

## **Module M21**

# **Développements Limités**

C.-A. PILLET

# 1 Polynômes de Taylor

Rappel de la formule de Taylor pour un polynôme qui permet de montrer le

**Théorème.** Soit  $f$  une fonction  $m$  fois dérivable en  $x_0$ . Il existe un et un seul polynôme  $P$ , de degré inférieur ou égal à  $m$ , tel que  $P^{(j)}(x_0) = f^{(j)}(x_0)$  pour  $j = 0, \dots, m$ . Ce polynôme est donné par la formule

$$[f]_{x_0, m}(x) \equiv \sum_{j=0}^m \frac{f^{(j)}(x_0)}{j!} (x - x_0)^j.$$

**Remarque.** Pour tout  $j > m$  on a

$$\frac{d^j}{dx^j} [f]_{x_0, m} = 0.$$

**Exemples.**

1. Si  $P$  est un polynôme de degré  $N$ , alors  $P(x) = [P]_{x_0, m}(x)$  pour tout  $x_0 \in \mathbb{R}$  et pour tout  $m \geq N$ .
2. Pour  $\alpha \in \mathbb{R}$ ,  $f_\alpha(x) = (1-x)^\alpha$  en  $x_0 = 0$ .
3.  $\sin(x)$ ,  $\cos(x)$  et  $\exp(x)$  en  $x_0 = 0$ .
4.  $\arcsin(x)$ ,  $\arccos(x)$  et  $\ln(1+x)$  en  $x_0 = 0$ .

# 2 Formules de Taylor, version qualitative

Soit  $R(x) \equiv f(x) - [f]_{x_0, m}(x)$ . Si  $f$  est  $m$  fois dérivable en  $x_0$ , alors  $R$  l'est aussi et  $R^{(j)}(x_0) = 0$  pour  $j = 0, \dots, m$ . En appliquant  $m-1$  fois le théorème de Lagrange et une fois la définition de la dérivée on obtient le :

**Théorème.** Soit  $f$  une fonction  $m-1$  fois continuellement dérivable sur l'intervalle  $[a, b]$  et admettant une dérivée d'ordre  $m$  en  $x_0 \in ]a, b[$ . Alors il existe une fonction  $\epsilon$  telle que  $\lim_{x \rightarrow x_0} \epsilon(x) = 0$  et

$$f(x) = [f]_{x_0, m}(x) + (x - x_0)^m \epsilon(x).$$

**Exemple.**

Soit  $f(x) = (1-x)^{-1}$  et  $x_0 = 0$ , alors

$$f(x) = \sum_{j=0}^m x^j + x^m \cdot \frac{x}{1-x}.$$

# 3 Formules de Taylor, version quantitative

**Théorème.** Soit  $f$  une fonction  $m$  fois continuellement dérivable sur  $[x_0, x]$  et admettant une dérivée d'ordre  $m+1$  en tout point de  $]x_0, x[$ . Alors il existe un point  $\xi \in ]x_0, x[$  tel que

$$f(x) = [f]_{x_0, m}(x) + \frac{f^{(m+1)}(\xi)}{(m+1)!} (x - x_0)^{m+1}.$$

**Exemple.**

Estimation de l'erreur dans les développements limités de  $\sin$ ,  $\cos$  et  $\exp$ .

## 4 Equivalence et indéterminations

Principe de l'utilisation des développements limités pour lever les indéterminations.

**Notation.** On écrit  $f \sim g$  ( $x \rightarrow x_0$ ) si  $\lim_{x \rightarrow x_0} f(x)/g(x) = 1$ . C'est une relation d'équivalence. (Est-ce vraiment utile? A mon avis  $O(\cdot)$  et  $o(\cdot)$  le sont plus).

**Exemples.**

1.  $\sin(x) \sim x$  ( $x \rightarrow 0$ ).
2.  $\cosh(x) \sim \sinh(x)$  ( $x \rightarrow +\infty$ ).
3.  $\lim_{x \rightarrow 0} \frac{1 - \cos(ax)}{1 - \cos(bx)}$ .
4.  $\lim_{x \rightarrow 0} (x^3 - 5x^2 + 1)^{1/3} - x$ .

## 5 Asymptotes?

Si ça n'a pas été fait au chapitre précédent :

1. Asymptote verticale  $x = x_0$  :  $\lim_{x \rightarrow x_0} f(x) = \pm\infty$ .
2. Asymptote horizontale  $y = a$  :  $\lim_{x \rightarrow \pm\infty} f(x) = a$ .
3. Asymptote oblique  $y = ax + b$  :  $a = \lim_{x \rightarrow \pm\infty} \frac{f(x)}{x}$  et  $b = \lim_{x \rightarrow \pm\infty} f(x) - ax$ .

**Exemples.**

1.  $f(x) = x \ln(e + 1/x)$ .
2.  $f(x) = \exp(1/x) - 1$ .
3.  $f(x) = (x^2 + 2x - 1)/x$ .

## 6 Points critiques

Stratégie pour la détermination du maximum (minimum) absolu d'une fonction différentiable sur un intervalle fermé  $[a, b]$ .

**Théorème.** Soit  $x_0$  un point critique de la fonction  $f$  tel que

$$f'(x_0) = f''(x_0) = \dots = f^{(m-1)}(x_0) = 0,$$

mais  $f^{(m)}(x_0) \neq 0$ . Alors  $f$  admet en  $x_0$  :

1. Un maximum local si  $m$  est pair et  $f^{(m)}(x_0) < 0$ .
2. Un minimum local si  $m$  est pair et  $f^{(m)}(x_0) > 0$ .
3. Un point d'inflexion si  $m$  est impair.

**Remarque.** En pratique, il est souvent plus simple d'étudier le signe de  $f'(x)$  près de  $x_0$ .

**Exemples.**

1.  $f(x) = x - \sin(x)$  et  $g(x) = f(x^2)$  sur  $[-\pi, \pi]$ .
2.  $f(x) = (1 - x^2) \exp(x)$ , sur  $[0, 1]$ .

## 7 Fonctions implicites, résolution d'équations

Calcul des polynômes de Taylor de la fonction réciproque  $g \equiv f^{-1}$  par différenciation de l'équation  $y = f(g(y))$ .

Principe d'utilisation des développements limités pour la résolution d'équations du type

$$f(x, \eta) = 0.$$

**Exemple.**

L'équation de Kepler :

$$x = 1 + \eta \sin(x),$$

définit une fonction  $x = u(\eta)$  telle que  $u(0) = 1$ . Déterminer le développement de  $u(\eta)$  au troisième ordre en  $\eta = 0$ .

On obtient

$$u(\eta) = 1 + \eta \sin(1) + \frac{\eta^2}{2} \sin(2) + \frac{\eta^3}{24} (9 \sin(3) - 3 \sin(1)) + \eta^4 \epsilon(\eta),$$

où  $\lim_{\eta \rightarrow 0} \epsilon(\eta) = 0$ .