rho_2 - \rho_0} + \dots + \frac{x - x_{n-1}}{\rho_n - \rho_{n-2}} \right)^{-1}. \quad (8)$$

Зауважимо, що $P_0(x) = 1$, $Q_0(x) = \rho_0$, $P_1(x) = \rho_1$, $Q_1(x) = \rho_0 \rho_1 + x - x_0$. Скориставшись прямим рекурентним алгоритмом ([10]), легко показати, що

$$\begin{aligned} P_{2m}(x) &= a_0 + a_1 \cdot x + \dots + a_{m-1} \cdot x^{m-1} + x^m, & a_m &= 1, \\ Q_{2m}(x) &= b_0 + b_1 \cdot x + \dots + b_{m-1} \cdot x^{m-1} + \rho_{2m} \cdot x^m, & b_m &= \rho_{2m}, \\ P_{2m+1}(x) &= c_0 + c_1 \cdot x + \dots + c_{m-1} \cdot x^{m-1} + \rho_{2m+1} \cdot x^m, & c_m &= \rho_{2m+1}, \\ Q_{2m+1}(x) &= d_0 + d_1 \cdot x + \dots + d_m \cdot x^m + x^{m+1}, & d_{m+1} &= 1, \end{aligned}$$

де $a_0, \dots, a_m, b_0, \dots, b_m, c_0, \dots, c_m, d_0, \dots, d_{m+1}$ деякі коефіцієнти.

В силу того, що ланцюговий дріб (8) інтерполяційний, то виконуються співвідношення

$$y_k = D_n(x_k) = \frac{P_n(x_k)}{Q_n(x_k)}, \quad k = 0, 1, \dots, n.$$

Розглянемо окрімово два випадки: а) $n = 2m$; б) $n = 2m + 1$.

а) При $n = 2m$ отримуємо

$$a_0 + a_1 \cdot x_k + \dots + a_{m-1} \cdot x_k^{m-1} + x_k^m = y_k(b_0 + b_1 \cdot x_k + \dots + b_{m-1} \cdot x_k^{m-1} + b_m \cdot x_k^m)$$

для кожного $k = 0, 1, \dots, n$. Або

$$\begin{cases} a_0 - y_0 b_0 + x_0 a_1 - x_0 y_0 b_1 + \dots + x_0^{m-1} a_{m-1} - x_0^{m-1} y_0 b_{m-1} - x_0^m y_0 b_m = -x_0^m, \\ a_0 - y_1 b_0 + x_1 a_1 - x_1 y_1 b_1 + \dots + x_1^{m-1} a_{m-1} - x_1^{m-1} y_1 b_{m-1} - x_1^m y_1 b_m = -x_1^m, \\ \vdots \quad \vdots \quad \vdots \quad \vdots \quad \ddots \quad \vdots \quad \vdots \quad \vdots \quad \vdots \\ a_0 - y_n b_0 + x_n a_1 - x_n y_n b_1 + \dots + x_n^{m-1} a_{m-1} - x_n^{m-1} y_n b_{m-1} - x_n^m y_n b_m = -x_n^m. \end{cases}$$

Отримали систему з $2m+1$ лінійного алгебричного рівняння відносно $2m+1$ невідомого $a_0, a_1, \dots, a_{m-1}, b_0, b_1, \dots, b_{m-1}, b_m$. Визначник системи

$$\Delta^{(e)} = \begin{vmatrix} 1 & -y_0 & x_0 & -x_0 y_0 & x_0^2 & -x_0^2 y_0 & \cdots & x_0^{m-1} & -x_0^{m-1} y_0 & -x_0^m y_0 \\ 1 & -y_1 & x_1 & -x_1 y_1 & x_1^2 & -x_1^2 y_1 & \cdots & x_1^{m-1} & -x_1^{m-1} y_1 & -x_1^m y_1 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 1 & -y_n & x_n & -x_n y_n & x_n^2 & -x_n^2 y_n & \cdots & x_n^{m-1} & -x_n^{m-1} y_n & -x_n^m y_n \end{vmatrix} =$$

$$= (-1)^{m+1} \begin{vmatrix} 1 & y_0 & x_0 & x_0 y_0 & x_0^2 & x_0^2 y_0 & \cdots & x_0^{m-1} & x_0^{m-1} y_0 & x_0^m y_0 \\ 1 & y_1 & x_1 & x_1 y_1 & x_1^2 & x_1^2 y_1 & \cdots & x_1^{m-1} & x_1^{m-1} y_1 & x_1^m y_1 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 1 & y_n & x_n & x_n y_n & x_n^2 & x_n^2 y_n & \cdots & x_n^{m-1} & x_n^{m-1} y_n & x_n^m y_n \end{vmatrix}.$$

Визначник

$$\Delta_1^{(e)} = (-1)^m \begin{vmatrix} x_0^m & y_0 & x_0 & x_0 y_0 & x_0^2 & x_0^2 y_0 & \cdots & x_0^{m-1} & x_0^{m-1} y_0 & x_0^m y_0 \\ x_1^m & y_1 & x_1 & x_1 y_1 & x_1^2 & x_1^2 y_1 & \cdots & x_1^{m-1} & x_1^{m-1} y_1 & x_1^m y_1 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \vdots \\ x_n^m & y_n & x_n & x_n y_n & x_n^2 & x_n^2 y_n & \cdots & x_n^{m-1} & x_n^{m-1} y_n & x_n^m y_n \end{vmatrix}.$$

Виконавши послідовно $2m-1$ перестановку стовпців у цьому визначнику, отримаємо

$$\Delta_1^{(e)} = (-1)^{m+1} \begin{vmatrix} y_0 & x_0 & x_0 y_0 & x_0^2 & x_0^2 y_0 & \cdots & x_0^{m-1} & x_0^{m-1} y_0 & x_0^m & x_0^m y_0 \\ y_1 & x_1 & x_1 y_1 & x_1^2 & x_1^2 y_1 & \cdots & x_1^{m-1} & x_1^{m-1} y_1 & x_1^m & x_1^m y_1 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ y_n & x_n & x_n y_n & x_n^2 & x_n^2 y_n & \cdots & x_n^{m-1} & x_n^{m-1} y_n & x_n^m & x_n^m y_n \end{vmatrix}.$$

