

Integrais: Conceitos, propriedades e técnicas de integração

Prof. Jorge Luís Rodrigues Pedreira de Cerqueira

Descrição

Aplicação do conceito de integração de funções reais e do teorema fundamental do cálculo.

Propósito

Determinar a integração indefinida e definida e aplicar tais conceitos na resolução de problemas de integração por meio de algumas técnicas de integração: substituição de variáveis, integração por partes e frações parciais.

Preparação

Antes de iniciar este conteúdo, tenha em mãos papel, caneta e uma calculadora científica, ou use a calculadora de seu smartphone/computador.

Objetivos

Módulo 1

Teorema fundamental do cálculo

Aplicar o conceito da integral indefinida, definida e do teorema fundamental do cálculo.

Módulo 2

Técnica de integração por substituição de variável

Empregar a técnica de integração por substituição de variável na resolução de problemas envolvendo integrais.

Técnica de integração por partes

Aplicar a técnica de integração por partes na resolução de problemas envolvendo integrais.

Técnica de integração por frações parciais

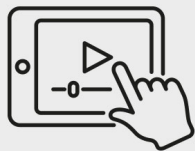
Empregar a técnica de integração por frações parciais na resolução de problemas envolvendo integrais.



Introdução

Olá! Antes de começarmos, assista ao vídeo e entenda os principais aspectos que serão abordados ao longo deste conteúdo.

Para assistir a um vídeo sobre o assunto, acesse a versão online deste conteúdo.



1 - Teorema fundamental do cálculo

Ao final deste módulo, você será capaz de aplicar o conceito da integral indefinida, definida e do teorema fundamental do cálculo.

Primeiras palavras

A integração de uma função real é uma operação com diversas aplicações práticas. Neste módulo vamos analisar e distinguir as integrações indefinida e definida:

Integração indefinida

Também conhecida como antiderivada, é oriunda da operação inversa da derivação, e tem como resultado uma família de funções.



Integração definida

É oriunda de um somatório, denominado Soma de Riemann, e tem como resultado um número real.

Também vamos analisar o teorema fundamental do cálculo, que permitirá a relação entre os dois tipos de integração e o cálculo das integrais definidas de uma forma mais direta.

Integração indefinida

O primeiro conceito para estudar a operação da integração indefinida é o conceito da antiderivada de uma função.

Assim, uma função $F(x)$ é denominada de antiderivada ou primitiva de uma função $f(x)$ em um intervalo I se $F'(x) = f(x)$ para todo x do intervalo I . Assim, por exemplo, $F(x) = x^2$ é uma função primitiva, em todo conjunto real, da função $f(x) = 2x$, pois $F'(x) = 2x = f(x)$, para todo x real.

Mas repare que a função $G(x) = x^2 + k$, k real, também será primitiva de $f(x) = 2x$. Isso ocorre porque a derivada de um número real é zero, assim $G'(x) = F'(x) = f(x)$. A conclusão é que não existe apenas uma antiderivada de uma função, mas uma família de antiderivadas.

Teorema

Se $F(x)$ for antiderivada de $f(x)$ em um intervalo I , então toda função que pertence à família de funções $F(x) + k$, k real, é uma antiderivada de $f(x)$ em I .

A família de primitivas ou antiderivadas de uma função será denominada de integral indefinida da função e usará uma notação $\int f(x)dx$.

Dessa forma, $\int f(x)dx = F(x) + k$, k real, em que $F(x)$ é uma primitiva de $f(x)$, isto é, $F'(x) = f(x)$.

O termo dentro do símbolo da integral, ou seja, $f(x)$, é denominado **integrando**. O diferencial dx determina em função de que variável a antiderivada é obtida.

Atenção!

O resultado de uma integração indefinida é uma **família de funções**. Para se determinar uma função específica, deve-se obter uma informação adicional, denominada condição inicial, como o valor da função ou de sua derivada em um ponto do seu domínio.

Exemplo 1


Determine $\int \cos x dx$:

Solução

Repare o integrando $f(x) = \cos x$. Assim, deve ser obtida uma primitiva de $F'(x)$, em outras palavras, qual a função cuja derivada é $\cos x$.

Sabemos das tabelas de derivação que $F(x) = \sin x \rightarrow F'(x) = \cos x$. Assim:

$$\int \cos x dx = \sin x + k, k \text{ real}$$

Rotacione a tela. 


Exemplo 2

Determine a função $g(x)$ da família de funções obtidas por $\int \cos x dx$, sabendo que $g(0) = 1$:

Solução

No exemplo anterior, já obtivemos a família de funções:

$$\int \cos x dx = \sin x + k, k \text{ real}$$

Rotacione a tela. 

Assim:

$$g(x) = \sin x + k$$

Rotacione a tela. 

Logo $g(0) = 0 + k = k$.

Pelo enunciado, $g(0) = 1$, assim $k = 1$. Portanto,

$$g(x) = \sin x + 1$$

Rotacione a tela. 

Integrais imediatas

Repare que no exemplo tivemos que obter a função cuja derivada era o integrando. Com isso, podemos definir uma tabela de integrais cujos valores são conhecidos. Esta tabela é obtida diretamente pela operação contrária à derivação.

Estas integrais serão denominadas de imediatas, pois são obtidas diretamente das fórmulas das antiderivadas.

A tabela a seguir apresenta as integrais imediatas para as principais funções.

| | |
|---|--|
| $\int p dx = px + k, \text{ com } p, k \text{ real}$ | $\int x^\beta dx = \frac{x^{\beta+1}}{\beta+1} + k, \text{ } k \text{ real e } \beta \neq -1$ |
| $\int e^x dx = e^x + k, \text{ } k \text{ real}$ | $\int \frac{1}{x+a} dx = \ln x+a + k, \text{ } k \text{ real}$ |
| $\int \operatorname{sen} x dx = -\cos x + k, \text{ } k \text{ real}$ | $\int \cos x dx = \operatorname{sen} x + k, \text{ } k \text{ real}$ |
| $\int \sec^2 x dx = \operatorname{tg} x + k, \text{ } k \text{ real}$ | $\int \operatorname{cosec}^2 x dx = -\operatorname{ctg} x + k, \text{ } k \text{ real}$ |
| $\int \sec x \operatorname{tg} x dx = \sec x + k, \text{ } k \text{ real}$ | $\int \operatorname{cosec} x \operatorname{ctg} x dx = -\operatorname{cosec} x + k, \text{ } k \text{ real}$ |
| $\int \frac{1}{1+x^2} dx = \operatorname{arctg} x + k, \text{ } k \text{ real}$ | $\int \frac{1}{\sqrt{1-x^2}} dx = \operatorname{arcsen} x + k, \text{ } k \text{ real}$ |

Se a integral não for uma integral imediata, terá que trabalhar com o integrando de forma a transformá-lo até se obter uma integral imediata. Essa técnica é conhecida como **método de primitivação** ou **técnica de integração** e será estudada nos próximos módulos.

Propriedades das integrais indefinidas

Outro ponto importante é que as integrais indefinidas apresentam duas propriedades que são oriundas da antiderivação:

a)

$$\int p f(x) dx = p \int f(x) dx, (p \text{ real})$$

b)

Rotacione a tela. 

$$\int [f(x) \pm g(x)] dx = \int f(x) dx \pm \int g(x) dx$$

Rotacione a tela. 


Exemplo 3

Determine $\int (3x - 2 \cos x) dx$:

Solução


Usando as propriedades:

$$\int (3x - 2 \cos x) dx = 3 \int x dx - 2 \int \cos x dx$$

Rotacione a tela. 


Analisando as integrais, verifica-se que são integrais imediatas e conhecemos o resultado.

$$\int x dx = \frac{x^2}{2} + k, k \text{ real}$$

Rotacione a tela. 

