

7. Aplikace derivace

Derivace funkce se využívá při řešení úloh technické praxe i teorie. Uvedeme několik z nich: vyčíslení hodnot funkce, výpočet limity, vyšetřování průběhu funkce a zkoumání křivek.

7A. TAYLORŮV POLYNOM

V matematické analýze známe řadu tzv. elementárních funkcí, např. $\sin x$, $\cos x$, e^x , $\ln x$, $\log x$, $\operatorname{tg} x$, $\arcsin x$, $\operatorname{arctg} x$. Známe jejich chování, přesné vyčíslení jejich hodnoty v konkrétním bodě x (až na několik výjimek) však není možné.

Počítat umíme pouze s racionálními čísly, tato čísla umíme sčítat, odčítat a násobit. Proto dovedeme vyčíslit libovolný polynom s racionálními koeficienty v libovolném racionálním bodě. Umíme také dělit, což umožňuje vyčíslit i libovolnou hodnotu racionální funkce.

Jak vyčíslet hodnotu elementární funkce alespoň přibližně? Přesnou hodnotu stejně v praxi nepotřebujeme, stačí hodnota s požadovanou přesností, např. na 3 nebo 6 desetinných míst. K tomu se využívá tzv. Taylorův¹ polynom, který dokáže spočítat hledanou hodnotu s předem danou přesností. Jak to dělá kalkulačka, když počítá například $e^{0.1}$? Kalkulačka v sobě nemá zabudované tabulky hodnot, ale využívá krátké programy, které vyčíslí hodnotu příslušného polynomu v daném bodě s požadovanou přesností. Pro určení hodnoty funkce e^x v bodě $x = 0.1$ lze využít Taylorův polynom pátého stupně funkce e^x , který (jak odvodíme později) má tvar

$$P(x) = 1 + x + \frac{x^2}{2} + \frac{x^3}{6} + \frac{x^4}{24} + \frac{x^5}{120}.$$

Jeho hodnota pro $x = 0.1$ je $1.1051716666\bar{6}$, zatímco $e^{0.1} \doteq 1.10517091807$. Chyba, tj. rozdíl obou hodnot, je malá, asi $7.5 \cdot 10^{-7}$. Poznamenejme, že pro výpočet hodnoty e^x , např. v bodě $x = 10$, by chyba byla příliš velká, proto bude potřeba jiný polynom.

Pro každou elementární funkci je v kalkulačce naprogramovaný algoritmus, který počítá hodnotu funkce pomocí polynomu. Použitý polynom závisí nejen na funkci, ale i na hodnotě x , ve které chceme hodnotu funkce vyčíslit.

Odvození

Uvažujme funkci $f(x)$, kterou chceme approximovat polynomem čtvrtého stupně $T_4(x)$ v okolí bodu nula, ve kterém umíme vyčíslit hodnotu funkce i její derivace. Polynom hledáme ve tvaru

$$T_4(x) = c_0 + c_1 x + c_2 x^2 + c_3 x^3 + c_4 x^4.$$

Jak zvolit koeficienty c_i ? Nejjednodušší je požadovat, aby funkce i polynom měly v bodě $x_0 = 0$ stejně hodnoty i hodnoty derivací:

$$f(0) = T_4(0), \quad f'(0) = T'_4(0), \quad f''(0) = T''_4(0), \quad f^{(3)}(0) = T^{(3)}_4(0), \quad f^{(4)}(0) = T^{(4)}_4(0).$$

První rovnost $f(0) = T_4(0)$ dává

$$f(0) = T_4(x)|_{x=0} = [c_0 + c_1 x + c_2 x^2 + c_3 x^3 + c_4 x^4]_{x=0} = c_0,$$

¹Brook Taylor (1685-1731), anglický matematik.

protože všechny kladné mocniny x^k jsou v bodě $x = 0$ nulové. Odtud plyne vyjádření nultého koeficientu $c_0 = f(0)$. Druhá rovnost, tedy rovnost prvních derivací, dává

$$f'(0) = f'(x)|_{x=0} = T'_4(x)|_{x=0} = [c_1 + 2c_2 x + 3c_3 x^2 + 4c_4 x^3]_{x=0} = c_1,$$

odkud plyne $c_1 = f'(0)$. Rovnost druhých derivací dává

$$f''(0) = T''_4(x)|_{x=0} = [2c_2 + 3 \cdot 2c_3 x + 4 \cdot 3c_4 x^2]_{x=0} = 2c_2,$$

odkud plyne $c_2 = \frac{1}{2}f''(0)$. Rovnost třetích derivací dává

$$f^{(3)}(0) = T^{(3)}_4(x)|_{x=0} = [3 \cdot 2c_3 + 4 \cdot 3 \cdot 2c_4 x]_{x=0} = 3 \cdot 2c_3,$$