Далі, визначник

$$\Delta_2^{(e)} = (-1)^{m+1} \begin{vmatrix} 1 & x_0^m & x_0 & x_0 y_0 & x_0^2 & x_0^2 y_0 & \cdots & x_0^{m-1} & x_0^{m-1} y_0 & x_0^m y_0 \\ 1 & x_1^m & x_1 & x_1 y_1 & x_1^2 & x_1^2 y_1 & \cdots & x_1^{m-1} & x_1^{m-1} y_1 & x_1^m y_1 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 1 & x_n^m & x_n & x_n y_n & x_n^2 & x_n^2 y_n & \cdots & x_n^{m-1} & x_n^{m-1} y_n & x_n^m y_n \end{vmatrix} =$$

$$= (-1)^{m-1} \begin{vmatrix} 1 & x_0 & x_0 y_0 & x_0^2 & x_0^2 y_0 & \cdots & x_0^{m-1} & x_0^{m-1} y_0 & x_0^m & x_0^m y_0 \\ 1 & x_1 & x_1 y_1 & x_1^2 & x_1^2 y_1 & \cdots & x_1^{m-1} & x_1^{m-1} y_1 & x_1^m & x_1^m y_1 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 1 & x_n & x_n y_n & x_n^2 & x_n^2 y_n & \cdots & x_n^{m-1} & x_n^{m-1} y_n & x_n^m & x_n^m y_n \end{vmatrix}.$$

В загальному випадку

$$\Delta_{2i+1}^{(e)} = (-1)^{m-1} \begin{vmatrix} 1 & y_0 & x_0 & x_0 y_0 & \cdots & x_0^{i-1} y_0 & x_0^i y_0 & \cdots & x_0^m & x_0^m y_0 \\ 1 & y_1 & x_1 & x_1 y_1 & \cdots & x_1^{i-1} y_1 & x_1^i y_1 & \cdots & x_1^m & x_1^m y_1 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ 1 & y_n & x_n & x_n y_n & \cdots & x_n^{i-1} y_n & x_n^i y_n & \cdots & x_n^m & x_n^m y_n \end{vmatrix},$$

при $i = 1, 2, \dots, m-1$,

$$\Delta_{2i+2}^{(e)} = (-1)^{m-1} \begin{vmatrix} 1 & y_0 & x_0 & x_0 y_0 & \cdots & x_0^i & x_0^{i+1} & x_0^{i+1} y_0 & \cdots & x_0^m & x_0^m y_0 \\ 1 & y_1 & x_1 & x_1 y_1 & \cdots & x_1^i & x_1^{i+1} & x_1^{i+1} y_1 & \cdots & x_1^m & x_1^m y_1 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ 1 & y_n & x_n & x_n y_n & \cdots & x_n^i & x_n^{i+1} & x_n^{i+1} y_n & \cdots & x_n^m & x_n^m y_n \end{vmatrix},$$

при $i = 1, 2, \dots, m-2$, і

$$\Delta_{2m}^{(e)} = (-1)^{m+1} \begin{vmatrix} 1 & y_0 & x_0 & x_0 y_0 & x_0^2 & x_0^2 y_0 & \cdots & x_0^{m-1} & x_0^{m-1} y_0 & x_0^m \\ 1 & y_1 & x_1 & x_1 y_1 & x_1^2 & x_1^2 y_1 & \cdots & x_1^{m-1} & x_1^{m-1} y_1 & x_1^m \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 1 & y_n & x_n & x_n y_n & x_n^2 & x_n^2 y_n & \cdots & x_n^{m-1} & x_n^{m-1} y_n & x_n^m \end{vmatrix}.$$

Тоді $\rho_{2m}[x_0, x_1, \dots, x_{2m}] = b_m$ буде рівне

$$\rho_{2m} = \begin{vmatrix} 1 & y_0 & x_0 & x_0 y_0 & \cdots & x_0^{m-1} & x_0^{m-1} y_0 & x_0^m \\ 1 & y_1 & x_1 & x_1 y_1 & \cdots & x_1^{m-1} & x_1^{m-1} y_1 & x_1^m \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 1 & y_{2m} & x_{2m} & x_{2m} y_{2m} & \cdots & x_{2m}^{m-1} & x_{2m}^{m-1} y_{2m} & x_{2m}^m \end{vmatrix} : \bar{\Delta}^{(e)}, \quad (9)$$

де

$$\bar{\Delta}^{(e)} = \begin{vmatrix} 1 & y_0 & x_0 & x_0 y_0 & \cdots & x_0^{m-1} & x_0^{m-1} y_0 & x_0^m y_0 \\ 1 & y_1 & x_1 & x_1 y_1 & \cdots & x_1^{m-1} & x_1^{m-1} y_1 & x_1^m y_1 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 1 & y_{2m} & x_{2m} & x_{2m} y_{2m} & \cdots & x_{2m}^{m-1} & x_{2m}^{m-1} y_{2m} & x_{2m}^m y_{2m} \end{vmatrix}. \quad (10)$$

Із формул (9)–(10) випливає, що обернена різниця 2-го типу $\rho_{2m}[x_0, x_1, \dots, x_{2m}]$ симетрична відносно всіх своїх аргументів.

Чисельник $P_{2m}(x)$ та знаменник $Q_{2m}(x)$ можуть бути записані у вигляді

$$P_{2m}(x) = \begin{vmatrix} 1 & 0 & x & 0 & \cdots & x^{m-1} & 0 & x^m & 0 \\ 1 & y_0 & x_0 & x_0 y_0 & \cdots & x_0^{m-1} & x_0^{m-1} y_0 & x_0^m & x_0^m y_0 \\ 1 & y_1 & x_1 & x_1 y_1 & \cdots & x_1^{m-1} & x_1^{m-1} y_1 & x_1^m & x_1^m y_1 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 1 & y_{2m} & x_{2m} & x_{2m} y_{2m} & \cdots & x_{2m}^{m-1} & x_{2m}^{m-1} y_{2m} & x_{2m}^{m-1} & x_{2m}^m y_{2m} \end{vmatrix} : \bar{\Delta}^{(e)},$$

$$Q_{2m}(x) = \begin{vmatrix} 0 & 1 & 0 & x & \cdots & 0 & x^{m-1} & 0 & x^m \\ 1 & y_0 & x_0 & x_0 y_0 & \cdots & x_0^{m-1} & x_0^{m-1} y_0 & x_0^m & x_0^m y_0 \\ 1 & y_1 & x_1 & x_1 y_1 & \cdots & x_1^{m-1} & x_1^{m-1} y_1 & x_1^m & x_1^m y_1 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 1 & y_{2m} & x_{2m} & x_{2m} y_{2m} & \cdots & x_{2m}^{m-1} & x_{2m}^{m-1} y_{2m} & x_{2m}^{m-1} & x_{2m}^m y_{2m} \end{vmatrix} : \bar{\Delta}^{(e)}.$$

