

Całka oznaczona Riemanna

IMiP, Inżynieria Obliczeniowa, Analiza matematyczna 2

Anna Bahyrycz

- [1] M. Gewert, Z. Skoczylas, *Analiza matematyczna 2 Definicje, twierdzenia, wzory*, Oficyna Wydawnicza GiS, Wrocław 2011
- [2] M. Gewert, Z. Skoczylas, *Analiza matematyczna 2 Przykłady i zadania*, Oficyna Wydawnicza GiS, Wrocław 2012
- [3] W. Krysicki, L. Włodarski, *Analiza matematyczna w zadaniach*, Wydawnictwo Naukowe PWN, Warszawa 2004

Niech $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ będzie funkcją ograniczoną. Oznaczmy

$$m := \inf f([a, b]), \quad M := \sup f([a, b]).$$

Niech $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ będzie funkcją ograniczoną. Oznaczmy

$$m := \inf f([a, b]), \quad M := \sup f([a, b]).$$

Podziałem \mathcal{P} przedziału $[a, b]$ nazywać będziemy skończony ciąg x_0, x_1, \dots, x_k taki, że

$$a = x_0 < x_1 < \dots < x_{k-1} < x_k = b.$$

Niech $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ będzie funkcją ograniczoną. Oznaczmy

$$m := \inf f([a, b]), \quad M := \sup f([a, b]).$$

Podziałem \mathcal{P} przedziału $[a, b]$ nazywać będziemy skończony ciąg x_0, x_1, \dots, x_k taki, że

$$a = x_0 < x_1 < \dots < x_{k-1} < x_k = b.$$

Średnicą podziału \mathcal{P} nazywamy

$$\delta(\mathcal{P}) := \max\{\Delta x_i : i \in \{1, \dots, k\}\},$$

gdzie $\Delta x_i = x_i - x_{i-1}$, $i \in \{1, \dots, k\}$.

Niech $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ będzie funkcją ograniczoną. Oznaczmy

$$m := \inf f([a, b]), \quad M := \sup f([a, b]).$$

Podziałem \mathcal{P} przedziału $[a, b]$ nazywać będziemy skończony ciąg x_0, x_1, \dots, x_k taki, że

$$a = x_0 < x_1 < \dots < x_{k-1} < x_k = b.$$

Średnicą podziału \mathcal{P} nazywamy

$$\delta(\mathcal{P}) := \max\{\Delta x_i : i \in \{1, \dots, k\}\},$$

gdzie $\Delta x_i = x_i - x_{i-1}$, $i \in \{1, \dots, k\}$. Niech dla

$$m_i := \inf f([x_{i-1}, x_i]), \quad M_i := \sup f([x_{i-1}, x_i]), \quad i \in \{1, \dots, k\}.$$

Niech $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ będzie funkcją ograniczoną. Oznaczmy

$$m := \inf f([a, b]), \quad M := \sup f([a, b]).$$

Podziałem \mathcal{P} przedziału $[a, b]$ nazywać będziemy skończony ciąg x_0, x_1, \dots, x_k taki, że

$$a = x_0 < x_1 < \dots < x_{k-1} < x_k = b.$$

Średnicą podziału \mathcal{P} nazywamy

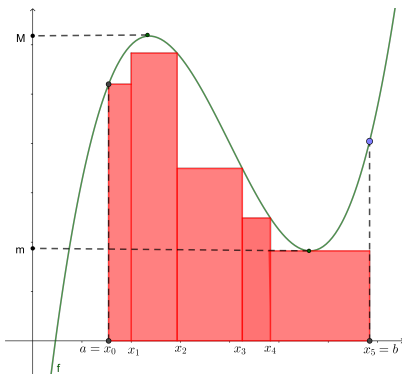
$$\delta(\mathcal{P}) := \max\{\Delta x_i : i \in \{1, \dots, k\}\},$$

gdzie $\Delta x_i = x_i - x_{i-1}$, $i \in \{1, \dots, k\}$. Niech dla

$$m_i := \inf f([x_{i-1}, x_i]), \quad M_i := \sup f([x_{i-1}, x_i]), \quad i \in \{1, \dots, k\}.$$

Dolną (górną) sumą całkową podziału \mathcal{P} nazywamy (odpowiednio)

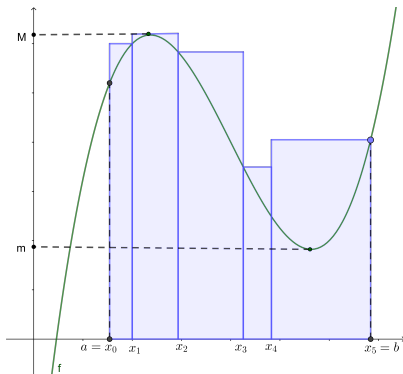
$$s(\mathcal{P}) := \sum_{i=1}^k m_i \Delta x_i, \quad (S(\mathcal{P}) := \sum_{i=1}^k M_i \Delta x_i).$$



Ilustracja: dolnej sumy całkowej

podziału $\mathcal{P} = (x_0, x_1, x_2, x_3, x_4, x_5)$ funkcji f na przedziale $[a, b]$

i



górną sumę całkową

Jeżeli \mathcal{P} , \mathcal{P}' są dwoma podziałami przedziału $[a, b]$ oraz $\mathcal{P} \subset \mathcal{P}'$, mówimy, że \mathcal{P}' jest **podpodziałem** podziału \mathcal{P} .

Jeżeli \mathcal{P} , \mathcal{P}' są dwoma podziałami przedziału $[a, b]$ oraz $\mathcal{P} \subset \mathcal{P}'$, mówimy, że \mathcal{P}' jest **podpodziałem** podziału \mathcal{P} .

Ciąg podziałów (\mathcal{P}_n) przedziału $[a, b]$ nazywamy **normalnym**, jeśli

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \delta(\mathcal{P}_n) = 0.$$

Oznacza to, że gdy n rośnie, to uzyskane podprzedziały (czyli części, na które dzielimy przedział $[a, b]$) są coraz mniejsze.

Uwaga 1

① $m(b - a) \leq s(\mathcal{P}) \leq S(\mathcal{P}) \leq M(b - a)$

Jeżeli \mathcal{P} , \mathcal{P}' są dwoma podziałami przedziału $[a, b]$ oraz $\mathcal{P} \subset \mathcal{P}'$, mówimy, że \mathcal{P}' jest **podpodziałem** podziału \mathcal{P} .

Ciąg podziałów (\mathcal{P}_n) przedziału $[a, b]$ nazywamy **normalnym**, jeśli

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \delta(\mathcal{P}_n) = 0.$$

Oznacza to, że gdy n rośnie, to uzyskane podprzedziały (czyli części, na które dzielimy przedział $[a, b]$) są coraz mniejsze.

Uwaga 1

- 1 $m(b - a) \leq s(\mathcal{P}) \leq S(\mathcal{P}) \leq M(b - a)$
- 2 jeżeli \mathcal{P}' jest podpodziałem podziału \mathcal{P} , to

$$s(\mathcal{P}) \leq s(\mathcal{P}'), \quad S(\mathcal{P}') \leq S(\mathcal{P})$$

Jeżeli \mathcal{P} , \mathcal{P}' są dwoma podziałami przedziału $[a, b]$ oraz $\mathcal{P} \subset \mathcal{P}'$, mówimy, że \mathcal{P}' jest **podpodziałem** podziału \mathcal{P} .

Ciąg podziałów (\mathcal{P}_n) przedziału $[a, b]$ nazywamy **normalnym**, jeśli

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \delta(\mathcal{P}_n) = 0.$$

Oznacza to, że gdy n rośnie, to uzyskane podprzedziały (czyli części, na które dzielimy przedział $[a, b]$) są coraz mniejsze.

Uwaga 1

- 1 $m(b - a) \leq s(\mathcal{P}) \leq S(\mathcal{P}) \leq M(b - a)$
- 2 jeżeli \mathcal{P}' jest podpodziałem podziału \mathcal{P} , to

$$s(\mathcal{P}) \leq s(\mathcal{P}'), \quad S(\mathcal{P}') \leq S(\mathcal{P})$$

- 3 jeżeli (\mathcal{P}_n) jest normalnym ciągiem podziałów, to istnieją granice $\lim_{n \rightarrow \infty} s(\mathcal{P}_n)$ oraz $\lim_{n \rightarrow \infty} S(\mathcal{P}_n)$

Jeżeli \mathcal{P} , \mathcal{P}' są dwoma podziałami przedziału $[a, b]$ oraz $\mathcal{P} \subset \mathcal{P}'$, mówimy, że \mathcal{P}' jest **podpodziałem** podziału \mathcal{P} .

Ciąg podziałów (\mathcal{P}_n) przedziału $[a, b]$ nazywamy **normalnym**, jeśli

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \delta(\mathcal{P}_n) = 0.$$

Oznacza to, że gdy n rośnie, to uzyskane podprzedziały (czyli części, na które dzielimy przedział $[a, b]$) są coraz mniejsze.

Uwaga 1

- 1 $m(b-a) \leq s(\mathcal{P}) \leq S(\mathcal{P}) \leq M(b-a)$
- 2 jeżeli \mathcal{P}' jest podpodziałem podziału \mathcal{P} , to

$$s(\mathcal{P}) \leq s(\mathcal{P}'), \quad S(\mathcal{P}') \leq S(\mathcal{P})$$

- 3 jeżeli (\mathcal{P}_n) jest normalnym ciągiem podziałów, to istnieją granice $\lim_{n \rightarrow \infty} s(\mathcal{P}_n)$ oraz $\lim_{n \rightarrow \infty} S(\mathcal{P}_n)$
- 4 powyższe granice nie zależą od wyboru normalnego ciągu podziałów, nazywamy je odpowiednio **całką dolną** (**górną**) funkcji f i oznaczamy odpowiednio

$$\underline{\int_a^b} f(x) dx := \lim_{n \rightarrow \infty} s(\mathcal{P}_n), \quad \overline{\int_a^b} f(x) dx := \lim_{n \rightarrow \infty} S(\mathcal{P}_n)$$

Definicja 1

Funkcja ograniczona $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ jest *całkowalna w sensie Riemanna* gdy jej całka dolna jest równa całce górnej.

Definicja 1

Funkcja ograniczona $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ jest *całkowalna w sensie Riemanna* gdy jej całka dolna jest równa całce górnej.