odkud plyne $c_3 = \frac{1}{3 \cdot 2}f^{(3)}(0)$. Konečně z rovnosti derivací čtvrtého řádu dostáváme

$$f^{(4)}(0) = T^{(4)}_4(x)|_{x=0} = 4 \cdot 3 \cdot 2 \cdot c_4.$$

Označme součin přirozených čísel od 1 do k symbolem $k!$, tzv. faktoriál čísla k , přitom definujeme $1! = 0! = 1^2$. Potom výsledek můžeme zapsat ve tvaru $c_4 = \frac{1}{4!}f^{(4)}(0)$. Taylorův polynom čtvrtého stupně funkce $f(x)$ tak můžeme zapsat ve tvaru:

$$T_4(x) = \frac{f(0)}{0!} + \frac{f'(0)}{1!}x + \frac{f''(0)}{2!}x^2 + \frac{f^{(3)}(0)}{3!}x^3 + \frac{f^{(4)}(0)}{4!}x^4.$$

V případě polynomu stupně n , k -tý ($k \leq n$) člen $c_k x^k$ po k -té derivaci dává $k! c_k$, tedy z rovnosti $f^{(k)}(0) = T_n^{(k)}(0)$ plyne $c_k = f^{(k)}(0)/k!$. Pokud nás zajímají hodnoty v okolí bodu x_0 , polynom stupně n zapíšeme s tzv. středem v bodě x_0 ve tvaru mocnin dvojčlenu $(x - x_0)$:

$$T_n(x) = c_0 + c_1(x - x_0) + c_2(x - x_0)^2 + c_3(x - x_0)^3 + c_4(x - x_0)^4 + \cdots + c_n(x - x_0)^n.$$

V tomto tvaru lze snadno odvodit koeficienty c_k a také vyčíslit hodnoty v okolí bodu x_0 .

Definice

Zobecnění předchozího odvození vede k definici Taylorova polynomu:

Definice 7.1. (Taylorův polynom) Nechť funkce $f(x)$ má v bodě x_0 derivace do řádu n . Potom Taylorův polynom stupně n se středem v bodě x_0 je polynom

$$\begin{aligned} T_n^{f,x_0}(x) = \sum_{k=0}^n \frac{f^{(k)}(x_0)}{k!} (x - x_0)^k &\equiv f(x_0) + f'(x_0)(x - x_0) + \frac{f''(x_0)}{2!}(x - x_0)^2 + \\ &+ \frac{f^{(3)}(x_0)}{3!}(x - x_0)^3 + \cdots + \frac{f^{(n-1)}(x_0)}{(n-1)!}(x - x_0)^{n-1} + \frac{f^{(n)}(x_0)}{n!}(x - x_0)^n. \end{aligned}$$

Pokud je z kontextu jasné, o kterou funkci a střed jde, symboly funkce f a středu x_0 v označení Taylorova polynomu můžeme vynechat a psát jenom $T_n(x)$.

Taylorův polynom se středem $x_0 = 0$ se nazývá také Maclaurinův polynom.

Pro approximaci hodnot funkce $f(x)$ v bodě x používáme Taylorův polynom se středem v bodě x_0 , který je (podle možností) blízký bodu x , aby chyba approximace byla co nejmenší. V Taylorově polynomu se středem $x_0 \neq 0$ jednotlivé mocniny $(x - x_0)^k$ **neroznásobujeme**, při numerickém vyčíslování jejich hodnoty by docházelo k velkým zaokrouhlovacím chybám.

²Hodnota $0! = 1$ plyne z pravidla $(k+1)! = k!(k+1)$, které pro $k = 0$ dává $1 = 1! = 0! \cdot 1$.

Poznámky 7.2.

- (a) Často se střed Taylorova polynomu označuje a , potom

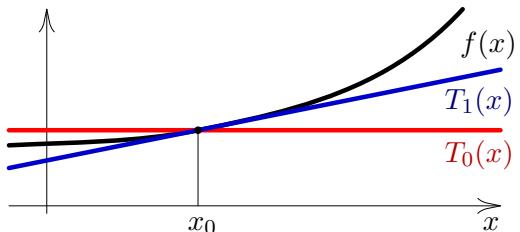
$$T_n^{f,a}(x) = \sum_{k=0}^n \frac{f^{(k)}(a)}{k!} (x-a)^k \equiv f(a) + f'(a)(x-a) + \frac{f''(a)}{2!} (x-a)^2 + \cdots + \frac{f^{(n)}(a)}{n!} (x-a)^n.$$

- (b) Podmínkou existence Taylorova polynomu stupně n funkce $f(x)$ (rozvoje v bodě x_0) je pouze existence derivací funkce $f(x)$ do rádu n v bodě x_0 . Taylorův polynom tak nezávisí na tom, jak se chová funkce $f(x)$ a její derivace v bodech x různých od x_0 . Proto odlišné funkce mohou mít stejné Taylorovy polynomy. Například přičtením násobku $(x - x_0)^{n+1}$ k funkci $f(x)$ dostaneme jinou funkci, Taylorův polynom stupně n se přitom nezmění.