б) При $n = 2m + 1$ аналогічно отримуємо

$$c_0 + c_1 \cdot x_k + \cdots + c_{m-1} \cdot x_k^{m-1} + c_m \cdot x_k^m = y_k(d_0 + d_1 \cdot x_k + \cdots + d_{m-1} \cdot x_k^{m-1} + d_m \cdot x_k^m + x_k^{m+1})$$

для кожного $k = 0, 1, \dots, n$. Або у вигляді системи

$$\begin{cases} c_0 - y_0 d_0 + x_0 c_1 - x_0 y_0 d_1 + \cdots + x_0^m c_m - x_0^m y_0 d_m = x_0^{m+1} y_0, \\ c_0 - y_1 d_0 + x_1 c_1 - x_1 y_1 d_1 + \cdots + x_1^m c_m - x_1^m y_1 d_m = x_1^{m+1} y_1, \\ \vdots \quad \vdots \quad \vdots \quad \vdots \quad \ddots \quad \vdots \quad \vdots \quad \vdots \\ c_0 - y_n d_0 + x_n c_1 - x_n y_n d_1 + \cdots + x_n^m c_m - x_n^m y_n d_m = x_n^{m+1} y_n. \end{cases}$$

Знову отримали систему з $2m + 2$ лінійних алгебричних рівнянь відносно $2m + 2$ невідомих $c_0, c_1, \dots, c_m, d_0, d_1, \dots, d_m$. Визначник системи

$$\Delta^{(o)} = \begin{vmatrix} 1 & -y_0 & x_0 & -x_0 y_0 & x_0^2 & -x_0^2 y_0 & \cdots & x_0^m & -x_0^m y_0 \\ 1 & -y_1 & x_1 & -x_1 y_1 & x_1^2 & -x_1^2 y_1 & \cdots & x_1^m & -x_1^m y_1 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ 1 & -y_n & x_n & -x_n y_n & x_n^2 & -x_n^2 y_n & \cdots & x_n^m & -x_n^m y_n \end{vmatrix} =$$

$$= (-1)^{m+1} \begin{vmatrix} 1 & y_0 & x_0 & x_0 y_0 & x_0^2 & x_0^2 y_0 & \cdots & x_0^m & x_0^m y_0 \\ 1 & y_1 & x_1 & x_1 y_1 & x_1^2 & x_1^2 y_1 & \cdots & x_1^m & x_1^m y_1 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ 1 & y_n & x_n & x_n y_n & x_n^2 & x_n^2 y_n & \cdots & x_n^m & x_n^m y_n \end{vmatrix}.$$

Визначник

$$\Delta_1^{(o)} = (-1)^{m+1} \begin{vmatrix} x_0^{m+1} y_0 & y_0 & x_0 & x_0 y_0 & x_0^2 & x_0^2 y_0 & \cdots & x_0^m & x_0^m y_0 \\ x_1^{m+1} y_1 & y_1 & x_1 & x_1 y_1 & x_1^2 & x_1^2 y_1 & \cdots & x_1^m & x_1^m y_1 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ x_n^{m+1} y_m & y_m & x_n & x_n y_n & x_n^2 & x_n^2 y_n & \cdots & x_n^m & x_n^m y_n \end{vmatrix}.$$

Виконавши послідовно $2m + 1$ перестановку стовпців, отримаємо

$$\Delta_1^{(o)} = (-1)^m \begin{vmatrix} y_0 & x_0 & x_0 y_0 & x_0^2 & x_0^2 y_0 & \cdots & x_0^m & x_0^m y_0 & x_0^{m+1} y_0 \\ y_1 & x_1 & x_1 y_1 & x_1^2 & x_1^2 y_1 & \cdots & x_1^m & x_1^m y_1 & x_1^{m+1} y_1 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \vdots \\ y_n & x_n & x_n y_n & x_n^2 & x_n^2 y_n & \cdots & x_n^m & x_n^m y_n & x_n^{m+1} y_n \end{vmatrix}.$$

Далі, визначник

$$\Delta_2^{(o)} = (-1)^m \begin{vmatrix} 1 & x_0 & x_0 y_0 & x_0^2 & x_0^2 y_0 & \cdots & x_0^m & x_0^m y_0 & x_0^{m+1} y_0 \\ 1 & x_1 & x_1 y_1 & x_1^2 & x_1^2 y_1 & \cdots & x_1^m & x_1^m y_1 & x_1^{m+1} y_1 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 1 & x_n & x_n y_n & x_n^2 & x_n^2 y_n & \cdots & x_n^m & x_n^m y_n & x_n^{m+1} y_n \end{vmatrix}.$$

В загальному випадку при $i = 1, 2, \dots, m$

$$\Delta_{2i+1}^{(o)} = (-1)^m \begin{vmatrix} 1 & y_0 & x_0 & x_0 y_0 & \cdots & x_0^{i-1} y_0 & x_0^i y_0 & \cdots & x_0^m & x_0^m y_0 & x_0^{m+1} y_0 \\ 1 & y_1 & x_1 & x_1 y_1 & \cdots & x_1^{i-1} y_1 & x_1^i y_1 & \cdots & x_1^m & x_1^m y_1 & x_1^{m+1} y_1 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 1 & y_n & x_n & x_n y_n & \cdots & x_n^{i-1} y_n & x_n^i y_n & \cdots & x_n^m & x_n^m y_n & x_n^{m+1} y_n \end{vmatrix},$$

$$\Delta_{2i+2}^{(o)} = (-1)^{m+1} \begin{vmatrix} 1 & y_0 & x_0 & x_0 y_0 & \cdots & x_0^i & x_0^{i+1} & x_0^{i+1} y_0 & \cdots & x_0^m & x_0^m y_0 \\ 1 & y_1 & x_1 & x_1 y_1 & \cdots & x_1^i & x_1^{i+1} & x_1^{i+1} y_1 & \cdots & x_1^m & x_1^m y_1 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ 1 & y_n & x_n & x_n y_n & \cdots & x_n^i & x_n^{i+1} & x_n^{i+1} y_n & \cdots & x_n^m & x_n^m y_n \end{vmatrix}.$$