Tę wspólną wartość nazywamy *całką oznaczoną Riemanna* funkcji f w przedziale $[a, b]$ i oznaczamy symbolem

$$\int_a^b f(x)dx.$$

Definicja 1

Funkcja ograniczona $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ jest *całkowalna w sensie Riemanna* gdy jej całka dolna jest równa całce górnej.

Tę wspólną wartość nazywamy *całką oznaczoną Riemanna* funkcji f w przedziale $[a, b]$ i oznaczamy symbolem

$$\int_a^b f(x)dx.$$

W powyższej całce liczbę a nazywamy *dolną granicą całkowania*, liczbę b *górną granicą całkowania*, natomiast f *funkcją podcałkową*.

Definicja 1

Funkcja ograniczona $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ jest *całkowalna w sensie Riemanna* gdy jej całka dolna jest równa całce górnej.

Tę wspólną wartość nazywamy *całką oznaczoną Riemanna* funkcji f w przedziale $[a, b]$ i oznaczamy symbolem

$$\int_a^b f(x)dx.$$

W powyższej całce liczbę a nazywamy *dolną granicą całkowania*, liczbę b *górną granicą całkowania*, natomiast f *funkcją podcałkową*.

Ponadto przyjmujemy, że

$$\int_a^a f(x)dx = 0, \quad \int_b^a f(x)dx = - \int_a^b f(x)dx.$$

Definicja 1

Funkcja ograniczona $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ jest *całkowalna w sensie Riemanna* gdy jej całka dolna jest równa całce górnej.

Tę wspólną wartość nazywamy *całką oznaczoną Riemanna* funkcji f w przedziale $[a, b]$ i oznaczamy symbolem

$$\int_a^b f(x)dx.$$

W powyższej całce liczbę a nazywamy *dolną granicą całkowania*, liczbę b *górną granicą całkowania*, natomiast f *funkcją podcałkową*.

Ponadto przyjmujemy, że

$$\int_a^a f(x)dx = 0, \quad \int_b^a f(x)dx = - \int_a^b f(x)dx.$$

Uwaga 2

① $m(b - a) \leq \int_a^b f(x)dx \leq M(b - a)$

Definicja 1

Funkcja ograniczona $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ jest *całkowalna w sensie Riemanna* gdy jej całka dolna jest równa całce górnej.

Tę wspólną wartość nazywamy *całką oznaczoną Riemanna* funkcji f w przedziale $[a, b]$ i oznaczamy symbolem

$$\int_a^b f(x)dx.$$

W powyższej całce liczbę a nazywamy *dolną granicą całkowania*, liczbę b *górną granicą całkowania*, natomiast f *funkcją podcałkową*.

Ponadto przyjmujemy, że

$$\int_a^a f(x)dx = 0, \quad \int_b^a f(x)dx = - \int_a^b f(x)dx.$$

Uwaga 2

- 1 $m(b - a) \leq \int_a^b f(x)dx \leq M(b - a)$
- 2 jeżeli dla dowolnego $\varepsilon > 0$ istnieje podział \mathcal{P} przedziału $[a, b]$ taki, że $S(\mathcal{P}) - s(\mathcal{P}) < \varepsilon$, to f jest całkowalna w sensie Riemanna

Przyjrzyjmy się, w jaki sposób można obliczyć całkę oznaczoną Riemanna korzystając z definicji.

Przykład 1

Obliczyć całkę oznaczoną funkcji stałej f przyjmującej wartość $c \in \mathbb{R}$ na przedziale $[a, b]$.

Przyjrzyjmy się, w jaki sposób można obliczyć całkę oznaczoną Riemanna korzystając z definicji.

Przykład 1

Obliczyć całkę oznaczoną funkcji stałej f przyjmującej wartość $c \in \mathbb{R}$ na przedziale $[a, b]$.

Funkcja f jest ograniczona oraz $m_i = M_i = c$ dla każdego $\Delta x_i \subset [a, b]$, bo f jest funkcją stałą. Rozważając dowolny ciąg podziałów normalnych (\mathcal{P}_n) odcinka $[a, b]$ otrzymujemy

$$\begin{aligned} \int_a^b c \, dx &= \lim_{n \rightarrow \infty} s(\mathcal{P}_n) = \lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{i=1}^n c \Delta x_i \\ &= c \lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{i=1}^n \Delta x_i = c \lim_{n \rightarrow \infty} (x_1 - x_0) + \dots + (x_n - x_{n-1}) = c \lim_{n \rightarrow \infty} (b - a) = c(b - a) \end{aligned}$$

Przyjrzyjmy się, w jaki sposób można obliczyć całkę oznaczoną Riemanna korzystając z definicji.

Przykład 1

Obliczyć całkę oznaczoną funkcji stałej f przyjmującej wartość $c \in \mathbb{R}$ na przedziale $[a, b]$.

Funkcja f jest ograniczona oraz $m_i = M_i = c$ dla każdego $\Delta x_i \subset [a, b]$, bo f jest funkcją stałą. Rozważając dowolny ciąg podziałów normalnych (\mathcal{P}_n) odcinka $[a, b]$ otrzymujemy

$$\begin{aligned} \int_a^b c \, dx &= \lim_{n \rightarrow \infty} s(\mathcal{P}_n) = \lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{i=1}^n c \Delta x_i \\ &= c \lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{i=1}^n \Delta x_i = c \lim_{n \rightarrow \infty} (x_1 - x_0) + \dots + (x_n - x_{n-1}) = c \lim_{n \rightarrow \infty} (b - a) = c(b - a) \end{aligned}$$

i analogicznie

$$\int_a^b c \, dx = \lim_{n \rightarrow \infty} S(\mathcal{P}_n) = \lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{i=1}^n c \Delta x_i = c(b - a).$$

Przyjrzyjmy się, w jaki sposób można obliczyć całkę oznaczoną Riemanna korzystając z definicji.

Przykład 1

Obliczyć całkę oznaczoną funkcji stałej f przyjmującej wartość $c \in \mathbb{R}$ na przedziale $[a, b]$.

Funkcja f jest ograniczona oraz $m_i = M_i = c$ dla każdego $\Delta x_i \subset [a, b]$, bo f jest funkcją stałą. Rozważając dowolny ciąg podziałów normalnych (\mathcal{P}_n) odcinka $[a, b]$ otrzymujemy

$$\begin{aligned} \int_a^b c \, dx &= \lim_{n \rightarrow \infty} s(\mathcal{P}_n) = \lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{i=1}^n c \Delta x_i \\ &= c \lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{i=1}^n \Delta x_i = c \lim_{n \rightarrow \infty} (x_1 - x_0) + \dots + (x_n - x_{n-1}) = c \lim_{n \rightarrow \infty} (b - a) = c(b - a) \end{aligned}$$

i analogicznie

$$\overline{\int_a^b c \, dx} = \lim_{n \rightarrow \infty} S(\mathcal{P}_n) = \lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{i=1}^n c \Delta x_i = c(b - a).$$

Ponieważ całki dolna i górna z funkcji stałej przyjmującej wartość $c \in \mathbb{R}$ na przedziale $[a, b]$ są równe, więc całka oznaczona z tej funkcji na przedziale $[a, b]$ istnieje oraz

$$\int_a^b c \, dx = c(b - a).$$

Wykażemy teraz, że nie każda funkcja ograniczona jest całkowalna.

Przykład 2

Pokazać, że **funkcja Dirichleta** określona wzorem

$$f(x) = \begin{cases} 1 & \text{dla } x \in \mathbb{Q} \\ 0 & \text{dla } x \in \mathbb{R} \setminus \mathbb{Q} \end{cases}$$

nie jest całkowalna w sensie Riemanna na przedziale $[a, b] \subset \mathbb{R}$.

Wykażemy teraz, że nie każda funkcja ograniczona jest całkowalna.

Przykład 2

Pokazać, że **funkcja Dirichleta** określona wzorem

$$f(x) = \begin{cases} 1 & \text{dla } x \in \mathbb{Q} \\ 0 & \text{dla } x \in \mathbb{R} \setminus \mathbb{Q} \end{cases}$$

nie jest całkowalna w sensie Riemanna na przedziale $[a, b] \subset \mathbb{R}$.

Funkcja f jest ograniczona oraz $m_i = 0$ i $M_i = 1$ dla każdego $\Delta x_i \subset [a, b]$, bo w każdym przedziale są zarówno liczby wymierne jak i niewymierne.

Rozważając dowolny ciąg podziałów normalnych (\mathcal{P}_n) odcinka $[a, b]$ otrzymujemy

$$\int_a^b f(x) dx = \lim_{n \rightarrow \infty} s(\mathcal{P}_n) = \lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{i=1}^n 0 \cdot \Delta x_i = 0 \cdot \lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{i=1}^n \Delta x_i = 0 \cdot (b - a) = 0$$

zaś

$$\int_a^b \overline{f(x)} dx = \lim_{n \rightarrow \infty} S(\mathcal{P}_n) = \lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{i=1}^n 1 \cdot \Delta x_i = \lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{i=1}^n \Delta x_i = b - a.$$

Wykażemy teraz, że nie każda funkcja ograniczona jest całkowalna.

Przykład 2

Pokazać, że funkcja Dirichleta określona wzorem

$$f(x) = \begin{cases} 1 & \text{dla } x \in \mathbb{Q} \\ 0 & \text{dla } x \in \mathbb{R} \setminus \mathbb{Q} \end{cases}$$

nie jest całkowalna w sensie Riemanna na przedziale $[a, b] \subset \mathbb{R}$.

Funkcja f jest ograniczona oraz $m_i = 0$ i $M_i = 1$ dla każdego $\Delta x_i \subset [a, b]$, bo w każdym przedziale są zarówno liczby wymierne jak i niewymierne.

Rozważając dowolny ciąg podziałów normalnych (\mathcal{P}_n) odcinka $[a, b]$ otrzymujemy

$$\int_a^b f(x) dx = \lim_{n \rightarrow \infty} s(\mathcal{P}_n) = \lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{i=1}^n 0 \cdot \Delta x_i = 0 \cdot \lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{i=1}^n \Delta x_i = 0 \cdot (b - a) = 0$$

zaś

$$\overline{\int_a^b f(x) dx} = \lim_{n \rightarrow \infty} S(\mathcal{P}_n) = \lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{i=1}^n 1 \cdot \Delta x_i = \lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{i=1}^n \Delta x_i = b - a.$$

Ponieważ całki dolna i górna z funkcji Dirichleta na dowolnym przedziale $[a, b]$ są różne więc całka oznaczona Riemanna z tej funkcji na przedziale $[a, b]$ nie istnieje.