Repare que a derivada de $\frac{x^2}{2}$ é igual ao integrando

$$\int \cos x dx = \sin x + k, k \text{ real}$$

Rotacione a tela. 

Repare que a derivada de $\sin x$ é igual ao integrando

Assim:

$$\int (3x - 2 \cos x) dx = 3 \int x dx - 2 \int \cos x dx = \frac{3}{2} x^2 - 2 \sin x + k, k \text{ real}$$

Rotacione a tela. 

Uma forma de se verificar se a resposta está correta é derivar a resposta e comparar com o integrando, que deve ser igual. Observe que a derivada de $\frac{3}{2} x^2 - 2 \sin x + k$ em função de x , vale $3x - 2 \cos x$.

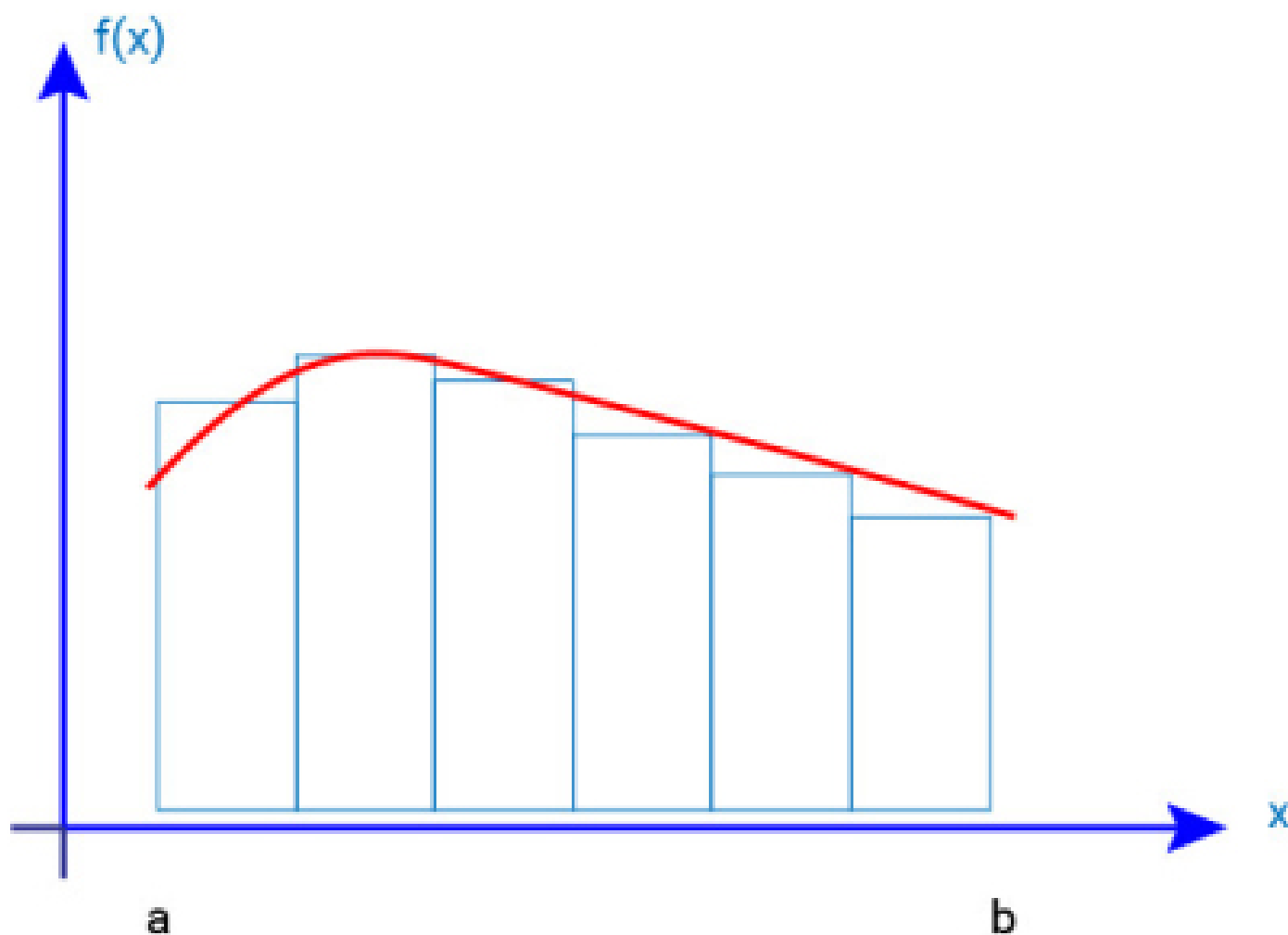
Integração definida

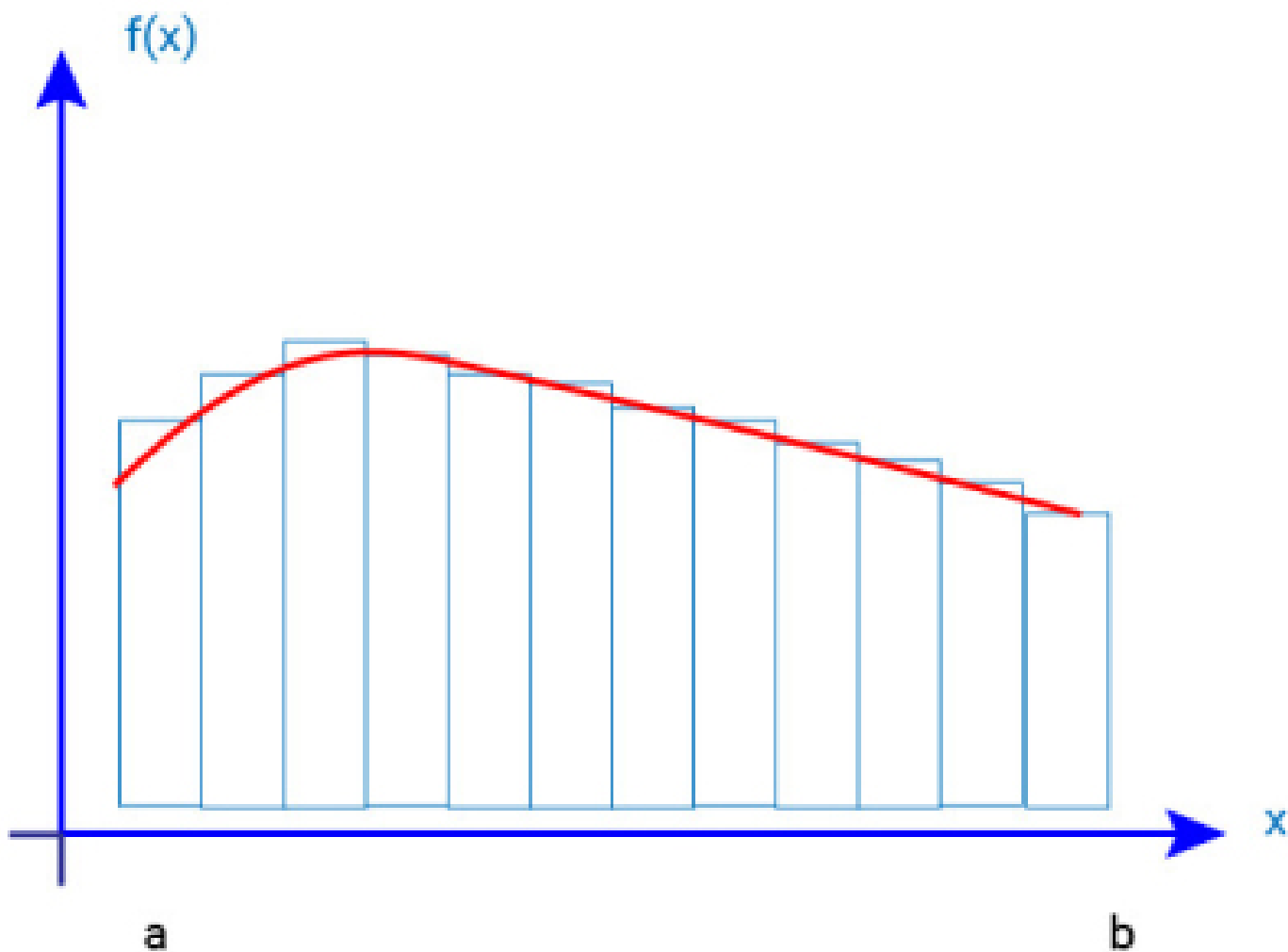
Diferentemente do caso da integração indefinida, que tem como resultado uma família de funções, a integral definida tem como resultado um número real. A integração definida foi criada inicialmente na busca do cálculo de áreas.