Зокрема

$$\Delta_{2m+1}^{(o)} = (-1)^m \begin{vmatrix} 1 & y_0 & x_0 & x_0 y_0 & x_0^2 & x_0^2 y_0 & \cdots & x_0^{m-1} y_0 & x_0^m y_0 & x_0^{m+1} y_0 \\ 1 & y_1 & x_1 & x_1 y_1 & x_1^2 & x_1^2 y_1 & \cdots & x_1^{m-1} y_1 & x_1^m y_1 & x_1^{m+1} y_1 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 1 & y_n & x_n & x_n y_n & x_n^2 & x_n^2 y_n & \cdots & x_n^{m-1} y_n & x_n^m y_n & x_n^{m+1} y_n \end{vmatrix},$$

а тоді $\rho_{2m+1}[x_0, x_1, \dots, x_{2m+1}] = c_m$ буде рівне

$$\rho_{2m+1} = \begin{vmatrix} 1 & y_0 & x_0 & x_0 y_0 & \cdots & x_0^{m-1} y_0 & x_0^m y_0 & x_0^{m+1} y_0 \\ 1 & y_1 & x_1 & x_1 y_1 & \cdots & x_1^{m-1} y_1 & x_1^m y_1 & x_1^{m+1} y_1 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 1 & y_s & x_s & x_s y_s & \cdots & x_s^{m-1} y_s & x_s^m y_s & x_s^{m+1} y_s \end{vmatrix} : (-\bar{\Delta}^{(o)}), \quad (11)$$

де

$$\bar{\Delta}^{(0)} = \begin{vmatrix} 1 & y_0 & x_0 & x_0 y_0 & x_0^2 & x_0^2 y_0 & \cdots & x_0^m & x_0^m y_0 \\ 1 & y_1 & x_1 & x_1 y_1 & x_1^2 & x_1^2 y_1 & \cdots & x_1^m & x_1^m y_1 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ 1 & y_s & x_s & x_s y_s & x_s^2 & x_s^2 y_s & \cdots & x_s^m & x_s^m y_s \end{vmatrix}, \quad s = 2m + 1. \quad (12)$$

Із формул (11)–(12) випливає, що обернена різниця 2-го типу $\rho_{2m+1}[x_0, \dots, x_{2m+1}]$ також симетрична відносно всіх своїх аргументів. Чисельник $P_{2m+1}(x)$ та знаменник $Q_{2m+1}(x)$ можуть бути записані у вигляді

$$P_{2m+1}(x) = \begin{vmatrix} 1 & 0 & x & 0 & \cdots & x^m & 0 & 0 \\ 1 & y_0 & x_0 & x_0 y_0 & \cdots & x_0^m & x_0^m y_0 & x_0^{m+1} y_0 \\ 1 & y_1 & x_1 & x_1 y_1 & \cdots & x_1^m & x_1^m y_1 & x_1^{m+1} y_1 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 1 & y_s & x_s & x_s y_s & \cdots & x_s^m & x_s^m y_s & x_s^{m+1} y_s \end{vmatrix} : (-\bar{\Delta}^{(o)}),$$

$$Q_{2m+1}(x) = \begin{vmatrix} 0 & 1 & 0 & x & \cdots & x^m & 0 \\ 1 & y_0 & x_0 & x_0 y_0 & \cdots & x_0^m y_0 & x_0^{m+1} y_0 \\ 1 & y_1 & x_1 & x_1 y_1 & \cdots & x_1^m y_1 & x_1^{m+1} y_1 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ 1 & y_s & x_s & x_s y_s & \cdots & x_s^m y_s & x_s^{m+1} y_s \end{vmatrix} : (-\bar{\Delta}^{(o)}),$$

До цього часу робилися припущення, що вузли інтерполяції, $x_i, i = 0, \dots, n$, усі різні. Перейдемо тепер до граничного випадку, тобто коли всі вузли, чи деяка їх частина, прямують до одного і того ж значення. Границне значення $\rho_k[x_0, x_1, \dots, x_k]$, коли всі вузли прямують до x , назовемо оберненою похідною 2-го типу і позначимо через $[k]f(x)$, тобто

$$[k]f(x) = \rho_k[\underbrace{x, \dots, x}_{k+1}] = \lim_{x_0, x_1, \dots, x_k \rightarrow x} \rho_k[x_0, x_1, \dots, x_k].$$

З (11) та (12) при $m = 0$ маємо

$$\begin{aligned} [1]f(x) &= \rho_1[x, x] = - \lim_{x_0, x_1 \rightarrow x} \frac{\begin{vmatrix} f(x_0) & f(x_0) x_0 \\ f(x_1) & f(x_1) x_1 \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} 1 & f(x_0) \\ 1 & f(x_1) \end{vmatrix}} = \\ &= - \lim_{h \rightarrow 0} \frac{\begin{vmatrix} f(x) & f(x) x \\ f(x+h) & f(x+h)(x+h) \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} 1 & f(x) \\ 1 & f(x+h) \end{vmatrix}} = - \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x)f(x+h)}{\begin{vmatrix} 1 & f(x) \\ 1 & f(x+h) \end{vmatrix}} \begin{vmatrix} 1 & x \\ 1 & x+h \end{vmatrix} = \\ &= - \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x)f(x+h)}{\begin{vmatrix} 1 & f(x) \\ 0 & \frac{f(x+h)-f(x)}{h} \end{vmatrix}} \begin{vmatrix} 1 & x \\ 0 & 1 \end{vmatrix} = - \frac{f^2(x)}{f'(x)}. \end{aligned}$$

