

Derivace a Taylorův polynom

Tomáš Werner, 2011

Je dána množina $X \subseteq \mathbb{R}^n$ a zobrazení $\mathbf{f}: X \rightarrow \mathbb{R}^m$. Cílem je spočítat pro toto zobrazení Taylorův polynom v daném bodě \mathbf{x}^* a poté vizualizovat zobrazení \mathbf{f} a Taylorův polynom. Způsob vizualizace se liší podle dimenzí definičního oboru a oboru hodnot, 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 (Jacobiho matice) zobrazení \mathbf{f} 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 v bodě \mathbf{x}^* (tj. řádkový vektor délky n) a $f''(\mathbf{x}^*)$ je Hessova matice funkce f v bodě \mathbf{x}^* (tj. symetrická matice $n \times n$ druhých parciálních derivací).

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.

Úlohu vypracujeme pro následující zobrazení:

1. $n = 1, m = 1, X = \langle -3, 2 \rangle, f(x) = x^3/3 + x^2/2 - x$
2. $n = 1, m = 2, X = \langle 0, 2\pi \rangle, \mathbf{f}(x) = \begin{bmatrix} \cos x \\ \sin x \end{bmatrix}$
3. $n = 2, m = 1, X = \langle -2, 2 \rangle \times \langle -2, 2 \rangle, f(\mathbf{x}) = f(x_1, x_2) = 2e^{-\mathbf{x}^T \mathbf{x}}$ (e značí Eulerovo číslo)
4. $n = 2, m = 3, X = \langle 0, 2\pi \rangle \times \langle 0, 2\pi \rangle, \mathbf{f}(\mathbf{x}) = \mathbf{f}(x_1, x_2) = \begin{bmatrix} (R + r \cos x_2) \cos x_1 \\ (R + r \cos x_2) \sin x_1 \\ r \sin x_2 \end{bmatrix}$
5. $n = 2, m = 2, X = \langle -1, 1 \rangle \times \langle -1, 1 \rangle, \mathbf{f}(\mathbf{x}) = \mathbf{f}(x_1, x_2) = \mathbf{x} \log(1 + \mathbf{x}^T \mathbf{x})$ (\log značí přirozený logaritmus)
6. $n = 1, m = 3, X$ je jako v bodu 2, zobrazení je složením zobrazení z bodu 2 a zobrazení z bodu 4.

Postup vypracování

Stáhněte si matlabské funkce `prikladn.m`. Číslo `n` odpovídá pořadí ve výše uvedeném seznamu. Každá funkce vizualizuje zobrazení `f` žlutou barvou, definuje bod `x*` (označený jako `xx`) a nakreslí ho jako červené kolečko. Vaším úkolem je doplnit funkce `T1` a `T2`, což jsou Taylorovy polynomy prvního a druhého řádu pro zobrazení `f`. Odkomentováním příslušných řádků se pak polynom prvního řádu zobrazí zeleně a polynom druhého řádu fialově.

Jako vzor jsme úlohu vypracovali pro zobrazení 1.

Pro zobrazení 6 (tj. složení zobrazení 2 a 4) vypracujte pouze polynom prvního řádu. Pro výpočet první totální derivace použijte řetězové pravidlo.

Kontrolou správnosti polynomů je to, že polynomy mají v bodě `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 approximací 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).