Um método adotado desde a Grécia antiga se baseava na substituição da região analisada por retângulos, de forma que esse conjunto de retângulos cobrisse a região e, assim, pela soma das áreas dos retângulos, obtinha-se a área da região.

Veja as figuras a seguir.

Observe que a área entre a função $f(x)$ e o eixo x está sendo coberta por um conjunto de retângulos. Conforme se diminui a largura dos retângulos, o casamento da área e dos retângulos é melhor, e, dessa forma, graças a essa metodologia, o cálculo da área fica mais preciso.





Atenção!

Se trabalhássemos com retângulos com larguras tendendo a zero, otimizaríamos o casamento e o cálculo da área ficaria preciso.

Vamos agora trabalhar este conceito por um somatório que será denominado Soma de Riemann.

Soma de Riemann

Tomemos um intervalo $[a, b]$.

Definimos a partição P de um intervalo $[a, b]$ a um conjunto finito $P = u_0, u_1, \dots, u_n$ que divide $[a, b]$ em n subintervalos $[u_{i-1}, u_i]$, tal que $a = u_0 < u_1 < \dots < u_{n-1} < u_n = b$.

A amplitude de cada subintervalo $[u_{i-1}, u_i]$ é dada por $\Delta u_i = u_i - u_{i-1}$.

Sejam uma função $f(x)$, uma partição P do intervalo $[a, b]$ e p_i um ponto pertencente ao subintervalo $[u_{i-1}, u_i]$, escolhido arbitrariamente, denomina-se **Soma de Riemann** de $f(x)$ em relação à partição P e ao conjunto de pontos p_i a expressão:

$$\sum_{i=1}^n f(p_i) \Delta u_i = f(p_1) \Delta u_1 + f(p_2) \Delta u_2 + \dots + f(p_n) \Delta u_n$$

Rotacione a tela.

Repare na parcela $f(p_i) \Delta u_i$. Ela pode ser analisada com a área de um retângulo de base Δu_i e altura $f(p_i)$.

Se você retornar às figuras anteriores, poderá observar que a Soma de Riemann pode ser analisada como a soma das áreas dos retângulos apresentados.

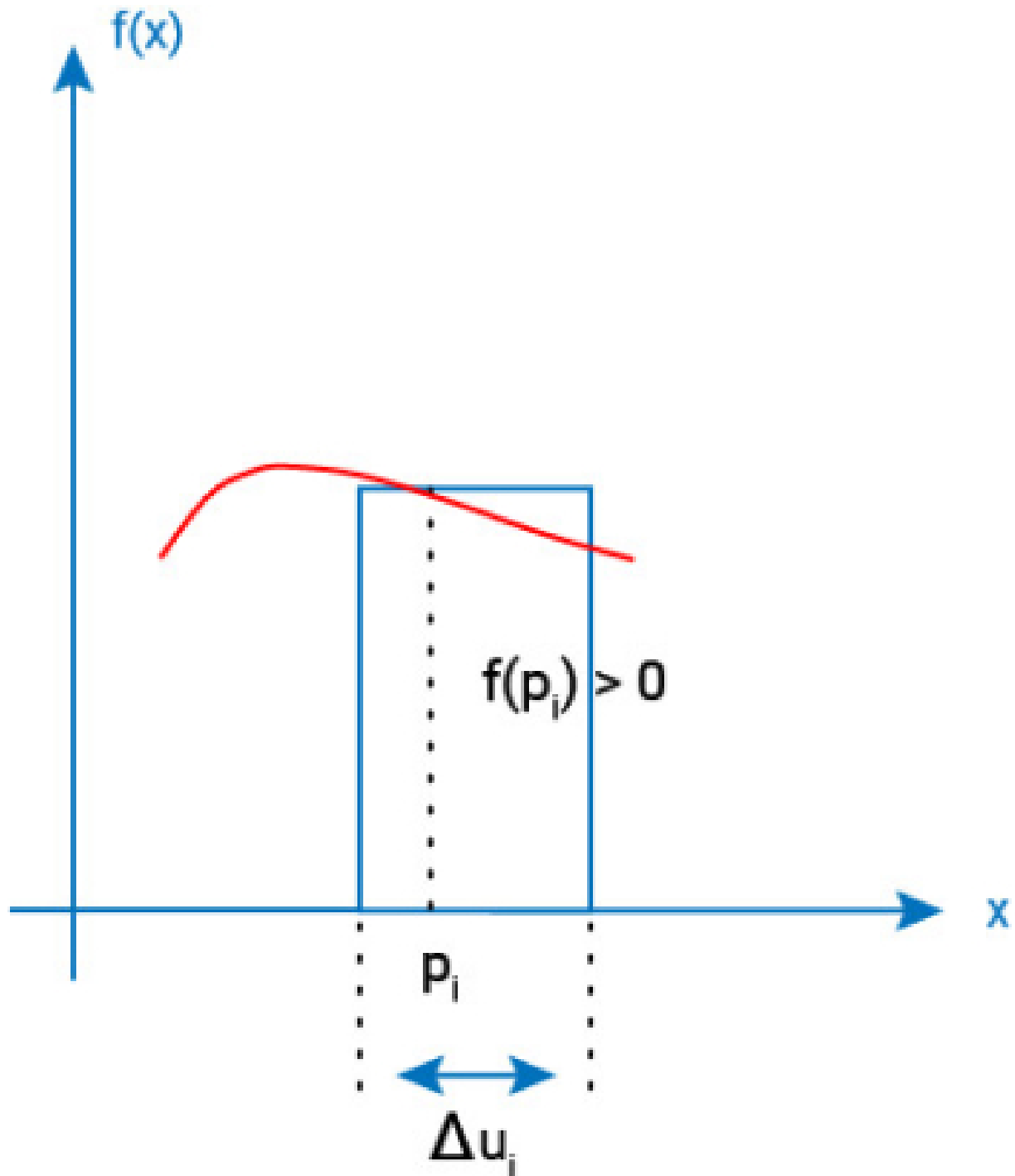
Cada retângulo tem sua base e altura dadas pelo valor da função no ponto p_i dentro do seu subintervalo.