- (c) Taylorův polynom nultého stupně je konstantní funkce $T_0(x) = f(x_0)$.
Taylorův polynom prvního stupně

$$T_1(x) = f(x_0) + f'(x_0)(x - x_0)$$

určuje rovnici tečny $y = T_1(x)$ ke grafu funkce $f(x)$ v bodě x_0 .



Obr. 7.1: Taylorův polynom $T_0(x)$ nultého stupně a $T_1(x)$ prvního stupně funkce $f(x)$.

- (d) Taylorův polynom $T_n^{f,x_0}(x)$ funkce $f(x)$ lze zapsat pomocí diferenciálů $d^k f(x_0)$ s přírůstkem $dx = x - x_0$. Protože

$$\begin{aligned} df(x_0)(x - x_0) &= f'(x_0) \cdot (x - x_0), \\ d^2f(x_0)(x - x_0) &= f''(x_0) \cdot (x - x_0)^2, \\ d^3f(x_0)(x - x_0) &= f^{(3)}(x_0) \cdot (x - x_0)^3, \end{aligned}$$

Taylorův polynom třetího stupně se středem v bodě x_0 můžeme zapsat ve tvaru

$$T_3(x) = f(x_0) + df(x_0)(x - x_0) + \frac{1}{2!} d^2f(x_0)(x - x_0) + \frac{1}{3!} d^3f(x_0)(x - x_0).$$

- (e) Je-li funkce $f(x)$ polynom stupně p , tj. $f(x) = b_0 + b_1 x + b_2 x^2 + \cdots + b_p x^p$, potom Taylorův polynom této funkce stupně $n \geq p$ se středem v $x_0 = 0$ je polynom se stejnými koeficienty b_i . Pokud $n > p$, potom koeficienty u x^{p+1}, \dots, x^n jsou nulové, tj. $T_n^{f,0}(x) \equiv f(x)$. Pokud vezmeme Taylorův polynom této funkce s jiným středem $x_0 \neq 0$, tj.

$$T_n^{f,x_0}(x) = c_0 + c_1(x - x_0) + c_2(x - x_0)^2 + \cdots + c_n(x - x_0)^n,$$

potom příslušný Taylorův polynom má sice jiný tvar a jiné koeficienty, ale dává stejné hodnoty $T_n^{f,x_0}(x) = f(x)$ a po roznásobení mocnin $(x - x_0)^k$ a následné úpravě dostaneme původní polynom $f(x)$.

- (f) Například polynom $f(x) = x^4 - 3x^3 + 4x^2 - 7x + 2$ má v bodě $x_0 = 1$ derivace

$$\begin{aligned} f(1) &= 1 - 3 + 4 - 7 + 2 = -3, \\ f'(1) &= 4 - 9 + 8 - 7 = -4, \\ f''(1) &= 12 - 18 + 8 = 2, \\ f^{(3)}(1) &= 24 - 18 = 6, \\ f^{(4)}(1) &= 24, \end{aligned}$$

vyšší derivace $f^{(k)}(x)$ jsou nulové. Taylorův polynom čtvrtého (i vyššího) stupně je

$$T_4^{f(x),1}(x) = -3 - 4(x-1) + (x-1)^2 + (x-1)^3 + (x-1)^4$$

a po roznásobení dostaneme původní polynom $f(x) = 2 - 7x + 4x^2 - 3x^3 + x^4$.

- (g) Rozdíl hodnoty Taylorova polynomu $T_n(x)$ se středem v bodě x_0 a funkce $f(x)$ se při $x \rightarrow x_0$ zmenšuje. Také při zvyšování stupně polynomu se rozdíl obvykle zmenšuje.
- (h) Pozor, Taylorův polynom je polynomem, tj. součet mocnin $(x-x_0)^k$: člen $(x-x_0)^k$ násobíme hodnotou derivace funkce v bodě x_0 . Studenti však často chybně píší:

$$T_2(x) = f(\textcolor{red}{x}) + f'(\textcolor{red}{x})(x-x_0) + \frac{1}{2}f''(\textcolor{red}{x})(x-x_0)^2,$$

což však **není polynom!** (Kromě případu kdy $f(x)$ je polynom.)

Taylorův polynom vybraných funkcí

Vyčíslením derivací ve vhodném bodě můžeme napsat Taylorův polynom funkce. Uved’me Taylorův polynom vybraných funkcí.

