

# Zobrazení, jeho derivace a Taylorův polynom

Tomáš Werner, 2011

Je dána množina  $X \subseteq \mathbb{R}^n$  a zobrazení  $\mathbf{f}: X \rightarrow \mathbb{R}^m$ . Tedy

$$\mathbf{x} = \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix}, \quad \mathbf{f}(\mathbf{x}) = \begin{bmatrix} f_1(\mathbf{x}) \\ \vdots \\ f_m(\mathbf{x}) \end{bmatrix}.$$

Cílem je spočítat pro toto zobrazení Taylorův polynom v daném bodě  $\mathbf{x}^*$  a vizualizovat zobrazení  $\mathbf{f}$  a Taylorův polynom. Způsob vizualizace se liší podle dimenzí  $n$  a  $m$ , ale je vždy stejný pro zobrazení  $\mathbf{f}$  a pro Taylorův polynom. Zopakujme (viz skripta):

- Pro zobrazení  $\mathbf{f}: X \rightarrow \mathbb{R}^m$  je Taylorův polynom prvního řádu v bodě  $\mathbf{x}^*$  zobrazení  $\mathbf{T}_1: X \rightarrow \mathbb{R}^m$  dané předpisem

$$\mathbf{T}_1(\mathbf{x}) = \mathbf{f}(\mathbf{x}^*) + \mathbf{f}'(\mathbf{x}^*)(\mathbf{x} - \mathbf{x}^*),$$

kde  $\mathbf{f}'(\mathbf{x}^*)$  je totální derivace zobrazení  $\mathbf{f}$  (Jacobiho matice rozměru  $m \times n$ ) v bodě  $\mathbf{x}^*$ .

- Pro funkci  $f: X \rightarrow \mathbb{R}$  je Taylorův polynom druhého řádu v bodě  $\mathbf{x}^*$  funkce  $T_2: X \rightarrow \mathbb{R}$  daná předpisem

$$T_2(\mathbf{x}) = f(\mathbf{x}^*) + f'(\mathbf{x}^*)(\mathbf{x} - \mathbf{x}^*) + \frac{1}{2}(\mathbf{x} - \mathbf{x}^*)^T f''(\mathbf{x}^*)(\mathbf{x} - \mathbf{x}^*), \quad (1)$$

kde  $f'(\mathbf{x}^*)$  je totální derivace funkce  $f$  (řádkový vektor délky  $n$ ) a  $f''(\mathbf{x}^*)$  je Hessova matice funkce  $f$  (symetrická matice  $n \times n$  druhých parciálních derivací) v bodě  $\mathbf{x}^*$ .

Taylorův polynom pro zobrazení  $\mathbf{f}: X \rightarrow \mathbb{R}^m$  je zobrazení  $\mathbf{T}_2: X \rightarrow \mathbb{R}^m$ , jehož složky jsou funkce (1) pro každou složku zobrazení  $\mathbf{f}$ .

Podotkněme, že  $\mathbf{T}_1$  a  $\mathbf{T}_2$  přísně vzato nejsou polynomy, protože jsou to zobrazení a ne funkce. Tuto nepřesnost v názvosloví je nutno tolerovat.

Konkrétně máme tato zobrazení (e značí Eulerovo číslo, log přirozený logaritmus):

Příklad č.	$n$	$m$	$X$	$\mathbf{f}(\mathbf{x})$
1	1	1	$\langle -3, 2 \rangle$	$x^3/3 + x^2/2 - x$
2	1	2	$\langle 0, 2\pi \rangle$	$\begin{bmatrix} \cos x \\ \sin 2x \end{bmatrix}$
3	2	1	$\langle -2, 2 \rangle \times \langle -2, 2 \rangle$	$2e^{-\mathbf{x}^T \mathbf{x}}$
4	2	3	$\langle 0, 2\pi \rangle \times \langle 0, 2\pi \rangle$	$\begin{bmatrix} (R + r \cos x_2) \cos x_1 \\ (R + r \cos x_2) \sin x_1 \\ r \sin x_2 \end{bmatrix}$
5	2	2	$\langle -1, 1 \rangle \times \langle -1, 1 \rangle$	$\mathbf{x} \log(1 + \mathbf{x}^T \mathbf{x})$
6	1	3	$\langle 0, 2\pi \rangle$	složení zobrazení z Příkladu 2 a z Příkladu 4

## Postup vypracování

Stáhněte si matlabské funkce `prikladn.m`. Číslo  $n$  odpovídá pořadí ve výše uvedeném seznamu. Každá funkce vizualizuje zobrazení  $f$ , definuje bod  $\mathbf{x}^*$  (označený jako `xx`) a nakreslí ho jako kolečko. Pochopte, jak jsou zobrazení vizualizována. Pro jednu dvojici  $(n, m)$  může být možný více než jeden způsob vizualizace – zamyslete se, zda použitý způsob je jediný možný. Které z obrázků jsou grafy funkce a které ne?

Vaším úkolem je doplnit matlabské funkce `T1` a `T2`, což jsou Taylorovy polynomy prvního a druhého řádu pro zobrazení  $f$ . Odkomentováním příslušných řádků se pak polynomy zobrazí.

Jako vzor jsme vypracovali Příklad 1. Pro Příklad 6 vypracujte pouze polynom prvního řádu, pro výpočet totální derivace použijte řetězové pravidlo.

Kontrolou správnosti polynomů je to, že polynomy mají v bodě  $\mathbf{x}^*$  se zobrazením  $f$  společnou hodnotu a první a druhou derivaci. Tedy polynom prvního řádu je vždy ‘tečný’ k zobrazení a polynom druhého řádu je kvadratickou aproximací zobrazení.

Požadovaný výstup cvičení:

- Fungující doplněné funkce `prikladn.m`. Cvičící si odevzdané funkce pustí a z obrázku ihned uvidí, zda je vše v pořádku.
- Písemná zpráva, ve které budou vzorce pro Taylorovy polynomy každého zobrazení (nic jiného tam být nemusí).