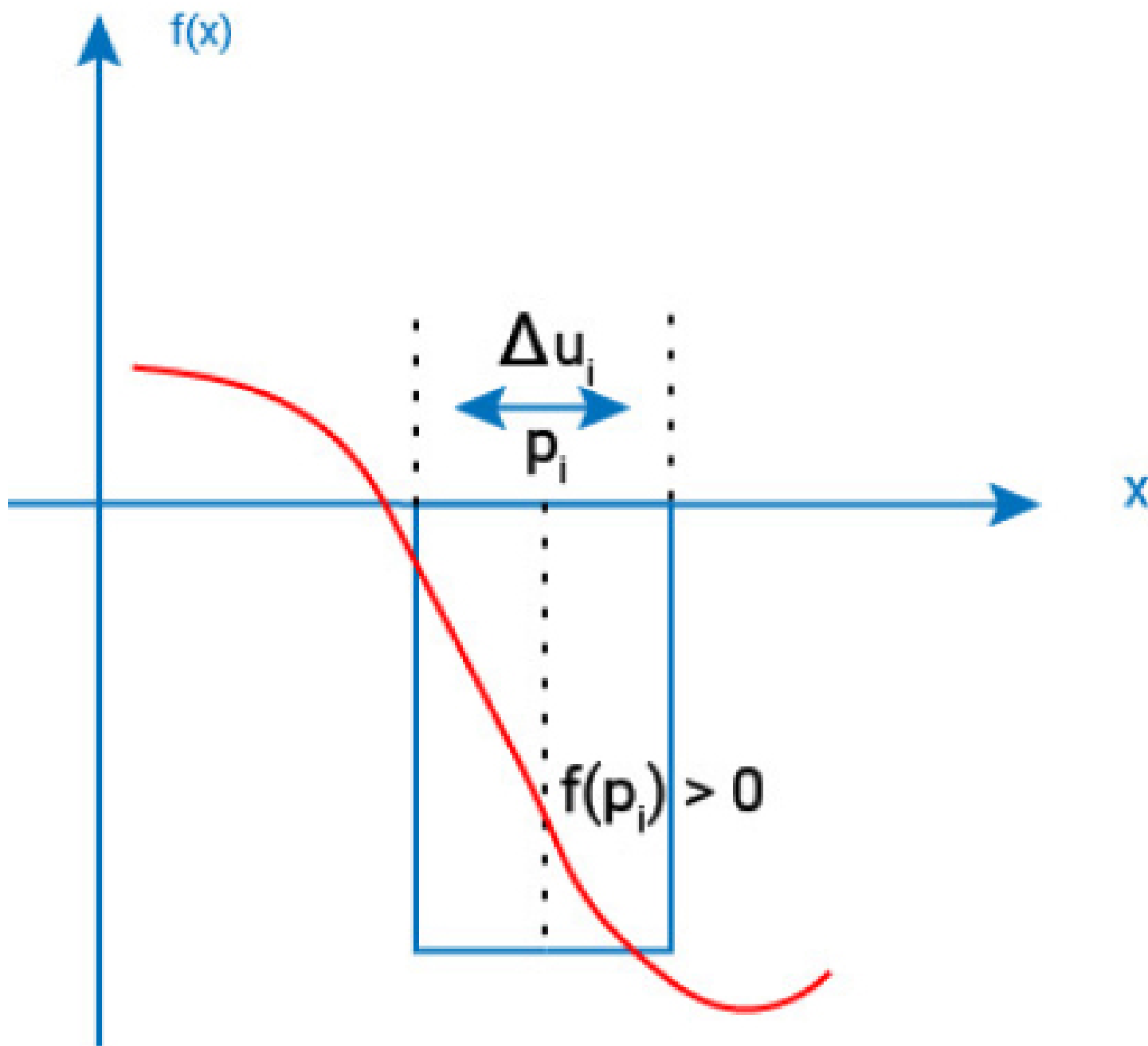
Atenção!

Se a função estiver abaixo do eixo x , o valor de $f(p_i)$ será negativo.

Assim, a parcela $f(p_i)\Delta u_i$ fica negativa, não podendo corresponder a uma área que é sempre positiva. Nesse caso, ela corresponde a menor área do retângulo.

As figuras a seguir apresentam este conceito desenhando apenas um retângulo.





Se cobrirmos toda a região com todos os retângulos correspondentes a cada partição, podemos dizer que a Soma de Riemann poderia ser analisada como a soma das áreas de todos os retângulos acima do eixo menos a soma das áreas de todos os retângulos abaixo do eixo, sendo uma boa aproximação para o valor da área acima do eixo menos a área abaixo do eixo.

Atenção!

No caso de termos apenas área acima dos eixos, a Soma de Riemann seria uma boa aproximação para área entre a função $f(x)$ e o eixo x , no intervalo do domínio de a até b .

É óbvio que essa aproximação ficará cada vez melhor conforme diminuirmos a base do retângulo, e isso se faz aumentando a partição do intervalo que faz com que os subintervalos fiquem com largura menor. Se a maior amplitude do subintervalo tender para zero, todos os subintervalos terão suas amplitudes tendendo para zero, assim teremos a melhor aproximação.

Chegamos ao momento de determinar a integração definida.

Definição: Seja $f(x)$ uma função contínua definida no intervalo (a, b) ; seja a partição $P = u_0, u_1, \dots, u_n$, deste intervalo, que divide $[a, b]$ em n subintervalos $[u_{i-1}, u_i]$, tal que $a = u_0 < u_1 < \dots < u_{n-1} < u_n = b$; sejam $\Delta u_i = u_i - u_{i-1}$ a amplitude de cada subintervalo $[u_{i-1}, u_i]$ e p_1, p_2, \dots, p_n , pontos arbitrariamente escolhidos, tais que cada p_i pertencente ao subintervalo $[u_{i-1}, u_i]$, a integral definida de $f(x)$ de a para b será dada por:

$$\int_a^b f(x)dx = \lim_{\Delta u_{\max} \rightarrow 0} \sum_{i=1}^n f(p_i) \Delta u_i$$

Rotacione a tela. 

Repare, portanto, que a integral definida é na verdade o limite da Soma de Riemann para quando as larguras dos subintervalos tendem a zero. Se o limite existir e der um número real, a integral existe e tem o valor deste limite.

Ao invés de fazermos no limite $\Delta u_{\max} \rightarrow 0$, que corresponde a ter todas as amplitudes tendendo para zero, poderia ter sido usado $n \rightarrow \infty$, que corresponderia a ter um número infinito de subintervalos, que na prática significa a mesma coisa.

O teorema determina a integração definida para uma função contínua em (a, b) . Não iremos trabalhar com a condição que leva uma função a ser integrável. O que precisamos saber é que, se uma função for contínua em (a, b) ou até mesmo tiver algumas descontinuidades pontuais, a integral definida pode ser obtida da forma apresentada.

Atenção!

A notação da integral definida para o intervalo a e b é bem similar à notação da integral indefinida, apenas se colocando a mais os limites de integração a e b . Por isso ressaltamos que são operações matemáticas bem diferentes.

A obtenção da integral definida pelo limite da Soma de Riemann não é simples. Vamos ver um exemplo de como se faz. De qualquer maneira, vale lembrar que existe um teorema no cálculo – analisado no próximo item – que permitirá calcular a integral definida de forma mais direta.

Exemplo 4

Determine o valor de $\int_0^1 x dx$:

Solução

Necessitamos inicialmente montar uma Soma de Riemann para esta função $f(x) = x$ e este intervalo $[0, 1]$. Depois, precisamos obter o limite desta soma para quando o número de subintervalos tender ao infinito.

$$\int_0^1 x dx = \lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{i=1}^n f(p_i) \Delta u_i, \text{ onde } f(x) = x$$

Rotacione a tela. 

Repare que o resultado deve ser o mesmo, não importando a partição nem a escolha arbitrária dos pontos p_i . Assim, dividiremos os subintervalos de forma igual:

$$\Delta u_i = \frac{b-a}{n} = \frac{1-0}{n} = \frac{1}{n}$$

Rotacione a tela. 

Com isso, os extremos dos subintervalos seriam:

$$\left\{ \frac{1}{n}, \frac{2}{n}, \dots, \frac{i}{n}, \dots, \frac{n}{n} \right\}$$

Rotacione a tela. 

E escolheremos o ponto p_i como o ponto médio de cada subintervalo, de forma que:

$$p_i = \frac{\left(\frac{i}{n} + \frac{(i-1)}{n}\right)}{2} = \frac{i}{n} - \frac{1}{2n}$$

Rotacione a tela. 