Exponenciální funkce. Funkce e^x je definována na celém \mathbb{R} a má všechny derivace stejné

$$e^x = [e^x]' = [e^x]'' = [e^x]^{(3)} = \cdots = [e^x]^{(k)}.$$

Zvolíme-li $x_0 = 0$, pak jsou všechny derivace $[e^x]_{x=0}^{(k)} = 1$. Taylorův polynom stupně n je proto

$$T_n(x) = \sum_{k=0}^n \frac{x^k}{k!} = 1 + x + \frac{x^2}{2} + \frac{x^3}{3!} + \frac{x^4}{4!} + \frac{x^5}{5!} + \cdots + \frac{x^n}{n!}.$$

Vzorec můžeme použít k vyčíslení Eulerovy konstanty e dosazením $x = 1$

$$e \doteq 1 + 1 + \frac{1}{2} + \frac{1}{3!} + \frac{1}{4!} + \frac{1}{5!} + \cdots + \frac{1}{n!}.$$

K dané přesnosti stačí mnohem menší n , než při výpočtu pomocí limity $(1 + \frac{1}{n})^n$ pro $n \rightarrow \infty$. Pokud za střed x_0 zvolíme bod 1, dostáváme polynom

$$T_n(x) = \sum_{k=0}^n \frac{e}{k!} (x-1)^k = e + e(x-1) + \frac{e}{2} (x-1)^2 + \frac{e}{3!} (x-1)^3 + \frac{e}{4!} (x-1)^4 + \cdots + \frac{e}{n!} (x-1)^n.$$

Poznamenejme, že pro x „blízká“ 0 dává Taylorův polynom se středem $x_0 = 0$ „dobré“ výsledky, pro jiná x by bylo nutno zvolit dosti vysoký stupeň polynomu. Místo toho k vyčíslení e^x využijeme vlastností exponenciální funkce $e^{x+y} = e^x \cdot e^y$, $e^{kx} = (e^x)^k$ umožňující „zmenšit“ x (v absolutní hodnotě). Například e^5 spočítáme vyčíslením $e^{1/2}$ a jeho umocněním na desátou.

Logaritmická funkce. Funkce $\ln x$ je definovaná na intervalu $(0, \infty)$. Proto za střed nelze vzít nulu. Vhodný střed je $x_0 = 1$, jednodušší je však funkci „posunout“ na $\ln(1+x)$ a vzít za

střed $x_0 = 0$. Spočítejme derivace funkce $\ln(1 + x)$:

$$\begin{aligned} [\ln(1 + x)]' &= \frac{1}{1+x}, \\ [\ln(1 + x)]'' &= \frac{-1}{(1+x)^2}, \\ [\ln(1 + x)]^{(3)} &= \frac{2}{(1+x)^3}, \\ \dots &\quad \dots, \\ [\ln(1 + x)]^{(k)} &= (-1)^{k-1}(k-1)! \frac{1}{(1+x)^k}. \end{aligned}$$

Pro $x_0 = 0$ je $f(x_0) = \ln(1 + x_0) = 0$, v dalších členech ve vzorci se nám v podílu $\frac{f^{(k)}(0)}{k!}$ faktoriály zkrátí na $(-1)^{k-1}\frac{1}{k}$. Můžeme proto psát

$$T_n(x) = \sum_{k=1}^n \frac{(-1)^{k-1}}{k} x^k = x - \frac{x^2}{2} + \frac{x^3}{3} - \frac{x^4}{4} + \dots + \frac{(-1)^{n-1}}{n} x^n.$$

Poznámky 7.3.

- (a) Poznamenejme, že tento polynom dává „rozumné“ hodnoty jen pro x „blízké“ 0. Pro $x > 1$ se při zvyšování stupně n Taylorova polynomu chyba zvětšuje, hodnoty $f(x)$ a $T_n(x)$ se stále více „rozbíhají“.
- (b) Pro výpočet funkce $\ln(1 + x)$ pro $x \geq 1$ lze užít trik $\ln(1 + x) = -\ln(\frac{1}{1+x}) = -\ln(1 - \frac{x}{1+x})$, díky kterému lze hodnoty logaritmu počítat pomocí součtu

$$\ln(1 + x) \doteq - \sum_{k=1}^n \frac{(-1)^{k-1}}{k} \left(-\frac{x}{1+x} \right)^k = \sum_{k=1}^n \frac{1}{k} \left(\frac{x}{1+x} \right)^k.$$

- (c) Počítáme-li $\ln(1 + x)$ pro „velká“ x , potom $\frac{x}{1+x}$ je číslo blízké jedničce a bylo by nutné volit vysoký stupeň polynomu. Využijeme proto vlastností logaritmu $\ln(x \cdot y) = \ln x + \ln y$ a například $\ln(1000)$ budeme počítat

$$\ln(1000) = \ln(2^{10} \cdot \frac{1000}{2^{10}}) = 10 \cdot \ln(2) + \ln(\frac{1000}{1024}) = -10 \cdot \ln(\frac{1}{2}) + \ln(\frac{125}{128}),$$

přičemž pro vyčíslení výsledných logaritmů není potřeba vysokého stupně polynomu.