Przykład 3

Oszacować wartość całki

$$\int_0^2 \sqrt{1+x^4} dx.$$

Przykład 3

Oszacować wartość całki

$$\int_0^2 \sqrt{1+x^4} dx.$$

Obliczenie tej całki nie byłoby łatwym zadaniem.

Zauważmy, że dla każdego $x \in [0, 2]$ zachodzą nierówności $0 \leq x^4 \leq 16$, a zatem $1 \leq 1+x^4 \leq 17$. Ponieważ funkcja pierwiastkowa jest funkcją rosnącą, to

$$1 \leq \sqrt{1+x^4} \leq \sqrt{17}.$$

Przykład 3

Oszacować wartość całki

$$\int_0^2 \sqrt{1+x^4} dx.$$

Obliczenie tej całki nie byłoby łatwym zadaniem.

Zauważmy, że dla każdego $x \in [0, 2]$ zachodzą nierówności $0 \leq x^4 \leq 16$, a zatem $1 \leq 1+x^4 \leq 17$. Ponieważ funkcja pierwiastkowa jest funkcją rosnącą, to

$$1 \leq \sqrt{1+x^4} \leq \sqrt{17}.$$

Skoro długość przedziału całkowania wynosi 2, to na mocy Uwagi 2 dostajemy następujące oszacowanie wartości całki:

$$2 \leq \int_0^2 \sqrt{1+x^4} dx \leq 2\sqrt{17}.$$

Twierdzenie 1

Funkcja ciągła na przedziale $[a, b]$ jest całkowalna w sensie Riemanna na tym przedziale.

Warunki wystarczające całkowalności

Twierdzenie 1

Funkcja ciągła na przedziale $[a, b]$ jest całkowalna w sensie Riemanna na tym przedziale.

Twierdzenie 2

Funkcja monotoniczna na przedziale $[a, b]$ jest całkowalna w sensie Riemanna na tym przedziale.

Warunki wystarczające całkowalności

Twierdzenie 1

Funkcja ciągła na przedziale $[a, b]$ jest całkowalna w sensie Riemanna na tym przedziale.

Twierdzenie 2

Funkcja monotoniczna na przedziale $[a, b]$ jest całkowalna w sensie Riemanna na tym przedziale.

Twierdzenie 3

Funkcja, która ma skończoną liczbę punktów nieciągłości w przedziale $[a, b]$ jest całkowalna w sensie Riemanna na tym przedziale.

Korzystając z definicji całki oznaczonej Riemanna obliczyć

$$\int_0^2 x \, dx.$$

Korzystając z definicji całki oznaczonej Riemanna obliczyć

$$\int_0^2 x \, dx.$$

Funkcja podcałkowa $f(x) = x$ jest funkcją ciągłą, stąd na mocy Twierdzenia 1 całka ta istnieje. Zatem przy dowolnym wyborze ciągu podziałów normalnych odcinka $[0, 2]$ całka dolna i górna są równe. Możemy więc wybrać jeden szczególny ciąg podziałów normalnych (\mathcal{P}_n) odcinka $[0, 2]$ w taki sposób, by łatwo było obliczyć granicę $\lim_{n \rightarrow +\infty} S(\mathcal{P}_n)$.

Korzystając z definicji całki oznaczonej Riemanna obliczyć

$$\int_0^2 x \, dx.$$

Funkcja podcałkowa $f(x) = x$ jest funkcją ciągłą, stąd na mocy Twierdzenia 1 całka ta istnieje. Zatem przy dowolnym wyborze ciągu podziałów normalnych odcinka $[0, 2]$ całka dolna i górna są równe. Możemy więc wybrać jeden szczególny ciąg podziałów normalnych (\mathcal{P}_n) odcinka $[0, 2]$ w taki sposób, by łatwo było obliczyć granicę $\lim_{n \rightarrow +\infty} S(\mathcal{P}_n)$. Dla ustalonego n wybierzmy punkty podziału $x_i = \frac{2}{n}i$, wówczas $M_i = \frac{2}{n}i$ dla $i = 1, \dots, n$. Każdy z odcinków $[x_{i-1}, x_i]$ ma tę samą długość $\Delta x_i = \frac{2}{n}$. Oznacza to, że

$$\delta(\mathcal{P}_n) = \frac{2}{n}, \quad \text{a stąd} \quad \lim_{n \rightarrow +\infty} \delta(\mathcal{P}_n) = 0.$$

Korzystając z definicji całki oznaczonej Riemanna obliczyć

$$\int_0^2 x \, dx.$$

Funkcja podcałkowa $f(x) = x$ jest funkcją ciągłą, stąd na mocy Twierdzenia 1 całka ta istnieje. Zatem przy dowolnym wyborze ciągu podziałów normalnych odcinka $[0, 2]$ całka dolna i górna są równe. Możemy więc wybrać jeden szczególny ciąg podziałów normalnych (\mathcal{P}_n) odcinka $[0, 2]$ w taki sposób, by łatwo było obliczyć granicę $\lim_{n \rightarrow +\infty} S(\mathcal{P}_n)$. Dla ustalonego n wybierzmy punkty podziału $x_i = \frac{2}{n}i$, wówczas $M_i = \frac{2}{n}i$ dla $i = 1, \dots, n$. Każdy z odcinków $[x_{i-1}, x_i]$ ma tę samą długość $\Delta x_i = \frac{2}{n}$. Oznacza to, że

$$\delta(\mathcal{P}_n) = \frac{2}{n}, \quad \text{a stąd} \quad \lim_{n \rightarrow +\infty} \delta(\mathcal{P}_n) = 0.$$

Uwzględniając to możemy wykonać następujące obliczenia:

$$\begin{aligned} \int_0^2 x \, dx &= \overline{\int_0^2 x \, dx} = \lim_{n \rightarrow \infty} S(\mathcal{P}_n) = \lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{i=1}^n M_i \Delta x_i = \lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{i=1}^n \left(\frac{2}{n}i\right) \frac{2}{n} = \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{4}{n^2} \sum_{i=1}^n i \\ &= \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{4}{n^2} \cdot (1 + 2 + \dots + n) = \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{4}{n^2} \cdot \frac{(1+n)n}{2} = 2 \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{1+n}{n} = 2. \end{aligned}$$

Analizując Przykład 4 otrzymujemy następujący

Wniosek 1

Jeżeli funkcja f jest całkowna na przedziale $[a, b]$, to

$$\int_a^b f(x) dx = \lim_{n \rightarrow \infty} \left[\frac{b-a}{n} \sum_{i=1}^n f\left(a + i \frac{b-a}{n}\right) \right].$$

Analizując Przykład 4 otrzymujemy następujący

Wniosek 1

Jeżeli funkcja f jest całkowna na przedziale $[a, b]$, to

$$\int_a^b f(x) dx = \lim_{n \rightarrow \infty} \left[\frac{b-a}{n} \sum_{i=1}^n f\left(a + i \frac{b-a}{n}\right) \right].$$

Przykład 5

Korzystając z definicji całki oznaczonej Riemanna uzasadnić równość:

$$\lim_{n \rightarrow +\infty} \frac{1^2 + 2^2 + \dots + n^2}{n^3} = \frac{1}{3}.$$

Analizując Przykład 4 otrzymujemy następujący

Wniosek 1

Jeżeli funkcja f jest całkowna na przedziale $[a, b]$, to

$$\int_a^b f(x) dx = \lim_{n \rightarrow \infty} \left[\frac{b-a}{n} \sum_{i=1}^n f\left(a + i \frac{b-a}{n}\right) \right].$$

Przykład 5

Korzystając z definicji całki oznaczonej Riemanna uzasadnić równość:

$$\lim_{n \rightarrow +\infty} \frac{1^2 + 2^2 + \dots + n^2}{n^3} = \frac{1}{3}.$$

W rozwiązaniu skorzystamy z Wniosku 1. Mamy

$$\lim_{n \rightarrow +\infty} \frac{1^2 + 2^2 + \dots + n^2}{n^3} = \lim_{n \rightarrow +\infty} \left[\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \left(\frac{i}{n}\right)^2 \right].$$

We wzorze z Wniosku 1 przyjmujemy $[a, b] = [0, 1]$ oraz $f(x) = x^2$ i dostajemy

$$\lim_{n \rightarrow +\infty} \frac{1^2 + 2^2 + \dots + n^2}{n^3} = \int_0^1 x^2 dx \quad (\text{dalej z Twierdzenia Newtona-Leibniza}).$$

Drugie zasadnicze twierdzenie rachunku całki oznaczonej

Riemanna opisujące związek między całką oznaczoną i nieoznaczoną

Twierdzenie 4 (Newtona- Leibniza)

Jeżeli $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ jest funkcją ciągłą, to ma ona funkcję pierwotną F oraz

$$\int_a^b f(x)dx = F(b) - F(a).$$

Drugie zasadnicze twierdzenie rachunku całki oznaczonej Riemanna

opisujące związek między całką oznaczoną i nieoznaczoną

Twierdzenie 4 (Newtona- Leibniza)

Jeżeli $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ jest funkcją ciągłą, to ma ona funkcję pierwotną F oraz

$$\int_a^b f(x)dx = F(b) - F(a).$$

Różnicę wartości funkcji pierwotnej na końcach przedziału występującą w powyższym wzorze zapisujemy również w następujący sposób:

$$F(x) \Big|_a^b = F(b) - F(a).$$

Drugie zasadnicze twierdzenie rachunku całki oznaczonej Riemanna

opisujące związek między całką oznaczoną i nieoznaczoną

Twierdzenie 4 (Newtona- Leibniza)

Jeżeli $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ jest funkcją ciągłą, to ma ona funkcję pierwotną F oraz

$$\int_a^b f(x)dx = F(b) - F(a).$$

Różnicę wartości funkcji pierwotnej na końcach przedziału występującą w powyższym wzorze zapisujemy również w następujący sposób:

$$F(x) \Big|_a^b = F(b) - F(a).$$

Przykład 6

Obliczyć:

(a) $\int_0^1 x^2 dx$

Drugie zasadnicze twierdzenie rachunku całki oznaczonej Riemanna

opisujące związek między całką oznaczoną i nieoznaczoną

Twierdzenie 4 (Newtona- Leibniza)

Jeżeli $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ jest funkcją ciągłą, to ma ona funkcję pierwotną F oraz

$$\int_a^b f(x)dx = F(b) - F(a).$$

Różnicę wartości funkcji pierwotnej na końcach przedziału występującą w powyższym wzorze zapisujemy również w następujący sposób:

$$F(x) \Big|_a^b = F(b) - F(a).$$

Przykład 6

Obliczyć:

$$(a) \int_0^1 x^2 dx = \left(\frac{1}{3}x^3 + C \right) \Big|_0^1 = \frac{1}{3} \cdot 1^3 + C - \left(\frac{1}{3} \cdot 0^3 + C \right) = \frac{1}{3};$$