Substituindo:

$$\begin{aligned}\int_0^1 x dx &= \lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{i=1}^n f\left(\frac{i}{n} - \frac{1}{2n}\right) \frac{1}{n} = \lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{i=1}^n \left(\frac{i}{n} - \frac{1}{2n}\right) \frac{1}{n} \\ \sum_{i=1}^n \left(\frac{i}{n} - \frac{1}{2n}\right) \frac{1}{n} &= \sum_{i=1}^n \left(\frac{i}{n^2} - \frac{1}{2n^2}\right) = \sum_{i=1}^n \left(\frac{i}{n^2}\right) - \sum_{i=1}^n \left(\frac{1}{2n^2}\right) = \frac{1}{n^2} \sum_{i=1}^n (i) - \frac{1}{2n^2} \sum_{i=1}^n (1) \\ \sum_{i=1}^n (i) &= 1 + 2 + \dots + n = \frac{n+1}{2}n \quad \text{e} \quad \sum_{i=1}^n (1) = 1 + 1 + \dots + 1 = n\end{aligned}$$

Rotacione a tela. 

Portanto:

$$\sum_{i=1}^n \left(\frac{i}{n} - \frac{1}{2n}\right) \frac{1}{n} = \frac{1}{n^2} \frac{n+1}{2}n - \frac{1}{2n^2} \cdot n = \frac{n+1}{2n} - \frac{1}{2n} = \frac{n}{2n} = \frac{1}{2}$$

Rotacione a tela. 

Substituindo no limite:

$$\int_0^1 x dx = \lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{i=1}^n \left(\frac{i}{n} - \frac{1}{2n}\right) \frac{1}{n} = \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{1}{2} = \frac{1}{2}$$

Rotacione a tela. 

Propriedades

Assim como as integrais indefinidas, a integral definida tem um conjunto de propriedades que podem ser usadas para ajudar no seu cálculo. Todas elas são demonstradas pela definição por meio do limite da Soma de Riemann:

$$\int_a^a f(x) dx = 0$$

$$\int_a^b k[f(x) \pm g(x)] dx = k \int_a^b f(x) dx \pm k \int_a^b g(x) dx, k \text{ real}$$

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

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

Rotacione a tela. 

onde c é um ponto do intervalo (a, b) .

Essas propriedades serão usadas em alguns exemplos nos próximos itens.



Teorema fundamental do cálculo

Para assistir a um vídeo sobre o assunto, acesse a versão online deste conteúdo.



Até este ponto, tem-se uma integração indefinida – relacionada à derivação, isto é, ao cálculo diferencial – e uma integração definida – associada ao cálculo integral.

O **Teorema Fundamental do Cálculo (TFC)** tem sua importância, pois permitiu a conexão entre o cálculo diferencial e o integral.

Teorema Fundamental do Cálculo (TFC)

O TFC não será demonstrado neste conteúdo, mas pode ser obtido em qualquer uma de nossas referências.

TFC – parte 1

Seja a função $f(x)$ integrável em $[a, x]$, com a real, e seja $F(x)$ sua primitiva neste intervalo, então:

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

Rotacione a tela.

Repare que:

$$g'(x) = F'(x) - F'(a)$$

Rotacione a tela.

Mas $F(a)$ é um número, então $F'(a) = 0$. Assim:

$$g'(x) = F'(x) = f(x)$$

Rotacione a tela.

Note que a primeira parte do TFC nos mostra que, ao derivarmos a integral definida com um dos limites variáveis, o resultado é o próprio integrando.

Exemplo 5

Determine a derivada de $g(x)$ sabendo que:

$$g(x) = \int_1^x \frac{\sin(t^2)}{\sqrt{1+t^2}} dt$$


Rotacione a tela.

Solução

Não será necessário resolver a integral para depois executar a derivada.

O TFC nos mostra que $g'(x)$ é o próprio integrando, assim:

$$g'(x) = \frac{\text{sen}(x^2)}{\sqrt{1+x^2}}$$


Rotacione a tela. 

Usando a regra da cadeia e as propriedades das integrais, podemos achar variações para este TFC:

$$g(x) = \int_a^x f(x)dx \rightarrow g'(x) = f(x), \text{ a real}$$

$$g(x) = \int_a^{u(x)} f(x)dx \rightarrow g'(x) = f(u(x))u'(x), \text{ a real}$$


$$g(x) = \int_{v(x)}^{u(x)} f(x)dx \rightarrow g'(x) = f(u(x))u'(x) - f(v(x))v'(x)$$

Rotacione a tela. 

Exemplo 6

Determine a derivada de $g(x)$ sabendo que:

$$g(x) = \int_1^{x^2} \frac{\text{sen}(\sqrt{t})}{\sqrt{1+t^2}} dt$$

Rotacione a tela. 

Solução

Não será necessário resolver a integral para depois executar a derivada.

Ainda assim, devemos tomar cuidado, pois o limite de integração não é mais a variável x , e sim uma função de x , isto é, $u(x) = x^2$.

Dessa forma, o TFC e a regra da cadeia nos mostram que $g'(x)$:

$$g'(x) = f(u(x))u'(x) = \frac{\text{sen}(\sqrt{u(x)})}{\sqrt{1+(u(x))^2}} u'(x) = \frac{\text{sen}(\sqrt{x^2})}{\sqrt{1+(x^2)^2}} (x^2)' = \frac{\text{sen}(|x|)}{\sqrt{1+x^4}} \cdot 2x$$

Rotacione a tela. 

A segunda parte é a mais importante para as nossas aplicações, pois nos ajudará a calcular a integral definida por meio das integrais indefinidas. O

TFC - parte 2 é obtido substituindo um número real b no lugar do limite x .

TFC – parte 2

Seja a função $f(x)$ integrável em $[a, b]$, com a e b reais, e seja $F(x)$ sua primitiva neste intervalo, então:

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

Rotacione a tela. 

Existem diversas notações para:

$$F(b) - F(a) = [F(x)]_a^b = F(x)|_a^b$$

Rotacione a tela. 

Exemplo 7

Determine o valor de $\int_0^1 xdx$:

Solução

O integrando é a função $f(x) = x$, sua primitiva será $F(x) = \frac{x^2}{2}$

Essa primitiva foi obtida pela integral indefinida, vista no primeiro item deste módulo. Pelo TFC:

$$\int_0^1 xdx = \left[\frac{x^2}{2} \right]_0^1 = \frac{1^2}{2} - \frac{0^2}{2} = \frac{1}{2}$$


Rotacione a tela. 

Compare esta solução com a feita anteriormente e com a determinação da integral definida. Assim, você terá a medida da importância do TFC no cálculo integral.

Exemplo 8

Determine o valor de:

$$\int_0^{\pi/2} \left(3 \left| x - \frac{\pi}{4} \right| - \cos x \right) dx$$

Rotacione a tela. 

Inicialmente vamos usar as propriedades da integral:

$$\int_0^{\pi/2} 3 \left| x - \frac{\pi}{4} \right| dx - \int_0^{\pi/2} \cos x dx$$


Rotacione a tela. 

$$\int_0^{\pi/2} \cos x dx = [\operatorname{sen} x]_0^{\pi/2} = \operatorname{sen} \left(\frac{\pi}{2} \right) - \operatorname{sen}(0) = 1 - 0 = 1$$

Rotacione a tela. 

Para esta:

$$\int_0^{\pi/2} 3 \left| x - \frac{\pi}{4} \right| dx = 3 \int_0^{\pi/2} \left| x - \frac{\pi}{4} \right| dx$$

Rotacione a tela. 