З формул (9) та (10) при $m = 1$ отримуємо, що

$$\begin{aligned}
 [2]f(x) &= \rho_2[x, x, x] = \lim_{x_0, x_1, x_2 \rightarrow x} \frac{\begin{vmatrix} 1 & f(x_0) & x_0 \\ 1 & f(x_1) & x_1 \\ 1 & f(x_2) & x_2 \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} 1 & f(x_0) & f(x_0)x_0 \\ 1 & f(x_1) & f(x_1)x_1 \\ 1 & f(x_2) & f(x_2)x_2 \end{vmatrix}} = \\
 &= \lim_{\substack{h \rightarrow 0 \\ x_2 \rightarrow x}} \frac{\begin{vmatrix} 1 & f(x) & x \\ 1 & f(x+h) & x+h \\ 1 & f(x_2) & x_2 \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} 1 & f(x) & f(x)x \\ 1 & f(x+h) & f(x+h)(x+h) \\ 1 & f(x_2) & f(x_2)x_2 \end{vmatrix}} = \\
 &= \lim_{x_2 \rightarrow x} \frac{\begin{vmatrix} 1 & f(x) & x \\ 0 & f'(x) & 1 \\ 1 & f(x_2) & x_2 \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} 1 & f(x) & x \\ 0 & f'(x) & 1 \\ 1 & f(x+h) & x+h \end{vmatrix}} = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{\begin{vmatrix} 1 & f(x) & x \\ 0 & f'(x) & 1 \\ 1 & f(x+h) & x+h \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} 1 & f(x) & f(x)x \\ 0 & f'(x) & x f'(x) + f(x) \\ 1 & f(x+h) & f(x+h)(x+h) \end{vmatrix}} = \\
 &= \lim_{h \rightarrow 0} \frac{\begin{vmatrix} 1 & f(x) & x \\ 0 & f'(x) & 1 \\ 0 & f(x+h) - f(x) - h f'(x) & 0 \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} 1 & f(x) & f(x)x \\ 0 & f'(x) & x f'(x) + f(x) \\ 0 & f(x+h) - f(x) - x(f(x+h) - f(x) - h f'(x)) + \\ && - h f'(x) & + h(f(x+h) - f(x)) \end{vmatrix}} = \\
 &= \frac{\begin{vmatrix} 1 & f(x) & x \\ 0 & f'(x) & 1 \\ 0 & \frac{f''(x)}{2!} & 0 \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} 1 & f(x) & x \\ 0 & f'(x) & 1 \\ 0 & \frac{f''(x)}{2!} & 0 \end{vmatrix}} = \frac{\begin{vmatrix} f'(x) & 1 \\ \frac{f''(x)}{2!} & 0 \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} f'(x) & f(x) \\ \frac{f''(x)}{2!} & f'(x) \end{vmatrix}} = \\
 &= \frac{f''(x)}{f(x)f''(x) - 2(f'(x))^2}.
 \end{aligned}$$

Аналогічно з формул (11) та (12) при $m = 1$ отримуємо

$$\begin{aligned}
 [3]f(x) &= \rho_3[x, x, x, x] = -\lim_{x_0, \dots, x_3 \rightarrow x} \frac{\begin{vmatrix} 1 & f(x_0) & f(x_0)x_0 & f(x_0)x_0^2 \\ 1 & f(x_1) & f(x_1)x_1 & f(x_1)x_1^2 \\ 1 & f(x_2) & f(x_2)x_2 & f(x_2)x_2^2 \\ 1 & f(x_3) & f(x_3)x_3 & f(x_3)x_3^2 \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} 1 & f(x_0) & x_0 & f(x_0)x_0 \\ 1 & f(x_1) & x_1 & f(x_1)x_1 \\ 1 & f(x_2) & x_2 & f(x_2)x_2 \\ 1 & f(x_3) & x_3 & f(x_3)x_3 \end{vmatrix}} = \\
 &= -\lim_{\substack{h \rightarrow 0 \\ x_2, x_3 \rightarrow x}} \frac{\begin{vmatrix} 1 & f(x) & f(x)x & f(x)x^2 \\ 1 & f(x+h) & f(x+h)(x+h) & f(x+h)(x+h)^2 \\ 1 & f(x_2) & f(x_2)x_2 & f(x_2)x_2^2 \\ 1 & f(x_3) & f(x_3)x_3 & f(x_3)x_3^2 \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} 1 & f(x) & x & f(x)x \\ 1 & f(x+h) & x+h & f(x+h)(x+h) \\ 1 & f(x_2) & x_2 & f(x_2)x_2 \\ 1 & f(x_3) & x_3 & f(x_3)x_3 \end{vmatrix}} = \\
 &= -\lim_{x_2, x_3 \rightarrow x} \frac{\begin{vmatrix} 1 & f(x) & f(x)x & f(x)x^2 \\ 0 & f'(x) & xf'(x) + f(x) & x^2f'(x) + 2xf(x) \\ 1 & f(x_2) & f(x_2)x_2 & f(x_2)x_2^2 \\ 1 & f(x_3) & f(x_3)x_3 & f(x_3)x_3^2 \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} 1 & f(x) & x & f(x)x \\ 0 & f'(x) & 1 & xf'(x) + f(x) \\ 1 & f(x_2) & x_2 & f(x_2)x_2 \\ 1 & f(x_3) & x_3 & f(x_3)x_3 \end{vmatrix}} = \\
 &= -\lim_{\substack{h \rightarrow 0 \\ x_3 \rightarrow x}} \frac{\begin{vmatrix} 1 & f(x) & f(x)x & f(x)x^2 \\ 0 & f'(x) & xf'(x) + f(x) & x^2f'(x) + 2xf(x) \\ 1 & f(x+h) & f(x+h)(x+h) & f(x+h)(x+h)^2 \\ 1 & f(x_3) & f(x_3)x_3 & f(x_3)x_3^2 \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} 1 & f(x) & x & f(x)x \\ 0 & f'(x) & 1 & xf'(x) + f(x) \\ 1 & f(x+h) & x+h & f(x+h)(x+h) \\ 1 & f(x_3) & x_3 & f(x_3)x_3 \end{vmatrix}} = \\
 &= -\lim_{x_3 \rightarrow x} \frac{\begin{vmatrix} 1 & f(x) & f(x)x & f(x)x^2 \\ 0 & f'(x) & xf'(x) + f(x) & x^2f'(x) + 2xf(x) \\ 0 & \frac{f''(x)}{2!} & x\frac{f''(x)}{2!} + f'(x) & x^2\frac{f''(x)}{2!} + 2xf'(x) + f(x) \\ 1 & f(x_3) & f(x_3)x_3 & f(x_3)x_3^2 \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} 1 & f(x) & x & f(x)x \\ 0 & f'(x) & 1 & xf'(x) + f(x) \\ 0 & \frac{f''(x)}{2!} & 0 & x\frac{f''(x)}{2!} + f'(x) \\ 1 & f(x_3) & x_3 & f(x_3)x_3 \end{vmatrix}} =
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
&= - \lim_{h \rightarrow 0} \frac{\begin{vmatrix} 1 & f(x) & f(x)x & f(x)x^2 \\ 0 & f'(x) & xf'(x) + f(x) & x^2f'(x) + 2xf(x) \\ 0 & \frac{f''(x)}{2!} & x\frac{f''(x)}{2!} + f'(x) & x^2\frac{f''(x)}{2!} + 2xf'(x) + f(x) \\ 1 & f(x+h) & f(x+h)(x+h) & f(x+h)(x+h)^2 \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} 1 & f(x) & x & f(x)x \\ 0 & f'(x) & 1 & xf'(x) + f(x) \\ 0 & \frac{f''(x)}{2!} & 0 & x\frac{f''(x)}{2!} + f'(x) \\ 1 & f(x+h) & x+h & f(x+h)(x+h) \end{vmatrix}} = \\
&= - \frac{\begin{vmatrix} 1 & f(x) & f(x)x & f(x)x^2 \\ 0 & f'(x) & xf'(x) + f(x) & x^2f'(x) + 2xf(x) \\ 0 & \frac{f''(x)}{2!} & x\frac{f''(x)}{2!} + f'(x) & x^2\frac{f''(x)}{2!} + 2xf'(x) + f(x) \\ 0 & \frac{f'''(x)}{3!} & x\frac{f'''(x)}{3!} + \frac{f''(x)}{2!} & x^2\frac{f'''(x)}{3!} + 2x\frac{f''(x)}{2!} + f'(x) \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} 1 & f(x) & x & f(x)x \\ 0 & f'(x) & 1 & xf'(x) + f(x) \\ 0 & \frac{f''(x)}{2!} & 0 & x\frac{f''(x)}{2!} + f'(x) \\ 0 & \frac{f'''(x)}{3!} & 0 & x\frac{f'''(x)}{3!} + \frac{f''(x)}{2!} \end{vmatrix}} = \\
&= - \frac{\begin{vmatrix} 1 & f(x) & 0 & 0 \\ 0 & f'(x) & f(x) & 0 \\ 0 & \frac{f''(x)}{2!} & f'(x) & f(x) \\ 0 & \frac{f'''(x)}{3!} & \frac{f''(x)}{2!} & f'(x) \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} 1 & f(x) & x & 0 \\ 0 & f'(x) & 1 & f(x) \\ 0 & \frac{f''(x)}{2!} & 0 & f'(x) \\ 0 & \frac{f'''(x)}{3!} & 0 & \frac{f''(x)}{2!} \end{vmatrix}} = \frac{(f'(x))^3 + f^2(x)\frac{f'''(x)}{3!} - f(x)f'(x)f''(x)}{\left(\frac{f''(x)}{2!}\right)^2 - f'(x)\frac{f'''(x)}{3!}}.
\end{aligned}$$