Drugie zasadnicze twierdzenie rachunku całki oznaczonej Riemanna

opisujące związek między całką oznaczoną i nieoznaczoną

Twierdzenie 4 (Newtona- Leibniza)

Jeżeli $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ jest funkcją ciągłą, to ma ona funkcję pierwotną F oraz

$$\int_a^b f(x) dx = F(b) - F(a).$$

Różnicę wartości funkcji pierwotnej na końcach przedziału występującą w powyższym wzorze zapisujemy również w następujący sposób:

$$F(x) \Big|_a^b = F(b) - F(a).$$

Przykład 6

Obliczyć:

(a) $\int_0^1 x^2 dx = \left(\frac{1}{3}x^3 + C \right) \Big|_0^1 = \frac{1}{3} \cdot 1^3 + C - \left(\frac{1}{3} \cdot 0^3 + C \right) = \frac{1}{3};$

(b) $\int_0^\pi \sin x dx$

Drugie zasadnicze twierdzenie rachunku całki oznaczonej Riemanna

opisujące związek między całką oznaczoną i nieoznaczoną

Twierdzenie 4 (Newtona- Leibniza)

Jeżeli $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ jest funkcją ciągłą, to ma ona funkcję pierwotną F oraz

$$\int_a^b f(x) dx = F(b) - F(a).$$

Różnicę wartości funkcji pierwotnej na końcach przedziału występującą w powyższym wzorze zapisujemy również w następujący sposób:

$$F(x) \Big|_a^b = F(b) - F(a).$$

Przykład 6

Obliczyć:

$$(a) \int_0^1 x^2 dx = \left(\frac{1}{3}x^3 + C \right) \Big|_0^1 = \frac{1}{3} \cdot 1^3 + C - \left(\frac{1}{3} \cdot 0^3 + C \right) = \frac{1}{3};$$

$$(b) \int_0^\pi \sin x dx = (-\cos x + C) \Big|_0^\pi$$

Drugie zasadnicze twierdzenie rachunku całki oznaczonej

Riemanna opisujące związek między całką oznaczoną i nieoznaczoną

Twierdzenie 4 (Newtona- Leibniza)

Jeżeli $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ jest funkcją ciągłą, to ma ona funkcję pierwotną F oraz

$$\int_a^b f(x)dx = F(b) - F(a).$$

Różnicę wartości funkcji pierwotnej na końcach przedziału występującą w powyższym wzorze zapisujemy również w następujący sposób:

$$F(x) \Big|_a^b = F(b) - F(a).$$

Przykład 6

Obliczyć:

$$(a) \int_0^1 x^2 dx = \left(\frac{1}{3}x^3 + C \right) \Big|_0^1 = \frac{1}{3} \cdot 1^3 + C - \left(\frac{1}{3} \cdot 0^3 + C \right) = \frac{1}{3};$$

$$(b) \int_0^\pi \sin x dx = (-\cos x + C) \Big|_0^\pi = -\cos \pi + C - (-\cos 0 + C) = 1 + C + 1 - C = 2.$$

Twierdzenie 5 (O liniowości całki oznaczonej)

Niech $f, g : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ będą funkcjami całkwalnymi w sensie Riemanna i niech $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$. Wówczas

$$\int_a^b (\alpha f(x) + \beta g(x)) dx = \alpha \int_a^b f(x) dx + \beta \int_a^b g(x) dx.$$

Twierdzenie 5 (O liniowości całki oznaczonej)

Niech $f, g : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ będą funkcjami całkowanymi w sensie Riemanna i niech $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$. Wówczas

$$\int_a^b (\alpha f(x) + \beta g(x)) dx = \alpha \int_a^b f(x) dx + \beta \int_a^b g(x) dx.$$

Twierdzenie 6 (O addytywności całki względem przedziału całkowania)

Niech $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ będzie funkcją całkowaną w sensie Riemanna oraz $c \in (a, b)$. Wówczas

$$\int_a^b f(x) dx = \int_a^c f(x) dx + \int_c^b f(x) dx.$$

Przykład 7

Obliczyć

$$\int_{-1}^2 |x| dx.$$

Przykład 7

Obliczyć

$$\int_{-1}^2 |x| dx.$$

Ponieważ

$$|x| = \begin{cases} x & \text{dla } x \geq 0 \\ -x & \text{dla } x < 0 \end{cases},$$

więc korzystając najpierw z Twierdzenia o addytywności całki względem przedziału całkowania, a następnie z Twierdzenia Newtona-Leibniza otrzymujemy

$$\begin{aligned} \int_{-1}^2 |x| dx &= \int_{-1}^0 |x| dx + \int_0^2 |x| dx \\ &= \int_{-1}^0 -x dx + \int_0^2 x dx = -\frac{1}{2}x^2 \Big|_{-1}^0 + \frac{1}{2}x^2 \Big|_0^2 \\ &= -\frac{1}{2} \cdot 0^2 - \left(-\frac{1}{2} \cdot (-1)^2 \right) + \frac{1}{2} \cdot 2^2 - \frac{1}{2} \cdot 0^2 \\ &= \frac{1}{2} + 2 = 2\frac{1}{2}. \end{aligned}$$

Twierdzenie 7

Niech $f, g : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ oraz f będzie funkcją całkowaną w sensie Riemanna i niech funkcja g różni się od funkcji f tylko w skończonej liczbie punktów. Wówczas funkcja g jest całkowana w sensie Riemanna oraz

$$\int_a^b f(x)dx = \int_a^b g(x)dx.$$

Twierdzenie 7

Niech $f, g : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ oraz f będzie funkcją całkowaną w sensie Riemanna i niech funkcja g różni się od funkcji f tylko w skończonej liczbie punktów. Wówczas funkcja g jest całkowna w sensie Riemanna oraz

$$\int_a^b f(x)dx = \int_a^b g(x)dx.$$

Twierdzenie 8

Niech $f, g : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ będą funkcjami całkowanymi w sensie Riemanna i niech $f(x) \leq g(x)$ dla $x \in [a, b]$. Wówczas

$$\int_a^b f(x)dx \leq \int_a^b g(x)dx.$$

Twierdzenie 9 (O oszacowaniu wartości bezwzględnej całki)

Jeżeli f jest funkcją całkowlaną na przedziale $[a, b]$, to

$$\left| \int_a^b f(x) dx \right| \leq \int_a^b |f(x)| dx.$$

Twierdzenie 9 (O oszacowaniu wartości bezwzględnej całki)

Jeżeli f jest funkcją całkowlaną na przedziale $[a, b]$, to

$$\left| \int_a^b f(x) dx \right| \leq \int_a^b |f(x)| dx.$$

Twierdzenie 10 (O wartości średniej)

Jeżeli f jest funkcją ciągłą na przedziale $[a, b]$, to istnieje punkt $c \in [a, b]$ taki, że

$$f(c) = \frac{1}{b-a} \int_a^b f(x) dx.$$

Twierdzenie 11

Jeżeli funkcje f, g mają ciągłe pochodne na przedziale $[a, b]$, to

$$\int_a^b f(x)g'(x)dx = f(b)g(b) - f(a)g(a) - \int_a^b f'(x)g(x)dx.$$

Twierdzenie 11

Jeżeli funkcje f, g mają ciągłe pochodne na przedziale $[a, b]$, to

$$\int_a^b f(x)g'(x)dx = f(b)g(b) - f(a)g(a) - \int_a^b f'(x)g(x)dx.$$

Przykład 8

Obliczyć

$$\int_1^e \ln x \, dx.$$

Twierdzenie 11

Jeżeli funkcje f, g mają ciągłe pochodne na przedziale $[a, b]$, to

$$\int_a^b f(x)g'(x)dx = f(b)g(b) - f(a)g(a) - \int_a^b f'(x)g(x)dx.$$

Przykład 8

Obliczyć

$$\int_1^e \ln x \, dx.$$

$$\begin{aligned} \int_1^e \ln x \, dx &= \left| \begin{array}{l} u(x) = \ln x \quad u'(x) = \frac{1}{x} \\ v'(x) = 1 \quad v(x) = x \end{array} \right| = x \ln x \Big|_1^e - \int_1^e \frac{1}{x} \cdot x \, dx \\ &= x \ln x \Big|_1^e - x \Big|_1^e = e - 0 - (e - 1) = 1. \end{aligned}$$

Twierdzenie 11

Jeżeli funkcje f, g mają ciągłe pochodne na przedziale $[a, b]$, to

$$\int_a^b f(x)g'(x)dx = f(b)g(b) - f(a)g(a) - \int_a^b f'(x)g(x)dx.$$

Przykład 8

Obliczyć

$$\int_1^e \ln x \, dx.$$

$$\begin{aligned} \int_1^e \ln x \, dx &= \left| \begin{array}{l} u(x) = \ln x \quad u'(x) = \frac{1}{x} \\ v'(x) = 1 \quad v(x) = x \end{array} \right| = x \ln x \Big|_1^e - \int_1^e \frac{1}{x} \cdot x \, dx \\ &= x \ln x \Big|_1^e - x \Big|_1^e = e - 0 - (e - 1) = 1. \end{aligned}$$

Uwaga. Można również najpierw znaleźć funkcję pierwotną funkcji $f(x) = \ln x$ i zastosować Twierdzenie Newtona-Leibniza, tzn.

$$\int \ln x \, dx = x \ln x - x + C, \quad \text{a stąd} \quad \int_1^e \ln x \, dx = (x \ln x - x) \Big|_1^e = e - e - (0 - 1) = 1.$$