Repare que:

$$\left| x - \frac{\pi}{4} \right| = \begin{cases} \frac{\pi}{4} - x, & x \leq \frac{\pi}{4} \\ x - \frac{\pi}{4}, & x \geq \frac{\pi}{4} \end{cases}$$

Rotacione a tela. 

Portanto são funções diferentes para cada intervalo. Logo, não podemos integrar diretamente entre 0 e $\frac{\pi}{2}$ e devemos usar as propriedades da integral definida para determinar os intervalos em que a função tem a mesma equação em todos os pontos.

$$\begin{aligned} \int_0^{\pi/2} \left| x - \frac{\pi}{4} \right| dx &= \int_0^{\pi/4} \left| x - \frac{\pi}{4} \right| dx + \int_{\pi/4}^{\pi/2} \left| x - \frac{\pi}{4} \right| dx \\ \int_0^{\pi/2} \left| x - \frac{\pi}{4} \right| dx &= \int_0^{\pi/4} \frac{\pi}{4} - x dx + \int_{\pi/4}^{\pi/2} x - \frac{\pi}{4} dx = \left[\frac{\pi}{4}x - \frac{x^2}{2} \right]_0^{\pi/4} + \left[\frac{x^2}{2} - \frac{\pi}{4}x \right]_{\pi/4}^{\pi/2} \\ &= \left[\left(\frac{\pi}{4} \frac{\pi}{4} - \frac{1}{2} \left(\frac{\pi}{4} \right)^2 \right) - 0 \right] + \left[\left(\frac{1}{2} \left(\frac{\pi}{2} \right)^2 - \frac{\pi}{4} \frac{\pi}{2} \right) - \left(\frac{1}{2} \left(\frac{\pi}{4} \right)^2 - \frac{\pi}{4} \frac{\pi}{4} \right) \right] \\ &= \frac{1}{2} \left(\frac{\pi}{4} \right)^2 + \frac{1}{2} \left(\frac{\pi}{2} \right)^2 - \frac{1}{2} \left(\frac{\pi}{4} \right)^2 - \frac{\pi^2}{8} + \frac{\pi^2}{16} = \pi^2 \left(\frac{1}{4} - \frac{1}{8} + \frac{1}{16} \right) = \frac{3\pi^2}{16} \end{aligned}$$

Rotacione a tela. 

Portanto, integral:

$$\int_0^{\pi/2} 3 \left| x - \frac{\pi}{4} \right| dx - \int_0^{\frac{\pi}{2}} \cos x dx = 3 \cdot \frac{3\pi^2}{16} - 1 = \frac{9\pi^2}{16} - 1$$

Rotacione a tela. 



Mão na massa

Questão 1

Determine a integral

$$\int (3 \sec x \operatorname{tg} x - 2 \cos x) dx.$$

Falta pouco para atingir seus objetivos.

Vamos praticar alguns conceitos?

Questão 1

Determine a expressão de $g(x)$, sabendo que $g(0) = (0)$ e $g(x)$ é da família da integral $\int (2e^x + 5 \operatorname{sen} x - \frac{4}{x+1}) dx$.

A $2e^x - 5 \cos x - 4 \ln |x + 1|$

B $e^x + 5 \operatorname{sen} x - \ln |x - 1| + 2$

C $2e^x - 5 \cos x - 4 \ln |x + 1| + 3$

D $2e^x + 5 \cos x - 4 \ln |x + 1| + 4$

E $e^x - 5 \cos x - 5 \ln |x + 1| + 1$

Parabéns! A alternativa C está correta.

[illegible]

[illegible]



2 - Técnica de integração por substituição de variável

Ao final deste módulo, você será capaz de empregar a técnica de integração por substituição de variável na resolução de problemas envolvendo integrais.

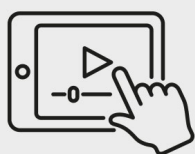
Técnicas de integração



Compreendendo a técnica de integração por substituição de variável

Veja a técnica de integração por substituição de variável na resolução de problemas com integrais.

Para assistir a um vídeo sobre o assunto, acesse a versão online deste conteúdo.



A resolução de integrais definidas ou indefinidas que não são integrais imediatas requer uma transformação de seu integrando de forma a convertê-lo em uma função cuja função primitiva seja conhecida, o que possibilita solucionar a integral.

Essas técnicas são conhecidas como técnicas de integração ou de primitivação. Aqui analisaremos as três de maior abrangência, entre elas a técnica de integração por substituição de variável, que usa uma filosofia de alterar a variável do integrando de forma a transformá-la em uma função de integral conhecida.

A técnica de integração é um conjunto de ferramentas que permite solucionar integrais cujo integrando não são funções com primitivas conhecidas. Em outras palavras, são técnicas que permitem transformar a integral em uma integral imediata, de solução conhecida.

Atenção!

A mesma integral pode ser solucionada por várias técnicas diferentes, bem como, em certas oportunidades, existe a necessidade de se usar mais de uma técnica, uma após a outra, para solucionar a integral.

Imagine a técnica de integração como uma ferramenta, assim cada uma se aplica melhor a determinada situação. O conhecimento de que técnica deve ser utilizada se adquire com a experiência obtida na resolução de grande número de integrais.

Na literatura que consta em nossas referências, existe uma gama de técnicas disponíveis. Neste conteúdo veremos as três de maior importância:

Substituição de variável

Integração por partes

Integração por frações parciais

Na técnica de substituição de variável, busca-se alterar a variável utilizada na integral, de forma a transformar o integrando em uma função cuja primitiva é conhecida.

Esta técnica de alterar a variável é bastante ampla, podendo apresentar várias versões, cada uma com um conjunto de integrais que podem ser aplicadas. Existem métodos que envolvem produtos de seno e cosseno, produtos de secante e tangente, supressão de raízes quadradas etc.

Integração por substituição de variável


Seja uma integral $\int f(x)dx$, cuja variável de integração é a variável x , mas que não se conheça a primitiva de $f(x)$, devendo, portanto, empregar-se um método para o cálculo da integral.

A metodologia buscada por este método visa encontrar uma função $g(u) = x$ ou uma variável $u = g(x)$ de forma a transformar a integral em uma nova integral na variável u que seja imediata.

Ao realizarmos uma substituição de variável na integral, devemos usar a regra da cadeia para a substituição do diferencial.

Seja a função $f(x)$ contínua, portanto, integrável, no intervalo I ; seja a função $g(u)$ com imagem no conjunto I , se utilizarmos a mudança de variável pela função $x = g(u)$, logo $dx = g'(u)du$, teremos:


$$\int f(x)dx = \int f(g(u))g'(u)du = \int h(u)du$$

Rotacione a tela. 

Assim a integral indefinida em x foi transformada em uma integral na variável u . Para o caso da integral definida deve-se lembrar de alterar também os limites de integração.

Assim:

$$\int_a^b f(x)dx = \int_c^d f(g(u))g'(u)du = \int_c^d h(u)du$$

Rotacione a tela. 

Em que $g(c) = a$ e $g(d) = b$.

Exemplo 1

Determine $\int \sqrt{4x+7}dx$:

Solução


Observe que não se conhece a integral imediata para este integrando. Mas, aplicando:

$$u = 4x + 7 \rightarrow x = \frac{1}{4}u - \frac{7}{4} = g(u)$$

Rotacione a tela. 

Temos:

$$dx = g'(u)du = \frac{1}{4}du$$

Rotacione a tela. 

Assim:

$$\sqrt{4x+7}dx = \sqrt{u}\frac{1}{4}du$$

Rotacione a tela. 

Portanto:

$$\int \sqrt{4x+7}dx = \int \frac{1}{4}\sqrt{u}du = \frac{1}{4} \int \sqrt{u}du$$

Rotacione a tela. 