Визначимо рекурентне спiввiдношення для обчислення обернених похiдних 2-го типу. З (5) та (7) випливає, що

$$\rho_k[x_0, \dots, x_k] - \rho_{k-2}[x_0, \dots, x_{k-2}] = \frac{x_k - x_{k-1}}{\rho_{k-1}[x_0, \dots, x_{k-2}, x_k] - \rho_{k-1}[x_0, \dots, x_{k-1}]}.$$

Нехай в останньому спiввiдношеннi $x_0 = x_1 = \dots = x_{k-1} = x$, а $x_k = y$. Тодi

$$\frac{\rho_{k-1}[x, \dots, x, x] - \rho_{k-1}[x, \dots, x, y]}{x - y} = \frac{1}{\rho_k[x, \dots, x, y] - \rho_{k-2}[x, \dots, x, x]}.$$

Аналогiчно можна отримати

$$\frac{\rho_{k-1}[x, \dots, x, y] - \rho_{k-1}[x, \dots, x, y, y]}{x - y} = \frac{1}{\rho_k[x, \dots, x, y, y] - \rho_{k-2}[x, \dots, x, y]},$$

$$\frac{\rho_{k-1}[x, \dots, x, y, y] - \rho_{k-1}[x, \dots, x, y, y, y]}{x - y} = \frac{1}{\rho_k[x, \dots, x, y, y, y] - \rho_{k-2}[x, \dots, x, y, y]},$$

$$\frac{\rho_{k-1}[x, y, \dots, y] - \rho_{k-1}[y, \dots, y]}{x - y} = \frac{1}{\rho_k[x, y, \dots, y] - \rho_{k-2}[y, \dots, y]}.$$

Додавши k співвідношень та перейшовши до границі при y прямуочому до x , отримуємо

$$\lim_{y \rightarrow x} \frac{\rho_{k-1}[x, x, \dots, x] - \rho_{k-1}[y, y, \dots, y]}{x - y} = \frac{k}{[k]f(x) - [k-2]f(x)},$$

$$\frac{1}{([k-1]f(x))} = \frac{k}{[k]f(x) - [k-2]f(x)}.$$

Кінцеве отримуємо наступне рекурентне співвідношення для знаходження обернених похідних 2-го типу

$$[k]f(x) = k \cdot ([k-1]f(x)) + [k-2]f(x). \quad (13)$$

Тоді з (7) маємо

$$b_k(x) = \lim_{x_0, \dots, x_k \rightarrow x} b_k(x_0, x_1, \dots, x_k) = k^{([k-1]f(x))}.$$

Зробивши припущення, що граничні переходи можливі, отримуємо наступний розвиток функції $f(x)$ в ланцюговий дріб в околі точки x_*

$$f(x) = \left(\frac{1}{f(x_*)} + \frac{x - x_*}{[1]f(x_*)} + \frac{x - x_*}{2^{([1]f(x_*))}} + \dots + \frac{x - x_*}{n^{([n-1]f(x_*))}} + \dots \right)^{-1}.$$

Отримаємо розвитки деяких елементарних функцій в ланцюговий дріб такого вигляду. Щоб отримати розвинення функції $y = e^x$, доведемо наступне твердження.