Niech $\varphi : [a, b] \rightarrow [\alpha, \beta]$ i $f : [\alpha, \beta] \rightarrow \mathbb{R}$ będą funkcjami ciągłymi. Jeżeli φ ma ciągłą pochodną na przedziale $[a, b]$, to

$$\int_a^b f(\varphi(x))\varphi'(x)dx = \int_{\varphi(a)}^{\varphi(b)} f(t)dt.$$

I twierdzenie 12

Niech $\varphi : [a, b] \rightarrow [\alpha, \beta]$ i $f : [\alpha, \beta] \rightarrow \mathbb{R}$ będą funkcjami ciągłymi. Jeżeli φ ma ciągłą pochodną na przedziale $[a, b]$, to

$$\int_a^b f(\varphi(x))\varphi'(x)dx = \int_{\varphi(a)}^{\varphi(b)} f(t)dt.$$

Przykład 9

Obliczyć

$$\int_0^1 \frac{x}{\sqrt{x^2 + 1}} dx.$$

Niech $\varphi : [a, b] \rightarrow [\alpha, \beta]$ i $f : [\alpha, \beta] \rightarrow \mathbb{R}$ będą funkcjami ciągłymi. Jeżeli φ ma ciągłą pochodną na przedziale $[a, b]$, to

$$\int_a^b f(\varphi(x))\varphi'(x)dx = \int_{\varphi(a)}^{\varphi(b)} f(t)dt.$$

Przykład 9

Obliczyć

$$\int_0^1 \frac{x}{\sqrt{x^2+1}} dx.$$

$$\int_0^1 \frac{x}{\sqrt{x^2+1}} dx = \left| \begin{array}{l} t = x^2 + 1 \\ dt = 2x dx \\ \frac{1}{2} dt = x dx \end{array} \right| = \frac{1}{2} \int_1^2 \frac{dt}{\sqrt{t}} = \sqrt{t} \Big|_1^2 = \sqrt{2} - 1.$$

Zauważmy, że dokonaliśmy tu następującej zmiany wartości granic całkowania:

x	0	1
$t = x^2 + 1$	1	2

Niech $\varphi : [a, b] \rightarrow [\alpha, \beta]$ i $f : [\alpha, \beta] \rightarrow \mathbb{R}$ będą funkcjami ciągłymi. Jeżeli φ ma ciągłą pochodną na przedziale $[a, b]$, to

$$\int_a^b f(\varphi(x))\varphi'(x)dx = \int_{\varphi(a)}^{\varphi(b)} f(t)dt.$$

Przykład 9

Obliczyć

$$\int_0^1 \frac{x}{\sqrt{x^2+1}} dx.$$

$$\int_0^1 \frac{x}{\sqrt{x^2+1}} dx = \left| \begin{array}{l} t = x^2 + 1 \\ dt = 2x dx \\ \frac{1}{2} dt = x dx \end{array} \right| = \frac{1}{2} \int_1^2 \frac{dt}{\sqrt{t}} = \sqrt{t} \Big|_1^2 = \sqrt{2} - 1.$$

Zauważmy, że dokonaliśmy tu następującej zmiany wartości granic całkowania:

x	0	1
$t = x^2 + 1$	1	2

Uwaga. Można również najpierw znaleźć funkcję pierwotną funkcji $f(x) = \frac{x}{\sqrt{x^2+1}}$ (czyli $\int \frac{x}{\sqrt{x^2+1}} dx$) i zastosować Twierdzenie Newtona-Leibniza.

Na podstawie twierdzenia o całkowaniu przez podstawienie możemy sformułować następujące wnioski.

Wniosek 2 (O całce z funkcji parzystej w przedziale symetrycznym względem zera)

Jeżeli a jest liczbą dodatnią, natomiast $f : [-a, a] \rightarrow \mathbb{R}$ jest parzystą funkcją ciągłą, to

$$\int_{-a}^a f(x) dx = 2 \int_0^a f(x) dx.$$

Na podstawie twierdzenia o całkowaniu przez podstawienie możemy sformułować następujące wnioski.

Wniosek 2 (O całce z funkcji parzystej w przedziale symetrycznym względem zera)

Jeżeli a jest liczbą dodatnią, natomiast $f : [-a, a] \rightarrow \mathbb{R}$ jest parzystą funkcją ciągłą, to

$$\int_{-a}^a f(x) dx = 2 \int_0^a f(x) dx.$$

DOWÓD.

$$\int_{-a}^a f(x) dx = \int_{-a}^0 f(x) dx + \int_0^a f(x) dx.$$

Dokonując w pierwszej z całek występujących w powyższej sumie podstawienia $t = -x$ i stosownej zmiany granic całkowania

x	$-a$	0
$t = -x$	a	0

otrzymujemy

$$-\int_a^0 f(-t) dt + \int_0^a f(x) dx = \int_0^a f(-t) dt + \int_0^a f(x) dx = 2 \int_0^a f(x) dx.$$

Ostatnia równość wynika z faktu, że f jest funkcją parzystą oraz zamiany symbolu zmiennej całkowania z t na x .

Rozumując analogicznie jak powyżej, możemy otrzymać kolejny wniosek.

Wniosek 3 (O całce z funkcji nieparzystej w przedziale symetrycznym względem zera)

Jeżeli a jest liczbą dodatnią, natomiast $f : [-a, a] \rightarrow \mathbb{R}$ jest nieparzystą funkcją ciągłą, to

$$\int_{-a}^a f(x) dx = 0.$$

Rozumując analogicznie jak powyżej, możemy otrzymać kolejny wniosek.

Wniosek 3 (O całce z funkcji nieparzystej w przedziale symetrycznym względem zera)

Jeżeli a jest liczbą dodatnią, natomiast $f : [-a, a] \rightarrow \mathbb{R}$ jest nieparzystą funkcją ciągłą, to

$$\int_{-a}^a f(x) dx = 0.$$

Powyższe wnioski mają dość duże znaczenie w praktycznych obliczeniach, gdyż niejednokrotnie prościej jest znaleźć wartość funkcji pierwotnej w zerze niż w $-a$. W szczególności powyższy wniosek pozwala natychmiast podać wartość liczbową niektórych całek bez konieczności przeprowadzania złożonych rachunków.

Rozumując analogicznie jak powyżej, możemy otrzymać kolejny wniosek.

Wniosek 3 (O całce z funkcji nieparzystej w przedziale symetrycznym względem zera)

Jeżeli a jest liczbą dodatnią, natomiast $f : [-a, a] \rightarrow \mathbb{R}$ jest nieparzystą funkcją ciągłą, to

$$\int_{-a}^a f(x) dx = 0.$$

Powyższe wnioski mają dość duże znaczenie w praktycznych obliczeniach, gdyż niejednokrotnie prościej jest znaleźć wartość funkcji pierwotnej w zerze niż w $-a$. W szczególności powyższy wniosek pozwala natychmiast podać wartość liczbową niektórych całek bez konieczności przeprowadzania złożonych rachunków.

Przykład 10

Obliczyć całkę oznaczoną

$$\int_{-\pi}^{\pi} x^2 \sin x dx.$$

Rozumując analogicznie jak powyżej, możemy otrzymać kolejny wniosek.

Wniosek 3 (O całce z funkcji nieparzystej w przedziale symetrycznym względem zera)

Jeżeli a jest liczbą dodatnią, natomiast $f : [-a, a] \rightarrow \mathbb{R}$ jest nieparzystą funkcją ciągłą, to

$$\int_{-a}^a f(x) dx = 0.$$

Powyższe wnioski mają dość duże znaczenie w praktycznych obliczeniach, gdyż niejednokrotnie prościej jest znaleźć wartość funkcji pierwotnej w zerze niż w $-a$. W szczególności powyższy wniosek pozwala natychmiast podać wartość liczbową niektórych całek bez konieczności przeprowadzania złożonych rachunków.

Przykład 10

Obliczyć całkę oznaczoną

$$\int_{-\pi}^{\pi} x^2 \sin x dx.$$

Ponieważ funkcja $f(x) = x^2 \sin x$ jest nieparzystą funkcją ciągłą, gdyż $f(-x) = (-x)^2 \sin(-x) = x^2 \cdot (-\sin x) = -f(x)$, a przedział $[-\pi, \pi]$ jest przedziałem symetrycznym względem zera, więc szukana całka jest równa 0.

Przykład 11

Obliczyć całkę oznaczoną

$$\int_{-\ln 2}^{\ln 2} \frac{e^x - 1}{e^x + 1} dx.$$

Przykład 11

Obliczyć całkę oznaczoną

$$\int_{-\ln 2}^{\ln 2} \frac{e^x - 1}{e^x + 1} dx.$$

Pokażemy, że funkcja ciągła $f(x) = \frac{e^x - 1}{e^x + 1}$ jest funkcją nieparzystą. Rzeczywiście

$$f(-x) = \frac{e^{-x} - 1}{e^{-x} + 1} = \frac{\frac{1}{e^x} - 1}{\frac{1}{e^x} + 1} = \frac{1 - e^x}{1 + e^x} = -\frac{e^x - 1}{e^x + 1} = -f(x).$$

Ponieważ ponadto przedział $[-\ln 2, \ln 2]$ jest przedziałem symetrycznym względem zera, to szukana całka jest równa 0.

Twierdzenie 13

Jeżeli funkcja f ma okres T oraz jest całkowna w sensie Riemanna na przedziale $[0, T]$, to dla dowolnego $a \in \mathbb{R}$ mamy

$$\int_a^{a+T} f(x) dx = \int_0^T f(x) dx .$$

Przykład 12

Obliczyć całkę:

$$\int_1^{1+2\pi} \sin x dx.$$

Twierdzenie 13

Jeżeli funkcja f ma okres T oraz jest całkowna w sensie Riemanna na przedziale $[0, T]$, to dla dowolnego $a \in \mathbb{R}$ mamy

$$\int_a^{a+T} f(x) dx = \int_0^T f(x) dx .$$

Przykład 12

Obliczyć całkę:

$$\int_1^{1+2\pi} \sin x dx.$$

$$\int_1^{1+2\pi} \sin x dx = \int_0^{2\pi} \sin x dx = -\cos x \Big|_0^{2\pi}$$

Twierdzenie 13

Jeżeli funkcja f ma okres T oraz jest całkowna w sensie Riemanna na przedziale $[0, T]$, to dla dowolnego $a \in \mathbb{R}$ mamy

$$\int_a^{a+T} f(x) dx = \int_0^T f(x) dx .$$

Przykład 12

Obliczyć całkę:

$$\int_1^{1+2\pi} \sin x dx.$$

$$\int_1^{1+2\pi} \sin x dx = \int_0^{2\pi} \sin x dx = -\cos x \Big|_0^{2\pi} = -\cos 2\pi + \cos 0 = -1 + 1 = 0.$$

Pierwsze zasadnicze twierdzenie rachunku całki oznaczonej Riemanna

Twierdzenie 14 (O funkcji górnej granicy całkowania)

Niech f będzie funkcją całkowaną w sensie Riemanna na przedziale $[a, b]$, $c \in [a, b]$ i niech

$$F(x) := \int_c^x f(t) dt, \quad x \in [a, b].$$

Wówczas

- 1 funkcja F jest ciągła,

Pierwsze zasadnicze twierdzenie rachunku całki oznaczonej Riemanna

Twierdzenie 14 (O funkcji górnej granicy całkowania)

Niech f będzie funkcją całkowaną w sensie Riemanna na przedziale $[a, b]$, $c \in [a, b]$ i niech

$$F(x) := \int_c^x f(t) dt, \quad x \in [a, b].$$

Wówczas

- 1 funkcja F jest ciągła,
- 2 jeżeli f jest funkcją ciągłą w punkcie $x_0 \in [a, b]$, to funkcja F jest funkcją różniczkowalną w punkcie x_0 oraz

$$F'(x_0) = f(x_0),$$

przy czym jeżeli $x_0 = a$ lub $x_0 = b$, to pochodną funkcji F w punkcie x_0 rozumiemy jako pochodną jednostronną.