Esta agora é uma integral imediata, logo:

$$\int \sqrt{4x+7}dx = \frac{1}{4} \left(\frac{u^{\frac{1}{2}+1}}{\frac{1}{2}+1} \right) = \frac{1}{6}u^{\frac{3}{2}} + k, k \text{ real}$$

Rotacione a tela. 

Retornando para a variável inicial:

$$\int \sqrt{4x+7}dx = \frac{1}{6}\sqrt{(4x+7)^3} + k, k \text{ real}$$

Rotacione a tela. 

Exemplo 2

Determine $\int_1^3 \sqrt{4x+7}dx$:

Solução


Os primeiros passos foram realizados no exemplo anterior. Precisamos apenas obter os novos limites:

$$x = \frac{1}{4}u - \frac{7}{4} = g(u) \rightarrow \begin{cases} x = 1 \rightarrow u = 4x + 7 = 11 \\ x = 3 \rightarrow u = 4x + 7 = 19 \end{cases}$$

Rotacione a tela. 

Assim:

$$\int_1^3 \sqrt{4x+7} dx = \frac{1}{4} \int_{11}^{19} \sqrt{u} du = \frac{1}{4} \left[\frac{2}{3} u^{\frac{3}{2}} \right]_{11}^{19} = \frac{1}{6} (19\sqrt{19} - 11\sqrt{11})$$

Rotacione a tela. 

Podemos usar também uma substituição do tipo $u = g(x)$. **Considere a integral $\int f(x) dx$ da qual não se conhece a primitiva de $f(x)$.**

Se mudarmos a variável de forma que $u = g(x)$. Assim, deve-se tentar obter a função $g(x) = u$ de tal forma a se transformar a integral anterior:

$$\int f(x) dx = \int f(g(x)) g'(x) dx = \int f(u) du = F(u) + k = F(g(x)) + k, k \text{ real}$$

Rotacione a tela. 

Para o caso da integral definida, usa-se o mesmo raciocínio, apenas com o passo intermediário da transformação dos limites de integração.


Exemplo 3

Determine o valor da integral $\int 3x^2 \cos(x^3) dx$:

Solução

Observe que não se conhece a primitiva do integrando, mas fazendo:

$$u = x^3 \rightarrow du = 3x^2 dx$$

Rotacione a tela. 

Portanto:

$$\int 3x^2 \cos(x^3) dx = \int \cos(u) du = \text{sen } u + k, k \text{ real}$$

Rotacione a tela. 

Retornando à variável inicial:

$$\int 3x^2 \cos(x^3) dx = \text{sen}(x^3) + k, k \text{ real}$$

Rotacione a tela. 

Observe que, para verificar se está correta a resposta, pode-se derivar a resposta e comparar com o integrando analisado.

Exemplo 4

Determine o valor da integral:

$$\int_0^{\sqrt[3]{\frac{\pi}{2}}} 3x^2 \cos(x^3) dx$$

Rotacione a tela. 

Solução

Os passos iniciais já foram dados, transformando os limites de integração:

$$u = x^3 \rightarrow \begin{cases} x = 0 \rightarrow u = 0 \\ x = \sqrt[3]{\frac{\pi}{2}} \rightarrow u = \frac{\pi}{2} \end{cases} \rightarrow \int_0^{\sqrt[3]{\frac{\pi}{2}}} 3x^2 \cos(x^3) dx = \int_0^{\frac{\pi}{2}} \cos(u) du = [\sin u]_0^{\frac{\pi}{2}} = \sin \frac{\pi}{2} - \sin 0 = 1$$

Rotacione a tela. 

Como já comentado, existem métodos específicos para integrandos particulares que podem ser encontrados nas referências deste conteúdo. Para exemplificar, vamos apenas mencionar um caso.

Seja $f(x) = C \sin^m(x) \cos^n(x)$ com C real e m e n inteiros positivos. Repare que $f(x)$ é um produto de senos e cossenos do mesmo arco. Para o caso que se tenha pelo m ou n ímpares, podemos usar o seguinte método:

Se m for ímpar

Fazer:

$$u = \cos(x) \rightarrow du = -\sin x dx$$

Usar a relação fundamental e substituir:

$$\sin^2 x = 1 - \cos^2 x = 1 - u^2$$

Assim, transformaremos o integrando em uma função polinomial cujas primitivas conhecemos.

Se n for ímpar

Fazer:

$$u = \sin(x) \rightarrow du = \cos x dx$$

Usar a relação fundamental e substituir:

$$\cos^2 x = 1 - \sin^2 x = 1 - u^2$$

Assim, transformaremos o integrando em uma função polinomial cujas primitivas conhecemos.

Se m e n forem ímpares

Escolher um dos casos anteriores.

Este método só não pode ser usado quando se tem m e n pares.

Exemplo 5

Determine a integral:

$$\int \sin^3(2x) \cos^3(2x) dx$$

Rotacione a tela. 

Verifique que é um produto de senos e cossenos do mesmo arco. Como tanto o número que eleva o seno quanto o número que eleva o cosseno são ímpares, temos liberdade de escolher $u = \cos 2x$ ou $u = \sin 2x$. Se apenas um dos expoentes fosse ímpar, a variável u deveria ser, obrigatoriamente, igual à função trigonométrica elevada ao expoente par.


Pelo método de substituição de variável para:

$$u = \sin 2x \rightarrow du = 2 \cos 2x dx$$

Rotacione a tela. 

Vamos lembrar também que:

$$\sin^2(2x) + \cos^2(2x) = 1 \rightarrow \cos^2 2x = 1 - \sin^2 2x$$


Rotacione a tela. 

Então:

$$\sin^3(2x) \cos^3(2x) dx = \sin^3(2x) \cos^2(2x) \cos(2x) dx = \sin^3(2x) (1 - \sin^2(2x))^2 \cos(2x) dx$$

$$= u^3 (1 - u^2)^2 \frac{1}{2} du$$

$$\int \sin^3(2x) \cos^3(2x) dx = \frac{1}{2} \int u^3 (1 - u^2)^2 du$$

Rotacione a tela. 

Repare que agora se tem uma função polinomial cuja primitiva conhecemos:

$$\frac{1}{2} \int u^3 (1 - u^2)^2 du = \frac{1}{2} \int (u^3 - 2u^5 + u^7) du = \frac{u^4}{8} - \frac{u^6}{6} + \frac{u^8}{16} + k, k \text{ real}$$

Rotacione a tela. 

Retornando à variável inicial:

$$\int \sin^3(2x) \cos^3(2x) dx = \frac{\sin^4(2x)}{8} - \frac{\sin^6(2x)}{6} + \frac{\sin^8(2x)}{16} + k, k \text{ real}$$

Rotacione a tela. 



Determine a integral $\int \frac{3}{\sqrt[3]{4x-5}} dx$.

B $\frac{9}{8} \frac{1}{\sqrt[3]{(4x-5)^2}} + k, k \text{ real}$

D $\frac{9}{4} \frac{1}{\sqrt{4x-5}} + k$, k real

E $\frac{3}{8} \frac{1}{\sqrt{4x-5}} + k$, k real

Parabéns! A alternativa A está correta.

[illegible]

Determine a integral $\int_0^1 x^2 e^{-x^3} dx$.

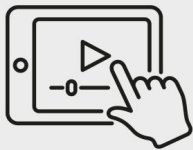
Falta pouco para atingir seus objetivos.

Vamos praticar alguns conceitos?

Compreendendo a técnica de integração por partes

Veja a técnica de integração por partes na resolução de problemas com integrais.

Para assistir a um vídeo sobre o assunto, acesse a versão online deste conteúdo.



A integração por partes é uma técnica com bastante aplicação. Este método de primitivação tem uma correspondência com a regra do produto na diferenciação, o que por ela é definido.