Теорема 1. *Функція $y = e^x$ має обернені похідні 2-го типу довільного порядку і вони обчислюються за допомогою наступних формул*

$$[2n]e^x = (-1)^n e^{-x}, \quad [2n+1]e^x = (-1)^{n+1} (n+1) e^x. \quad (14)$$

Доведення. Для доведення твердження теореми скористаємося методом повної математичної індукції. Легко бачити, що

$$[0]e^x = e^{-x}, \quad [1]e^x = -e^x, \quad [2]e^x = -e^{-x}, \quad [3]e^x = 2e^x,$$

тобто при $n = 0, 1$ формули мають місце. Припустимо, що вони виконуються при $n = k$. Тоді із формули (13) при $n = k + 1$ отримуємо

$$\begin{aligned} [2(k+1)]e^x &= 2(k+1) \cdot ([2k+1]e^x) + [2k]e^x = \frac{2(k+1)}{(-1)^{k+1} \cdot (k+1) \cdot e^x} + (-1)^k \cdot e^{-x} = \\ &= (-1)^{k+1} \cdot e^{-x}. \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} [2(k+1)+1]e^x &= (2k+3) \cdot ([2k+2]e^x) + [2k+1]e^x = \frac{2k+3}{(-1)^{k+2} \cdot e^{-x}} + (-1)^{k+1} \cdot (k+1) \cdot e^x = \\ &= (-1)^{k+2} \cdot (k+2) \cdot e^x. \end{aligned}$$

Отже, формула виконується і в цьому випадку.

Із доведеної теореми 1 випливає, що

$${}^{[0]}(e^x) = e^{-x}, \quad {}^{[1]}(e^x) = -e^x, \quad {}^{[2n]}(e^x) - {}^{[2n-2]}(e^x) = (-1)^n 2e^{-x},$$

$${}^{[2n+1]}(e^x) - {}^{[2n-1]}(e^x) = (-1)^{n+1} (2n+1)e^x, \quad n = 1, 2, \dots.$$

Розвиток функції $y = e^x$ в обернений ланцюговий дріб Тіле в околі нуля має вигляд

$$\begin{aligned} e^x = & \frac{1}{1} + \frac{x}{-1} + \frac{x}{-2} + \frac{x}{3} + \frac{x}{2} + \frac{x}{-5} + \frac{x}{-2} + \dots + \\ & + \frac{x}{(-1)^n 2} + \frac{x}{(-1)^{n+1} (2n+1)} + \dots . \end{aligned} \quad (15)$$

Цей розвиток збігається із відомим розвитком функції $y = e^x$ в обернений ланцюговий дріб [11, 12], але отриманий він іншим способом ніж в [11].

Для функції $y = (c+x)^\alpha$, де $\alpha \in \mathbb{R}$, $c = const$, доведемо наступне твердження.

Теорема 2. *Функція $y = (c+x)^\alpha$ має обернені похідні 2-го типу довільного порядку і вони обчислюються за наступними формулами*

$${}^{[2n]}(c+x)^\alpha = (-1)^n \frac{(\alpha-1)(\alpha-2)\cdots(\alpha-n)}{(\alpha+1)(\alpha+2)\cdots(\alpha+n)} (c+x)^{-\alpha}, \quad (16)$$

$${}^{[2n+1]}(c+x)^\alpha = (-1)^{n+1} \frac{(n+1)(\alpha+2)\cdots(\alpha+n+1)}{\alpha(\alpha-1)\cdots(\alpha-n)} (c+x)^{\alpha+1}. \quad (17)$$

Доведення. Для доведення знову скористаємося методом повної математичної індукції. Із означення оберненої похідної 2-го типу та формули (13) маємо, що

$${}^{[0]}(c+x)^\alpha = (c+x)^{-\alpha}, \quad {}^{[1]}(c+x)^\alpha = \frac{-1}{\alpha}(c+x)^{\alpha+1}, \quad {}^{[2]}(c+x)^\alpha = -\frac{\alpha-1}{\alpha+1}(c+x)^{-\alpha},$$

$${}^{[3]}(c+x)^\alpha = \frac{2(\alpha+2)}{\alpha(\alpha-1)}(c+x)^{\alpha+1}, \quad {}^{[4]}(c+x)^\alpha = \frac{(\alpha-1)(\alpha-2)}{(\alpha+1)(\alpha+2)}(c+x)^{-\alpha},$$

$${}^{[5]}(c+x)^\alpha = -\frac{3(\alpha+2)(\alpha+3)}{\alpha(\alpha-1)(\alpha-2)}(c+x)^{\alpha+1}.$$

Отже, при $n = 0, 1, 2$ формулі (16) та (17) виконуються. Зробимо припущення, що вони мають місце при $n = k$. Тоді при $n = k+1$ із формулі (13) маємо

$$\begin{aligned} {}^{[2(k+1)]}(c+x)^\alpha &= (-1)^{k+1} \frac{2(k+1)\alpha(\alpha-1)(\alpha-2)\cdots(\alpha-k)}{(k+1)(\alpha+2)(\alpha+3)\cdots(\alpha+k+1)(c+x)^\alpha} + \\ &+ (-1)^k \frac{(\alpha-1)(\alpha-2)\cdots(\alpha-k)}{(\alpha+1)(\alpha+2)\cdots(\alpha+k)} (c+x)^{-\alpha} = \\ &= (-1)^{k+1} \frac{(\alpha-1)(\alpha-2)\cdots(\alpha-k-1)}{(\alpha+1)(\alpha+2)\cdots(\alpha+k+1)} (c+x)^{-\alpha}, \end{aligned}$$

і

$$\begin{aligned} {}^{[2(k+1)+1]}(c+x)^\alpha &= (-1)^{k+2} \frac{(2k+3)(\alpha+1)(\alpha+2)\cdots(\alpha+k+1)}{\alpha(\alpha-1)(\alpha-2)\cdots(\alpha-k-1)} (c+x)^{\alpha+1} + \\ &+ (-1)^{k+1} \frac{(k+1)(\alpha+2)\cdots(\alpha+k+1)}{\alpha(\alpha-1)(\alpha-2)\cdots(\alpha-k)} (c+x)^{\alpha+1} = \\ &= (-1)^{k+2} \frac{(k+2)(\alpha+2)\cdots(\alpha+k+2)}{\alpha(\alpha-1)\cdots(\alpha-k-1)} (c+x)^{\alpha+1}. \end{aligned}$$

Отже, і в цьому випадку формули (16) і (17) виконуються. А тоді вони виконуються при довільному n .