Przykład 13

Wyznaczyć funkcję górnej granicy całkowania $F(x) = \int_0^x f(t) dt$, $x \in [-2, 3]$,
jeśli funkcja

$$f(x) = \begin{cases} x+1 & \text{dla } -2 \leq x < 0 \\ x-1 & \text{dla } 0 \leq x \leq 3 \end{cases} .$$

Narysować wykresy funkcji f i F .

Przykład 13

Wyznaczyć funkcję górnej granicy całkowania $F(x) = \int_0^x f(t) dt$, $x \in [-2, 3]$,
jeśli funkcja

$$f(x) = \begin{cases} x+1 & \text{dla } -2 \leq x < 0 \\ x-1 & \text{dla } 0 \leq x \leq 3 \end{cases}.$$

Narysować wykresy funkcji f i F .

Wyznamy najpierw funkcję górnej granicy całkowania

$$F(x) = \begin{cases} \int_0^x (t+1) dt & \text{dla } -2 \leq x < 0 \\ \int_0^x (t-1) dt & \text{dla } 0 \leq x \leq 3 \end{cases} = \begin{cases} \frac{x^2}{2} + x & \text{dla } -2 \leq x < 0 \\ \frac{x^2}{2} - x & \text{dla } 0 \leq x \leq 3 \end{cases}.$$

Przykład 13

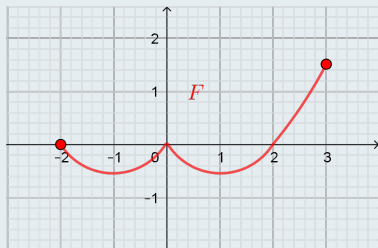
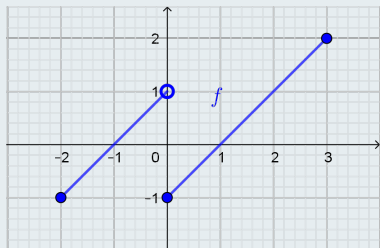
Wyznaczyć funkcję górnej granicy całkowania $F(x) = \int_0^x f(t) dt$, $x \in [-2, 3]$,
jeśli funkcja

$$f(x) = \begin{cases} x+1 & \text{dla } -2 \leq x < 0 \\ x-1 & \text{dla } 0 \leq x \leq 3 \end{cases}.$$

Narysować wykresy funkcji f i F .

Wyznamy najpierw funkcję górnej granicy całkowania

$$F(x) = \begin{cases} \int_0^x (t+1) dt & \text{dla } -2 \leq x < 0 \\ \int_0^x (t-1) dt & \text{dla } 0 \leq x \leq 3 \end{cases} = \begin{cases} \frac{x^2}{2} + x & \text{dla } -2 \leq x < 0 \\ \frac{x^2}{2} - x & \text{dla } 0 \leq x \leq 3 \end{cases}.$$



Twierdzenie 15

Jeżeli $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ jest nieujemną funkcją ciągłą, to pole obszaru D ograniczonego wykresem funkcji f , osią Ox oraz prostymi $x = a$ i $x = b$ wyraża się wzorem

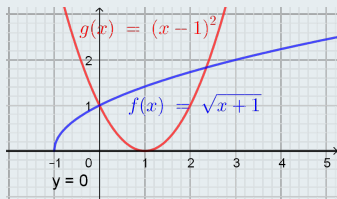
$$|D| = \int_a^b f(x) dx.$$

Przykład 14

Obliczyć pole obszaru zawartego pomiędzy wykresami funkcji $f(x) = \sqrt{x+1}$, $g(x) = (x-1)^2$, gdzie $x \in [-1, 1]$ oraz osią $0x$.

Przykład 14

Obliczyć pole obszaru zawartego pomiędzy wykresami funkcji $f(x) = \sqrt{x+1}$, $g(x) = (x-1)^2$, gdzie $x \in [-1, 1]$ oraz osią Ox .



Zauważmy, że rozpatrywana figura jest sumą dwóch trapezów krzywoliniowych

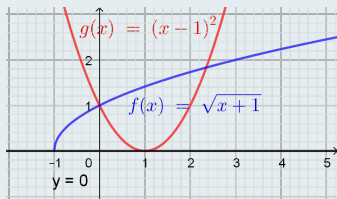
$$T_1 = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : 0 \leq y \leq \sqrt{x+1}, x \in [-1, 0]\},$$

$$T_2 = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : 0 \leq y \leq (x-1)^2, x \in [0, 1]\},$$

więc jej pole jest równe sumie pól tych trapezów.

Przykład 14

Obliczyć pole obszaru zawartego pomiędzy wykresami funkcji $f(x) = \sqrt{x+1}$, $g(x) = (x-1)^2$, gdzie $x \in [-1, 1]$ oraz osią $0x$.



Zauważmy, że rozpatrywana figura jest sumą dwóch trapezów krzywoliniowych

$$T_1 = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : 0 \leq y \leq \sqrt{x+1}, x \in [-1, 0]\},$$

$$T_2 = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : 0 \leq y \leq (x-1)^2, x \in [0, 1]\},$$

więc jej pole jest równe sumie pól tych trapezów. Korzystając z interpretacji geometrycznej całki oznaczonej, otrzymujemy

$$|D_{T_1}| = \int_{-1}^0 \sqrt{x+1} dx = \frac{2}{3}(x+1)^{\frac{3}{2}} \Big|_{-1}^0 = \frac{2}{3},$$

$$|D_{T_2}| = \int_0^1 (x-1)^2 dx = \frac{1}{3}(x-1)^3 \Big|_0^1 = \frac{1}{3}.$$

Szukane pole wynosi zatem $|D| = |D_{T_1}| + |D_{T_2}| = \frac{2}{3} + \frac{1}{3} = 1$.

Wniosek 4 (pole trapezu krzywoliniowego)

Niech $f, g : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ będą funkcjami ciągłymi takimi, że $f(x) \leq g(x)$ dla $x \in [a, b]$. Wówczas pole obszaru D ograniczonego wykresami funkcji f i g oraz prostymi $x = a$ i $x = b$ jest równe

$$|D| = \int_a^b (g(x) - f(x)) dx.$$

Przykład 15

Znaleźć pole figury zawartej między wykresami funkcji $f(x) = e^{-x}$ i $g(x) = e^x$ oraz prostą $x = 1$.

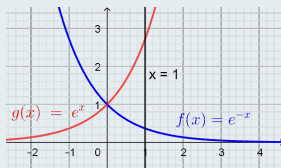
Wniosek 4 (pole trapezoidalnego)

Niech $f, g : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ będą funkcjami ciągłymi takimi, że $f(x) \leq g(x)$ dla $x \in [a, b]$. Wówczas pole obszaru D ograniczonego wykresami funkcji f i g oraz prostymi $x = a$ i $x = b$ jest równe

$$|D| = \int_a^b (g(x) - f(x)) dx.$$

Przykład 15

Znaleźć pole figury zawartej między wykresami funkcji $f(x) = e^{-x}$ i $g(x) = e^x$ oraz prostą $x = 1$.



Dla każdego $x \in [0, 1]$ zachodzi nierówność $f(x) \leq g(x)$, więc szukane pole obliczamy w następujący sposób:

$$|D| = \int_0^1 (e^x - e^{-x}) dx = (e^x + e^{-x}) \Big|_0^1 = e + e^{-1} - 2.$$

Definicja 2

Mówimy, że Γ jest *krzywą zadaną parametrycznie*, jeżeli istnieją funkcje ciągłe $\varphi : [\alpha, \beta] \rightarrow \mathbb{R}$ oraz $\psi : [\alpha, \beta] \rightarrow \mathbb{R}$ takie, że

$$\Gamma = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : x = \varphi(t), y = \psi(t) \text{ dla } t \in [\alpha, \beta]\}.$$

Twierdzenie 16 (O polu obszaru ograniczonego łukiem krzywej zadanej parametrycznie)

Niech Γ będzie krzywą zadaną parametrycznie, jak jest to opisane w definicji 2. Załóżmy dodatkowo, że funkcja φ jest rosnąca i ma w każdym punkcie przedziału $[\alpha, \beta]$ ciągłą pochodną, a funkcja ψ jest nieujemna. Pole $|D|$ obszaru ograniczonego łukiem krzywej Γ , odcinkiem osi OX oraz prostymi $x = a$, $x = b$, gdzie $a = \varphi(\alpha)$, $b = \varphi(\beta)$, wyraża się wzorem

$$|D| = \int_{\alpha}^{\beta} \psi(t) \varphi'(t) dt.$$

Obliczymy pole obszaru ograniczonego osią Ox i jednym łukiem krzywej zwanej *cykloidą*, która zadana jest równaniami parametrycznymi

$$\begin{cases} x = \varphi(t) := a(t - \sin t), \\ y = \psi(t) := a(1 - \cos t), \end{cases}$$

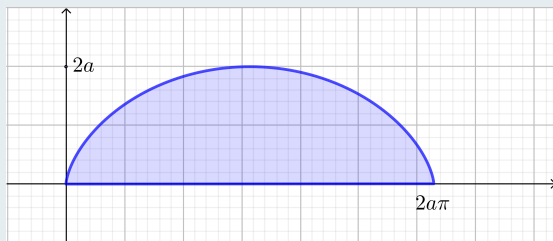
gdzie a jest ustaloną liczbą dodatnią.

Obliczymy pole obszaru ograniczonego osią Ox i jednym łukiem krzywej zwanej *cykloidą*, która zadana jest równaniami parametrycznymi

$$\begin{cases} x = \varphi(t) := a(t - \sin t), \\ y = \psi(t) := a(1 - \cos t), \end{cases}$$

gdzie a jest ustaloną liczbą dodatnią.