- (d) Koeficienty Taylorova polynomu pro funkci $\ln(1 + x)$ se obvykle odvozují z derivace $[\ln(1 + x)]' = \frac{1}{1+x}$, kterou lze chápat jako součet geometrické řady $\sum_{i=0}^{\infty} q^n = \frac{1}{1-q}$ s kvocientem $q = -x$. Taylorův polynom potom dostaneme integrací jednotlivých členů. Integraci budeme probírat v dalších kapitolách.

Funkce sinus. Funkce $\sin x$ je definovaná na \mathbb{R} . Její derivace řádu $k = 0, 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7$ jsou

$$\sin x, \quad \cos x, \quad -\sin x, \quad -\cos x, \quad \sin x, \quad \cos x, \quad -\sin x, \quad -\cos x, \quad \dots$$

Funkce se opakují s periodou 4, protože $[\sin x]^{(k+4)} = [\sin x]^{(k)}$. Pro střed $x_0 = 0$ dostáváme postupně hodnoty $0, 1, 0, -1, 0, 1, 0, -1, \dots$. Taylorův polynom má proto každý druhý člen roven nule, nenulové jsou jen liché mocniny x . Je to v souladu se skutečností, že funkce $\sin x$ je lichá. Polynom funkce $\sin x$ stupně $2n+1$ lze proto zapsat ve tvaru

$$T_{2n+1}(x) = \sum_{k=0}^n \frac{(-1)^k}{(2k+1)!} x^{2k+1} = x - \frac{1}{3!} x^3 + \frac{1}{5!} x^5 + \dots + \frac{(-1)^n}{(2n+1)!} x^{2n+1}.$$

Jako cvičení napište Taylorův polynom druhého stupně funkce $\sin x$ se středem $x_0 = \frac{\pi}{6}, \frac{\pi}{4}, \frac{\pi}{3}, \frac{\pi}{2}$.

Funkce kosinus. Funkce $\cos x$ je také definovaná na celém \mathbb{R} . Napišme její derivace řádu $k = 0, 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7 \dots$

$$\cos x, -\sin x, -\cos x, \sin x, \cos x, -\sin x, -\cos x, \sin x, \dots$$

Funkce se opět opakují s periodou 4: $[\cos x]^{(k+4)} = [\cos x]^{(k)}$. Pro střed $x_0 = 0$ pak dostáváme hodnoty $1, 0, -1, 0, 1, 0, -1, 0 \dots$. Taylorův polynom má proto každý druhý člen nulový, nenulové jsou jen sudé mocniny x , což je v souladu se skutečností, že funkce $\cos x$ je sudá. Polynom stupně $2n$ lze zapsat ve tvaru

$$T_{2n}(x) = \sum_{k=0}^n \frac{(-1)^k}{(2k)!} x^{2k} = 1 - \frac{1}{2} x^2 + \frac{1}{4!} x^4 + \dots + \frac{(-1)^n}{(2n)!} x^{2n}.$$

Jako cvičení napište Taylorův polynom druhého stupně funkce $\cos x$ se středem $x_0 = \frac{\pi}{6}, \frac{\pi}{4}, \frac{\pi}{3}, \frac{\pi}{2}$.

Poznamenejme, že pro x „vzdálenější“ od nuly k vyčíslení $\sin x$ a $\cos x$ je vhodné „přiblížit“ hodnotu x k nule s využitím známých vzorců $\sin x = \sin(x + 2\pi) = -\sin(x + \pi) = \sin(\pi - x)$ a analogických vzorců pro $\cos x$.

Funkce arkus tangens. Uved' me Taylorův polynom stupně $(2n+1)$ funkce $\operatorname{arctg} x$ pro $x_0 = 0$

$$T_{2n+1}(x) = \sum_{k=0}^n \frac{(-1)^k}{2k+1} x^{2k+1} = x - \frac{x^3}{3} + \frac{x^5}{5} - \frac{x^7}{7} + \dots + \frac{(-1)^n}{2n+1} x^{2n+1}.$$

Vzorec lze pro malé n odvodit derivováním, odvození obecného případu vychází z první derivace $[\operatorname{arctg} x]' = \frac{1}{1+x^2}$, kterou lze brát jako součet geometrické řady s kvocientem $q = -x^2$