Коефіцієнти розвитку функції $y = (1+x)^\alpha$ в околі точки $x = 0$ в обернений ланцюговий дріб Тіле будуть рівні

$$\begin{aligned} {}^{[0]}(1+x)^\alpha &= 1, \quad {}^{[1]}(1+x)^\alpha = -\frac{1}{k}, \\ {}^{[2n]}(1+x)^\alpha - {}^{[2n-2]}(1+x)^\alpha &= (-1)^n \frac{2\alpha(\alpha-1)(\alpha-2)\cdots(\alpha-n+1)}{(\alpha+1)(\alpha+2)\cdots(\alpha+n)}, \\ {}^{[2n+1]}(1+x)^\alpha - {}^{[2n-1]}(1+x)^\alpha &= (-1)^{n+1} \frac{(2n+1)(\alpha+1)(\alpha+2)\cdots(\alpha+n)}{\alpha(\alpha-1)(\alpha-2)\cdots(\alpha-n)}. \end{aligned}$$

Із тереми 2 випливають наступні наслідки.

Наслідок 1. *Обернена похідна $2n$ -го порядку, $n \in \mathbb{N}$, функції $y = (c+x)^n$ дорівнює нулеві.*

Наслідок 2. *Обернена похідна $2n-1$ -го порядку $n \in \mathbb{N}$, функції $y = (c+x)^{-n}$ дорівнює нулеві.*

Наслідок 3. *Обернена похідна 2-го типу n -го порядку функції $y = \sqrt{c+x}$ визначається за формулою*

$$\begin{aligned} {}^{[2k]}(\sqrt{c+x}) &= \frac{1}{(2k+1)\sqrt{c+x}}, \quad \text{коли } n = 2k, \\ {}^{[2k+1]}(\sqrt{c+x}) &= -\frac{2(k+1)(2k+1)(2k+3)}{3} (\sqrt{c+x})^3, \quad \text{коли } n = 2k+1. \end{aligned}$$

Наслідок 4. *Обернена похідна 2-го типу n -го порядку функції $y = \frac{1}{\sqrt{c+x}}$ визначається за формулою*

$${}^{[n]}(1/\sqrt{c+x}) = (n+1)\sqrt{c+x}.$$

Із наслідку 4 маємо, що

$$\begin{aligned} {}^{[0]}(1/\sqrt{1+x}) &= \sqrt{1+x}, \quad {}^{[1]}(1/\sqrt{1+x}) = 2\sqrt{1+x}, \\ {}^{[n]}(1/\sqrt{1+x}) - {}^{[n-2]}(1/\sqrt{1+x}) &= 2\sqrt{1+x}, \quad n = 2, 3, \dots. \end{aligned}$$

А тоді отримуємо наступний розвиток функції $y = 1/\sqrt{1+x}$ в околі точки $x = 0$ в обернений ланцюговий дріб Тіле

$$1/\sqrt{1+x} = \frac{1}{1} + \frac{x}{2} + \frac{x}{2} + \dots + \frac{x}{2} + \dots .$$

Висновки. В даній роботі введено нове означення оберненої похідної, так звана обернена похідна 2-го типу, і отримано аналог формули Т.Н. Тіле для обернених ланцюгових дробів. Встановлені деякі властивості таких обернених похідних і отримані розвитки деяких елементарних функцій у вигляді обернених ланцюгових дробів. Аналогічно можна отримати розвитки інших функцій в такий ланцюговий дріб. Запропонований тут спосіб не вимагає використання основного диференціального рівняння чи подання функції через гіпергеометричні функції або відношення гіпергеометричних функцій.

1. *Пагіря М. М., Кацала Р. А.* Розвитки деяких функцій у ланцюгові дроби // Наук. вісник Ужгород. ун-ту. Сер. матем. і інформ. – 2007. – Вип. 14–15. – С. 107–116.
2. *Пагіря М. М.* Деякі типи інтерполяційних ланцюгових дробів // Комп'ютерна математика. Оптимізація обчислень. Зб. наук. праць.– Т. 1. – Київ, Ін-т кібернетики ім. В.М. Глушкова НАН України, 2001. – С. 328–333.
3. *Pahirya M.* Interpolation Function of Non-Thiele Continued Fractions // Communication in the Analytic Theory of Continued Fractions. – 2002. – Vol. X, Summer 2002. – P. 59–62.
4. *Пагіря М. М.* Про ефективність наближення функцій деякими типами інтерполяційних ланцюгових дробів // Мат. методи та фіз.-мех. поля. – 2003. **46**, № 4. – С. 57–64.
5. *Pahirya M.M.* Some New Aspects of Thiele Interpolation Continued Fraction // Communication in the Analytic Theory of Continued Fractions. – 2001. – Vol. IX, Summer 2001. – P. 21–29.
6. *Пагіря М.М.* Задача інтерполяції функцій ланцюговими дробами // Наук. вісник Ужгород. ун-ту. Сер. матем. і інформ. – 2005. – Вип. 10–11. – С. 77–87.
7. *Pahirya M.* The Problem of Interpolation Function of Thiele Continued Fraction (Some Examples) // Communication in the Analytic Theory of Continued Fractions. – 2007. – Vol. XV, Summer 2007. – P. 34–39.
8. *Thiele T. N.* Interpolationsrechnung. – Leipzig: Commissission von B. G. Teubner, 1909.– XII + 175 s.
9. *Nörlund N.E.* Vorlesungen über Differenzenrechnung. – Berlin, J. Springer, 1924. – 551 s.
10. *Джоунс У., Трон В.* Непрерывные дроби. Аналитическая теория и приложения. Пер. с англ. – М.: Мир, 1985. – 414 с.
11. *Khovanskii A. N.* The Application of Continued Fractions and Their Generalizations to Problems in Approximation Theory. – Groningen: P. Noordhoff, 1963. – 212 p.
12. *Lorentzen L., Waadeland H.* Continue Fraction with Applications. – Amsterdam–London–New York–Tokyo: North–Holland, 1992. – 606 p.

Одержано 15.10.2008