Cykloida to krzywa opisująca tor ruchu punktu leżącego na obwodzie koła o promieniu a , które toczy się bez poślizgu po prostej. Zauważmy, że wartości $y = \psi(t)$ powtarzają się cyklicznie, gdy parametr t przebiega każdy z przedziałów $[2k\pi, 2(k+1)\pi]$, gdzie k jest liczbą całkowitą. Dla naszych potrzeb wybierzmy jeden z takich przedziałów, np. $[0, 2\pi]$.



Cykloida

Zauważmy, że $\varphi'(t) = \psi(t) \geq 0$ dla każdego $t \in [0, 2\pi]$, więc spełnione są założenia powyższego twierdzenia. Zatem

$$\begin{aligned}|D| &= \int_0^{2\pi} \psi(t)\varphi'(t)dt = \int_0^{2\pi} a(1 - \cos t) \cdot a(1 - \cos t)dt \\ &= a^2 \int_0^{2\pi} (1 - \cos t)^2 dt = a^2 \int_0^{2\pi} (1 - 2\cos t + \cos^2 t)dt \\ &= a^2 \left((t - 2\sin t) \Big|_0^{2\pi} + \int_0^{2\pi} \frac{1}{2}(1 + \cos 2t)dt \right) \\ &= a^2 \left(2\pi + \frac{1}{2} \left(t + \frac{\sin 2t}{2} \right) \Big|_0^{2\pi} \right) = a^2(2\pi + \pi) = 3\pi a^2.\end{aligned}$$

Twierdzenie 17

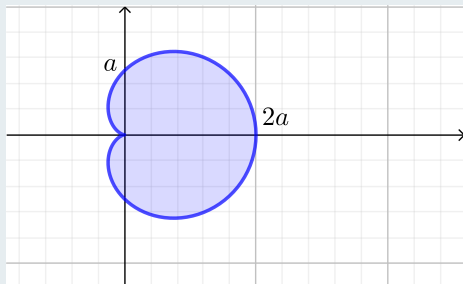
Założmy, że funkcja $f : [\alpha, \beta] \rightarrow [0, \infty)$ jest ciągła $0 < \beta - \alpha < 2\pi$. Jeżeli krzywa dana jest w biegunowym układzie współrzędnych równaniem $r = f(\phi)$, to pole obszaru D ograniczonego wykresem funkcji f oraz półprostymi $\phi = \alpha$ i $\phi = \beta$ wyraża się wzorem

$$|D| = \frac{1}{2} \int_{\alpha}^{\beta} r^2 d\phi = \frac{1}{2} \int_{\alpha}^{\beta} (f(\phi))^2 d\phi.$$

Wyznaczymy pole figury ograniczonej przez *kardioidę*, czyli krzywą zdefiniowaną biegunowo za pomocą przepisu

$$r = a(1 + \cos \phi), \quad \text{gdzie} \quad \phi \in [-\pi, \pi],$$

przy czym a jest ustaloną liczbą dodatnią. Gdy wartości kąta ϕ rosną od 0 do $\frac{\pi}{2}$, to wartości cosinusa maleją od 1 do 0 , a więc promień r maleje od $a(1 + \cos 0) = 2a$ do $a(1 + \cos \frac{\pi}{2}) = a$. Z kolei, gdy ϕ rośnie od $\frac{\pi}{2}$ do π , to wartości funkcji cosinus maleją od 0 do -1 , a więc promień r maleje od a do $a(1 + \cos \pi) = 0$. Ponadto promień r rośnie od 0 do $2a$ dla kąta ϕ zmieniającego się od $-\pi$ do 0 . Ponieważ wykres funkcji cosinus jest symetryczny względem osi Oy , to kardioida jest symetryczna względem osi Ox .



Kardioida

Korzystając z powyższego twierdzenia i symetrii rozpatrywanego obszaru względem osi Ox , otrzymujemy

$$\begin{aligned}|D| &= 2 \cdot \frac{1}{2} \int_{\alpha}^{\beta} r^2 d\phi = \int_0^{\pi} a^2 (1 + \cos \phi)^2 d\phi = a^2 \int_0^{\pi} (1 + 2 \cos \phi + \cos^2 \phi) d\phi \\ &= a^2 \left[\phi \Big|_0^{\pi} + 2 \sin \phi \Big|_0^{\pi} + \int_0^{\pi} \frac{1}{2} (1 + \cos 2\phi) d\phi \right] = a^2 \left[\pi + \frac{1}{2} \phi \Big|_0^{\pi} + \frac{1}{2} \cdot \frac{\sin 2\phi}{2} \Big|_0^{\pi} \right] \\ &= 2a^2 \left[\pi + \frac{\pi}{2} \right] = 3\pi a^2.\end{aligned}$$

Twierdzenie 18 (długość krzywej zadanej parametrycznie)

Założmy, że funkcje $\varphi, \psi : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ mają ciągłe pochodne. Wówczas długość krzywej $L = \{(\varphi(t), \psi(t)) : t \in [\alpha, \beta]\}$ wyraża się wzorem

$$|L| = \int_{\alpha}^{\beta} \sqrt{(\varphi'(t))^2 + (\psi'(t))^2} dt.$$

Twierdzenie 18 (długość krzywej zadanej parametrycznie)

Założmy, że funkcje $\varphi, \psi : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ mają ciągłe pochodne. Wówczas długość krzywej $L = \{(\varphi(t), \psi(t)) : t \in [\alpha, \beta]\}$ wyraża się wzorem

$$|L| = \int_{\alpha}^{\beta} \sqrt{(\varphi'(t))^2 + (\psi'(t))^2} dt.$$

Wniosek 5 (długość krzywej)

Założmy, że funkcja $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ ma ciągłą pochodną. Wówczas długość krzywej $L = \{(x, f(x)) : x \in [a, b]\}$ wyraża się wzorem

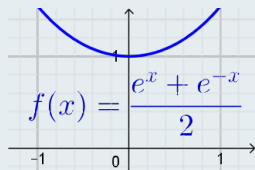
$$|L| = \int_a^b \sqrt{1 + (f'(x))^2} dx.$$

Przykład 18

Obliczyć długość linii łańcuchowej $\cosh x = \frac{1}{2}(e^x + e^{-x})$, gdzie $x \in [-1, 1]$.

Przykład 18

Obliczyć długość linii łańcuchowej $\cosh x = \frac{1}{2}(e^x + e^{-x})$, gdzie $x \in [-1, 1]$.

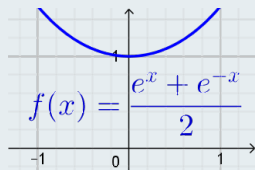


Mamy $f'(x) = \frac{1}{2}(e^x - e^{-x})$ - funkcja ciągła
oraz

$$\begin{aligned} 1 + (f'(x))^2 &= \frac{4 + e^{2x} - 2 + e^{-2x}}{4} \\ &= \frac{e^{2x} + 2 + e^{-2x}}{4} = \frac{(e^x + e^{-x})^2}{4}. \end{aligned}$$

Przykład 18

Obliczyć długość linii łańcuchowej $\cosh x = \frac{1}{2}(e^x + e^{-x})$, gdzie $x \in [-1, 1]$.



Mamy $f'(x) = \frac{1}{2}(e^x - e^{-x})$ - funkcja ciągła oraz

$$\begin{aligned} 1 + (f'(x))^2 &= \frac{4 + e^{2x} - 2 + e^{-2x}}{4} \\ &= \frac{e^{2x} + 2 + e^{-2x}}{4} = \frac{(e^x + e^{-x})^2}{4}. \end{aligned}$$

Zatem

$$\begin{aligned} |L| &= \int_{-1}^1 \sqrt{1 + (f'(x))^2} dx = \int_{-1}^1 \sqrt{\frac{(e^x + e^{-x})^2}{4}} dx = 2 \int_{-1}^1 \frac{1}{2}(e^x + e^{-x}) dx \\ &= e^x - e^{-x} \Big|_0^1 = e - e^{-1} - (1 - 1) = e - e^{-1}. \end{aligned}$$

Wniosek 6

Założmy, że funkcja $f : [\alpha, \beta] \rightarrow [0, \infty)$ ma ciągłą pochodną $0 < \beta - \alpha < 2\pi$. Jeżeli krzywa L dana jest w biegunowym układzie współrzędnych równaniem $r = f(\phi)$, $\alpha \leq \phi \leq \beta$, to jej długość wyraża się wzorem

$$|L| = \int_{\alpha}^{\beta} \sqrt{r^2 + (r')^2} d\phi = \int_{\alpha}^{\beta} \sqrt{(f(\phi))^2 + (f'(\phi))^2} d\phi.$$

Twierdzenie 19 (O objętości bryły powstałej z obrotu łuku krzywej zadanej parametrycznie wokół osi Ox)

Niech Γ będzie krzywą zadaną parametrycznie, jak jest to opisane w definicji 2. Załóżmy dodatkowo, że funkcje φ, ψ mają ciągłe pochodne oraz funkcja φ jest rosnąca lub malejąca, a funkcja ψ jest nieujemna. Objętości bryły powstałej z obrotu łuku krzywej Γ wokół osi Ox wyraża się wzorem

$$|V| = \pi \int_{\alpha}^{\beta} \psi^2(t) |\varphi'(t)| dt.$$

Twierdzenie 20 (objętość bryły obrotowej)

Niech $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ będzie nieujemną funkcją ciągłą, D obszarem ograniczonym wykresem funkcji f , osią Ox oraz prostymi $x = a$ i $x = b$. Wówczas objętość bryły obrotowej V powstałej w wyniku obrotu obszaru D dookoła osi Ox jest równa

$$|V| = \pi \int_a^b f^2(x) dx.$$

Twierdzenie 20 (objętość bryły obrotowej)

Niech $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ będzie nieujemną funkcją ciągłą, D obszarem ograniczonym wykresem funkcji f , osią Ox oraz prostymi $x = a$ i $x = b$. Wówczas objętość bryły obrotowej V powstałej w wyniku obrotu obszaru D dookoła osi Ox jest równa

$$|V| = \pi \int_a^b f^2(x) dx.$$

Twierdzenie 21 (objętość bryły obrotowej)

Niech $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ ($a \geq 0$) będzie nieujemną funkcją ciągłą, D obszarem ograniczonym wykresem funkcji f , osią Ox oraz prostymi $x = a$ i $x = b$. Wówczas objętość bryły obrotowej V powstałej w wyniku obrotu obszaru D dookoła osi Oy wyraża się wzorem

$$|V| = 2\pi \int_a^b x f(x) dx.$$

Przykład 19

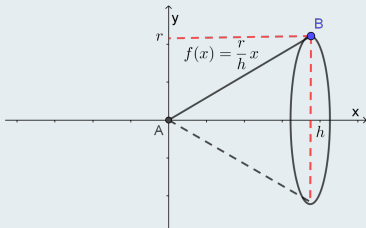
Korzystając z Twierdzenia o objętości bryły powstałej przez obrót wykresu funkcji jednej zmiennej wokół osi Ox obliczyć objętość stożka, którego wysokość jest równa h , a promień jego podstawy wynosi r .