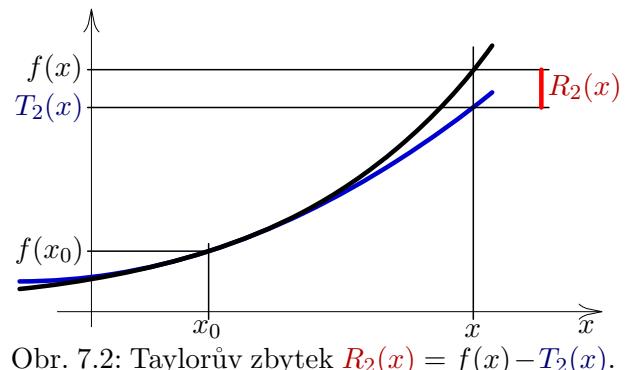
$$[\operatorname{arctg} x]' = \frac{1}{1-(-x^2)} = 1 - x^2 + x^4 - x^6 + x^8 - x^{10} + \dots$$

a jednotlivé členy následně integrovat.

Pozor, ačkoliv funkce $\operatorname{arctg} x$ je definovaná v celém \mathbb{R} , polynom dává „rozumné“ výsledky approximace funkce $\operatorname{arctg} x$ jenom pro $|x| < 1$, pro $|x| > 1$ se chyba stále zvětšuje se zvyšováním stupně polynomu.

Taylorův zbytek

Při approximaci hodnot funkce $f(x)$ příslušným Taylorovým polynomem $T_n(x)$ stupně n nás zajímá „chyba“ approximace, tj. rozdíl skutečné hodnoty $f(x)$ a hodnoty polynomu $T_n(x)$. Označíme jej písmenem $R_n(x)$ podle slova reziduum znamenající zbytek.



Definice 7.4. Bud' $T_n(x)$ Taylorův polynom funkce $f(x)$ stupně n se středem v bodě x_0 . Rozdíl $R_n(x) = f(x) - T_n(x)$ nazýváme **Taylorův zbytek**.

Jak lze odhadnout Taylorův zbytek? Taylorův polynom nultého stupně se středem x_0 je konstantní funkce $T_0(x) = f(x_0)$. Podle Věty o střední hodnotě pro $x > x_0$ Taylorův zbytek lze vyjádřit pomocí první derivace

$$R_0(x) = f(x) - T_0(x) = f(x) - f(x_0) = f'(\xi)(x - x_0), \quad \xi \in (x_0, x).$$

Taylorův zbytek pro Taylorův polynom vyššího stupně lze vyjádřit v tzv. Lagrangeově tvaru pomocí derivace funkce $f(x)$ řádu $(n+1)$:

Věta 7.5. (Taylorova věta) Nechť funkce $f(x)$ má v okolí bodu x_0 derivace do řádu $(n+1)$. Potom pro každé x v tomto okolí existuje ξ mezi body x_0 a x takové, že Taylorův zbytek $R_n(x) = f(x) - T_n(x)$ lze vyjádřit ve tvaru

$$R_n(x) = \frac{f^{(n+1)}(\xi)}{(n+1)!} (x - x_0)^{n+1}.$$

Poznámky 7.6.

- (a) Taylorův zbytek (v uvedeném tzv. Lagrangeově tvaru) má tvar $(n+1)$ -ho členu Taylorova polynomu, jen derivace řádu $n+1$ není v bodě x_0 , ale v bodě ξ ležícím mezi x_0 a x . Abychom nemuseli rozlišovat, zda x je menší nebo větší než x_0 , lze bod ξ napsat ve tvaru $\xi = x_0 + t(x - x_0)$, kde $t \in (0, 1)$.
- (b) Místo označení $f(x) - T_n(x) = R_n(x)$ někteří autoři označují zbytek Taylorova polynomu stupně n symbolem $R_{n+1}(x)$, tj. $f(x) - T_n(x) = R_{n+1}(x)$, kvůli podobnosti uvedeného vyjádření zbytku s $(n+1)$ -ním členem Taylorova polynomu.
- (c) Vedle uvedeného tzv. Lagrangeova tvaru Taylorova zbytku se v literatuře uvádí i tzv. Cauchyův tvar Taylorova zbytku

$$R_n(x) \equiv f(x) - T_n(x) = \frac{f^{(n+1)}(\eta)}{n!} (x - \eta)^n (x - x_0),$$

kde η je opět číslo mezi x_0 a x . Čísla η z Cauchyova a ξ z Lagrangeova vzorce nemusí být stejná. Pro úplnost uvedeme ještě integrální tvar, který udává přesnou hodnotu Taylorova zbytku ve formě určitého integrálu

$$R_n(x) \equiv f(x) - T_n(x) = \int_{x_0}^x \frac{f^{(n+1)}(t)}{n!} (x - t)^n (x - x_0) dt.$$

Pojem určitého integrálu bude probíráno později.

Idea důkazu Taylorovy věty

Pro zájemce odvodíme Taylorův zbytek nejdříve v Cauchyově tvaru pro případ Taylorova polynomu třetího stupně a pro $x > x_0$. Platí

$$R_3(x) \equiv f(x) - T_3(x) = f(x) - f(x_0) - f'(x_0)(x - x_0) - \frac{f''(x_0)}{2}(x - x_0)^2 - \frac{f^{(3)}(x_0)}{3!}(x - x_0)^3.$$

Nyní vezmeme x pevné a x_0 nahradíme proměnnou t . Novou funkci proměnné t označíme $F(t)$

$$F(t) = f(x) - f(t) - f'(t)(x - t) - \frac{f''(t)}{2}(x - t)^2 - \frac{f^{(3)}(t)}{3!}(x - t)^3.$$

Tedy pro $t = x_0$ je $F(x_0) = R_3(x)$ a pro $t = x$ je $F(x) = 0$. Funkci $F(t)$ derivujme podle proměnné t — proměnná x je nyní konstanta, přitom pozor na derivaci $[(x-t)^k]' = -k(x-t)^{k-1}$:

$$\begin{aligned} F'(t) &= -f'(t) - f''(t)(x-t) + f'(t) - \frac{f^{(3)}(t)}{2}(x-t)^2 + f''(t)(x-t) - \\ &\quad - \frac{f^{(4)}(t)}{3!}(x-t)^3 + \frac{f^{(3)}(t)}{2}(x-t)^2. \end{aligned}$$

Tři dvojice členů se navzájem odečtou, čímž získáváme vyjádření derivace funkce $F(t)$

$$F'(t) = -\frac{f^{(4)}(t)}{3!}(x-t)^3. \quad (*)$$

Odvozený vztah pro derivaci nám umožní odvodit tvar Taylorova zbytku.

Cauchyův tvar zbytku odvodíme pomocí Lagrangeovy Věty o střední hodnotě (Věta 6.24). Pro diferencovatelnou funkci $F(t)$ na intervalu $\langle x_0, x \rangle$, existuje $\eta \in (x_0, x)$, že platí

$$F(x) - F(x_0) = F'(\eta) \cdot (x - x_0).$$

Protože $F(x_0) = R_3(x)$ a $F(x) = 0$, platí $F(x) - F(x_0) = -R_3(x)$. Využijeme-li odvozené vyjádření $(*)$ derivace funkce $F(t)$, dostáváme Cauchyův tvar Taylorova zbytku

$$R_3(x) = \frac{f^{(4)}(\eta)}{3!}(x - \eta)^3(x - x_0). \quad \square$$

Nejčastější **Lagrangeův tvar zbytku** dostaneme ze vztahu $(*)$ pomocí následující věty:

Věta 7.7. (Zobecněná věta o střední hodnotě) Buďte $F(t)$ a $g(t)$ spojité funkce na intervalu $\langle a, b \rangle$, mající derivace $F'(t)$, $g'(t)$, přičemž $g'(t) \neq 0$ pro $t \in (a, b)$. Potom existuje $\xi \in (a, b)$ takové, že

$$\frac{F(b) - F(a)}{g(b) - g(a)} = \frac{F'(\xi)}{g'(\xi)}.$$

Tvrzení dokážeme pomocí Rolleovy věty (Věta 6.23). Položme

$$\Phi(t) = (F(t) - F(a))(g(b) - g(a)) - (g(t) - g(a))(F(b) - F(a)).$$

Dosazení $t = a$ a $t = b$ dává nulové hodnoty $\Phi(a) = 0$ a $\Phi(b) = 0$, přitom derivace

$$\Phi'(t) = F'(t)(g(b) - g(a)) - g'(t)(F(b) - F(a)).$$

Podle Rolleovy věty existuje $\xi \in (a, b)$ takové, že $\Phi'(\xi) = 0$, odkud plyne tvrzení. \square

Vraťme se k odvození Taylorova zbytku. Napišme tvrzení předchozí věty pro funkci $F(t)$ a funkci $g(t) = (x-t)^4$ na intervalu $\langle x_0, x \rangle$, tj. $a = x_0$ a $b = x$:

$$\frac{F(x) - F(x_0)}{(x-x)^4 - (x-x_0)^4} = \frac{F'(\xi)}{-4(x-\xi)^3}.$$

Nyní stačí využít $F(x) = 0$, $F(x_0) = R_3(x)$ a dosadit za $F'(\xi)$ z rovnosti $(*)$ pro $t = \xi$. Dostáváme tak

$$\frac{-R_3(x)}{-(x-x_0)^4} = \frac{1}{4(x-\xi)^3} \frac{f^{(4)}(\xi)}{6}(x-\xi)^3 = \frac{f^{(4)}(\xi)}{4!},$$

odkud úpravou dostaneme Lagrangeův tvar zbytku. Důkaz případu $x < x_0$ je stejný. Rozšíření důkazu pro Taylorův polynom k -tého stupně také nečiní potíže. \square