Przykład 19

Korzystając z Twierdzenia o objętości bryły powstałej przez obrót wykresu funkcji jednej zmiennej wokół osi Ox obliczyć objętość stożka, którego wysokość jest równa h , a promień jego podstawy wynosi r .

Zauważmy, że stożek ten powstaje z obrotu odcinka o końcach w punktach $A = (0, 0)$ i $B = (h, r)$ ($h > 0$, $r > 0$) wokół osi Ox . Ogólnie prostą przechodzącą przez punkty (x_A, y_A) oraz (x_B, y_B) możemy opisać za pomocą równania

$$y - y_A = \frac{y_B - y_A}{x_B - x_A}(x - x_A), \quad \text{czyli u nas } y = \frac{r}{h}x, \quad \text{gdzie } x \in [0, h].$$



Szukaną objętość możemy zatem obliczyć w następujący sposób:

$$|V| = \pi \int_0^h \left(\frac{r}{h}x\right)^2 dx = \frac{r^2}{h^2} \pi \int_0^h x^2 dx = \frac{r^2}{h^2} \pi \cdot \frac{1}{3} x^3 \Big|_0^h = \frac{1}{3} \pi r^2 h.$$

Twierdzenie 22 (O polu powierzchni bryły powstałej z obrotu łuku krzywej zadanej parametrycznie wokół osi Ox)

Niech Γ będzie krzywą zadaną parametrycznie, jak jest to opisane w definicji 2. Załóżmy dodatkowo, że funkcje φ, ψ mają ciągłe pochodne oraz funkcja φ jest rosnąca lub malejąca, a funkcja ψ jest nieujemna. Pole powierzchni bryły powstałej z obrotu łuku krzywej Γ wokół osi Ox wyraża się wzorem

$$|P| = 2\pi \int_{\alpha}^{\beta} \psi(t) \sqrt{(\varphi'(t))^2 + (\psi'(t))^2} dt.$$

I wierzienie 23 (pole powierzchni obrotowej)

Niech $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ będzie funkcją nieujemną z ciągłą pochodną, P powierzchnią powstałą w wyniku obrotu krzywej $L = \{(x, f(x)) : x \in [a, b]\}$ dookoła osi Ox . Wówczas pole powierzchni P wyraża się wzorem

$$|P| = 2\pi \int_a^b f(x) \sqrt{1 + (f'(x))^2} dx.$$

I wierzenie 23 (pole powierzchni obrotowej)

Niech $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ będzie funkcją nieujemną z ciągłą pochodną, P powierzchnią powstałą w wyniku obrotu krzywej $L = \{(x, f(x)) : x \in [a, b]\}$ dookoła osi Ox . Wówczas pole powierzchni P wyraża się wzorem

$$|P| = 2\pi \int_a^b f(x) \sqrt{1 + (f'(x))^2} dx.$$

Przykład 20

Obliczyć pole powierzchni obrotowej P powstałej przez obrót łuku sinusoidy $f(x) = \sin x$, gdzie $x \in [0, \pi]$ wokół osi Ox .

Wierzenie 23 (pole powierzchni obrotowej)

Niech $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ będzie funkcją nieujemną z ciągłą pochodną, P powierzchnią powstałą w wyniku obrotu krzywej $L = \{(x, f(x)) : x \in [a, b]\}$ dookoła osi Ox . Wówczas pole powierzchni P wyraża się wzorem

$$|P| = 2\pi \int_a^b f(x) \sqrt{1 + (f'(x))^2} dx.$$

Przykład 20

Obliczyć pole powierzchni obrotowej P powstałej przez obrót łuku sinusoidy $f(x) = \sin x$, gdzie $x \in [0, \pi]$ wokół osi Ox .

Ponieważ funkcja $\sin x$ na przedziale $[0, \pi]$ jest nieujemna i ma ciągłą pochodną, to pole powierzchni P wyraża się wzorem

$$|P| = 2\pi \int_0^\pi \sin x \sqrt{1 + \cos^2 x} dx$$

Wierzenie 23 (pole powierzchni obrotowej)

Niech $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ będzie funkcją nieujemną z ciągłą pochodną, P powierzchnią powstałą w wyniku obrotu krzywej $L = \{(x, f(x)) : x \in [a, b]\}$ dookoła osi Ox . Wówczas pole powierzchni P wyraża się wzorem

$$|P| = 2\pi \int_a^b f(x) \sqrt{1 + (f'(x))^2} dx.$$

Przykład 20

Obliczyć pole powierzchni obrotowej P powstałej przez obrót łuku sinusoidy $f(x) = \sin x$, gdzie $x \in [0, \pi]$ wokół osi Ox .

Ponieważ funkcja $\sin x$ na przedziale $[0, \pi]$ jest nieujemna i ma ciągłą pochodną, to pole powierzchni P wyraża się wzorem

$$|P| = 2\pi \int_0^\pi \sin x \sqrt{1 + \cos^2 x} dx = \left. \begin{array}{l} t = \cos x \\ dt = -\sin x dx \\ x = 0 \Rightarrow t = 1 \\ x = \pi \Rightarrow t = -1 \end{array} \right| = -2\pi \int_1^{-1} \sqrt{1 + t^2} dt$$

1 wierzchołek 23 (pole powierzchni obrotowej)

Niech $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ będzie funkcją nieujemną z ciągłą pochodną, P powierzchnią powstałą w wyniku obrotu krzywej $L = \{(x, f(x)) : x \in [a, b]\}$ dookoła osi Ox . Wówczas pole powierzchni P wyraża się wzorem

$$|P| = 2\pi \int_a^b f(x) \sqrt{1 + (f'(x))^2} dx.$$

Przykład 20

Obliczyć pole powierzchni obrotowej P powstałej przez obrót łuku sinusoidy $f(x) = \sin x$, gdzie $x \in [0, \pi]$ wokół osi Ox .

Ponieważ funkcja $\sin x$ na przedziale $[0, \pi]$ jest nieujemna i ma ciągłą pochodną, to pole powierzchni P wyraża się wzorem

$$\begin{aligned} |P| &= 2\pi \int_0^\pi \sin x \sqrt{1 + \cos^2 x} dx = \left. \begin{array}{l} t = \cos x \\ dt = -\sin x dx \\ x = 0 \Rightarrow t = 1 \\ x = \pi \Rightarrow t = -1 \end{array} \right| = -2\pi \int_1^{-1} \sqrt{1 + t^2} dt \\ &= 2\pi \int_{-1}^1 \sqrt{1 + t^2} dt = 4\pi \int_0^1 \sqrt{1 + t^2} dt = \dots = 4\pi \left(\frac{1}{2} t \sqrt{1 + t^2} + \frac{1}{2} \ln |t + \sqrt{1 + t^2}| \right) \Big|_0^1 \end{aligned}$$

Przykład 23 (pole powierzchni obrotowej)

Niech $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ będzie funkcją nieujemną z ciągłą pochodną, P powierzchnią powstałą w wyniku obrotu krzywej $L = \{(x, f(x)) : x \in [a, b]\}$ dookoła osi Ox . Wówczas pole powierzchni P wyraża się wzorem

$$|P| = 2\pi \int_a^b f(x) \sqrt{1 + (f'(x))^2} dx.$$

Przykład 20

Obliczyć pole powierzchni obrotowej P powstałej przez obrót łuku sinusoidy $f(x) = \sin x$, gdzie $x \in [0, \pi]$ wokół osi Ox .

Ponieważ funkcja $\sin x$ na przedziale $[0, \pi]$ jest nieujemna i ma ciągłą pochodną, to pole powierzchni P wyraża się wzorem

$$\begin{aligned} |P| &= 2\pi \int_0^\pi \sin x \sqrt{1 + \cos^2 x} dx = \left. \begin{array}{l} t = \cos x \\ dt = -\sin x dx \\ x = 0 \Rightarrow t = 1 \\ x = \pi \Rightarrow t = -1 \end{array} \right| = -2\pi \int_1^{-1} \sqrt{1 + t^2} dt \\ &= 2\pi \int_{-1}^1 \sqrt{1 + t^2} dt = 4\pi \int_0^1 \sqrt{1 + t^2} dt = \dots = 4\pi \left(\frac{1}{2} t \sqrt{1 + t^2} + \frac{1}{2} \ln |t + \sqrt{1 + t^2}| \right) \Big|_0^1 \\ &= 2\pi \left(\sqrt{2} + \ln(1 + \sqrt{2}) - (0 + 0) \right) = 2\pi \sqrt{2} + 2\pi \ln(1 + \sqrt{2}). \end{aligned}$$

Twierdzenie 24 (pole powierzchni obrotowej)

Niech $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ ($a \geq 0$) będzie funkcją nieujemną z ciągłą pochodną. Wówczas pole powierzchni P powstałej w wyniku obrotu krzywej

$L = \{(x, f(x)) : x \in [a, b]\}$ dookoła osi Oy wyraża się wzorem

$$|P| = 2\pi \int_a^b x \sqrt{1 + (f'(x))^2} dx.$$

Twierdzenie 25 (droga przebyta w ruchu zmiennym)

Punkt materialny porusza się ze zmienną szybkością $v : [0, T] \rightarrow \mathbb{R}$ (ciągła), $T_1, T_2 \in [0, T]$. Droga przebyta przez ten punkt w czasie od T_1 do T_2 jest równa

$$s = \int_{T_1}^{T_2} v(t) dt.$$

Twierdzenie 25 (droga przebyta w ruchu zmiennym)

Punkt materialny porusza się ze zmienną szybkością $v : [0, T] \rightarrow \mathbb{R}$ (ciągła), $T_1, T_2 \in [0, T]$. Droga przebyta przez ten punkt w czasie od T_1 do T_2 jest równa

$$s = \int_{T_1}^{T_2} v(t) dt.$$

Twierdzenie 26 (praca wykonana przez zmienną siłę)

Założmy, że równoległe do osi Ox działa zmienna siła $F : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ (ciągła). Praca wykonana przez tę siłę od punktu a do punktu b jest równa

$$W = \int_a^b F(x) dx.$$