Příklady odhadu Taylorova zbytku

- (a) Ukažme odhad chyby Taylorova polynomu funkce $f(x) = e^x$. Uvažujme polynom $T_5(x)$ se středem $x_0 = 0$ v bodě $x > 0$. Podle Taylorovy věty existuje $\xi \in (x_0, x)$ splňující

$$R_5(x) = \frac{f^{(6)}(\xi)}{6!} x^6 = \frac{e^\xi}{6!} x^6.$$

Protože e^x je rostoucí funkce a $\xi < x$ platí $e^\xi < e^x$. Výsledný odhad vyčíslíme pro $x = 0.2$

$$|R_5(x)| < \frac{e^x}{6!} x^6, \quad |R_5(0.2)| < \frac{e^{0.2}}{6!} (0.2)^6 \doteq 1.09 \cdot 10^{-7}.$$

Jaký stupeň polynomu musíme vzít, aby chyba $e^{0.2}$ byla menší než 10^{-12} ? Platí

$$|R_n(0.2)| < \frac{e^{0.2}}{(n+1)!} (0.2)^{n+1}.$$

Pro $n = 8$ odhad dává chybu $1.7 \cdot 10^{-12}$, pro $n = 9$ je chyba jenom $3.4 \cdot 10^{-14}$. Proto stačí polynom 9. stupně.

- (b) Při odhadu chyby vyčíslení funkce $\sin x$ nebo $\cos x$ lze využít toho, že $|\sin x| \leq 1$ a $|\cos x| \leq 1$, proto pro polynom stupně n se středem v 0 platí

$$|R_n(x)| \leq \frac{|x - x_0|^{n+1}}{(n+1)!}.$$

- (c) Pro x „vzdálenější“ od středu x_0 , tj. pro velké $|x - x_0|$ zbytek $R_n(x)$ je velmi velký. V některých případech (např. Taylorova polynomu pro funkce $\operatorname{arctg} x$) se chyba zvětšuje s vyšším stupněm polynomu. Pro efektivní výpočet hodnoty využijeme vlastnosti funkce.

Například chceme-li vypočítat hodnotu $\sin(10)$ Taylorovým polynomem, hodnotu nejprve upravíme „zmenšením“ argumentu $10 = 3 \cdot \pi + (10 - 3 \cdot \pi) = 3\pi + h$, kde $h \doteq 0.575222038$. Díky vlastnostem funkce $\sin x$ platí $\sin(10) = -\sin(10 - 3\pi) = -\sin(h)$ a Taylorův polynom 7. stupně dává

$$\sin(10) = -\sin(h) \doteq T_7(x) = -h + \frac{h^3}{3!} - \frac{h^5}{5!} + \frac{h^7}{7!} \doteq -0.5440210918.$$

Odhadněme chybu. Jedná se součet typu $s_k = a_0 - a_1 + a_2 - a_3 + \cdots + (-1)^k a_k$, tj. členy součtu strídají znaménko. Přitom navíc velikosti jednotlivých členů a_i se zmenšují $a_0 > a_1 > a_2 > \cdots > a_{n-1} > a_n > 0$. Proto pro lichá k platí $s_{k+2} = s_k + a_{k+1} - a_{k+2} > s_k$ a pro sudá k platí $s_{k+2} = s_k - a_{k+1} + a_{k+2} < s_k$. Označíme-li $s = \lim_{k \rightarrow \infty} s_k$, dostáváme posloupnost nerovností

$$s_1 < s_3 < s_5 < s_7 < \cdots < s < \cdots < s_6 < s_4 < s_2 < s_0.$$

Pro liché k platí $s_k < s < s_{k+1} = s_k + a_{k+1}$. Odečtení s_k dává $0 < s - s_k < a_{k+1}$. Podobně pro sudé k z nerovnosti $s_{k+1} = s_k - a_{k+1} < s < s_k$ plyne $-a_{k+1} < s - s_k < 0$, tj. $0 < s_k - s < a_{k+1}$. V obou případech dostáváme odhad rozdílu $|s_k - s| < a_{k+1}$.

V našem případě rozdíl $|\sin(h) - T_7(h)|$ je menší než další člen $h^9/9!$, tj.

$$|R_7(h)| \leq \frac{h^9}{9!} \doteq 1.9 \cdot 10^{-8}.$$