Vamos, portanto, definir a regra que pode ser aplicada na resolução de diversas integrais que não são imediatas. Suponha as funções $f(x)$ e $g(x)$ deriváveis em um intervalo I , então:

$$\begin{aligned}(f(x) \cdot g(x))' &= f'(x)g(x) + f(x)g'(x) \\ f(x)g'(x) &= (f(x) \cdot g(x))' - f'(x)g(x)\end{aligned}$$

Rotacione a tela.

Integrando os dois lados da equação:

$$\int f(x)g'(x)dx = \int (f(x) \cdot g(x))'dx - \int f'(x)g(x)dx$$

Rotacione a tela.

Como:

$$\int (f(x) \cdot g(x))'dx = f(x)g(x)$$

Rotacione a tela.

Tem-se a regra de integração por partes:

$$\int f(x)g'(x)dx = f(x)g(x) - \int f'(x)g(x)dx$$

Rotacione a tela.

Usando uma nova simbologia de $u = f(x)$ e $v = g(x)$, conseqüentemente:

$$du = f'(x)dx \quad \text{e} \quad dv = g'(x)dx$$

Rotacione a tela.

Obtém-se uma forma mais usual da regra de integração por partes:

$$\int u dv = uv - \int v du$$

Rotacione a tela.

Foque na regra de integração por partes! Ela mostra que podemos calcular a integral $\int u dv$, mais complexa, pelo cálculo de outra integral, $\int v du$, teoricamente mais simples. A constante de integração real da integral indefinida pode ser colocada no fim do processo.

Exemplo 1

Determine a integral:

$$\int x \operatorname{sen} x dx$$


Rotacione a tela. 

A integral $\int x \operatorname{sen} x dx$ não é uma integral imediata. Assim, ela necessita de uma técnica de integração para transformar o integrando:

O integrando $x \operatorname{sen} x dx$ deve ser transformado totalmente no produto $u dv$. Todos os termos do integrando devem fazer parte da função u ou da função dv . Esses termos só podem aparecer uma vez. Neste exemplo, os termos são: x , $\operatorname{sen} x$, e dx .

Escolhe-se como $u = x$, assim $du = dx$. O que resta do integrando deve fazer parte do dv . Dessa forma, $dv = \operatorname{sen} x dx$, então:

$$v = (-1) \cos x = (-\cos x)$$

Rotacione a tela. 

Veja que V é a função cuja diferencial vale $\operatorname{sen} x dx$.

Usando a integração por partes:

$$\begin{aligned} \int x \operatorname{sen} x dx &= x \cdot (-\cos x) - \int (-\cos x) dx \\ \int x \operatorname{sen} x dx &= -x \cos x + \int \cos x dx \end{aligned}$$

Rotacione a tela. 

A integral $\int \cos x dx$ é imediata e se sabe a solução:

$$\int \cos x dx = \operatorname{sen} x + k, k \text{ real}$$

Rotacione a tela. 

Portanto:

$$\int x \operatorname{sen} x dx = -x \cos x + \operatorname{sen} x + k, k \text{ real}$$

Rotacione a tela. 

No caso da integral definida, a regra é semelhante. Aplicando o cálculo da integral definida estudada anteriormente:


$$\int_a^b u dv = [uv]_a^b - \int_a^b v du$$

Rotacione a tela. 

Exemplo 2

Determine a integral:

$$\int_0^{\pi} x \operatorname{sen} x dx$$

Rotacione a tela. 

Solução

Usando o mesmo raciocínio do exemplo anterior, será escolhido:


$$u = x \rightarrow du = dx \quad \text{e} \quad dv = \operatorname{sen} x dx \rightarrow v = -\cos x$$

Rotacione a tela. 

Portanto:


$$\int_0^{\pi} x \operatorname{sen} x dx = [-x \cos x]_0^{\pi} - \int_0^{\pi} (-\cos x) dx = [-x \cos x]_0^{\pi} + \int_0^{\pi} \cos x dx$$

$$\int_0^{\pi} x \operatorname{sen} x dx = [-x \cos x]_0^{\pi} + [\operatorname{sen} x]_0^{\pi}$$

Rotacione a tela. 

Assim:

$$\int_0^{\pi} x \operatorname{sen} x dx = [-\pi \cos(\pi) - 0 \cdot \cos(0)] + [\operatorname{sen}(\pi) - \operatorname{sen}(0)] = -\pi(-1) - 0 + 0 - 0 = \pi$$

Rotacione a tela. 

Repare que os limites de integração já poderiam ter sido aplicados diretamente na solução da integral indefinida:

$$\int_0^{\pi} x \operatorname{sen} x dx = [-x \cos x + \operatorname{sen} x]_0^{\pi} = \pi$$

Rotacione a tela. 

Atenção!

Deve ser feita a escolha correta das funções u e dv . A escolha errada, ao invés de simplificar o problema, irá complicá-lo.

Volte no Exemplo 1. Se ao invés de ter escolhido $u = x$ e $dv = \operatorname{sen} x dx$, fossem escolhidos $u = \operatorname{sen} x$ e $dv = x dx$.

$$u = \operatorname{sen} x \rightarrow du = \cos x dx \quad \text{e} \quad dv = x dx \rightarrow v = \frac{1}{2}x^2$$

Rotacione a tela. 

Assim:

$$\int x \operatorname{sen} x dx = \frac{1}{2}x^2 \operatorname{sen} x - \frac{1}{2} \int x^2 \cos x dx$$

Rotacione a tela. 

Veja como a escolha errada tornou o método sem efetividade, transformando a integral em uma integral mais complicada.

A escolha de termos é aprendida com a prática dos exercícios. Mas, existe uma regra prática que é guardada pela palavra LIATE, que mostra a prioridade do segmento do integrando que deve fazer parte do u . A seta aponta da maior para a menor prioridade de escolha para parte do u . Observe:

Escolha do u



Assim, no Exemplo 1, havia no integrando uma parte algébrica (x) e uma parte trigonométrica ($\text{sen } x$), portanto, pela regra prática, a algébrica tem prioridade sobre a trigonométrica, por isso foi escolhido $u = x$, e não $u = \text{sen } x$.

Às vezes, para resolução da integral, é necessária a aplicação da integração por partes mais de uma vez ou até mesmo a integração por partes combinada com outro método de integração, como a substituição de variável.

Exemplo 3

Determine a integral:

$$\int 2 \cos x e^x dx$$

Rotacione a tela.

Solução

Usando a regra do LIATE para separar os termos do integrando, a função trigonométrica é prioridade em relação à função exponencial, assim:

$$u = \cos x \rightarrow du = -\text{sen } x dx \quad e \quad dv = 2e^x dx \rightarrow v = 2e^x$$

Rotacione a tela.

Usando a integração por partes:

$$\int 2 \cos x e^x dx = 2e^x \cos x - \int 2e^x (-\text{sen } x) dx = 2e^x \cos x + \int 2e^x \text{sen } x dx$$

Rotacione a tela.

Aparentemente, fez-se a escolha errada, mas não. Precisamos aplicar novamente a integração por partes, mas agora no termo:

$$\int 2e^x \text{sen } x dx$$

Rotacione a tela.

Usando a regra LIATE na nova integral:

$$u = \operatorname{sen} x \rightarrow du = \cos x \, dx \quad \text{e} \quad dv = 2e^x dx \rightarrow v = 2e^x$$

Rotacione a tela. 

Portanto:

$$\int 2e^x \operatorname{sen} x \, dx = 2e^x \operatorname{sen} x - \int 2e^x \cos x \, dx$$

Rotacione a tela. 

Substituindo na equação inicial:

$$\int 2e^x \cos x \, dx = 2e^x \cos x + \int 2e^x \operatorname{sen} x \, dx = 2e^x \cos x + 2e^x \operatorname{sen} x - \int 2e^x \cos x \, dx$$

Rotacione a tela. 

Repare que a integral desejada aparece novamente no lado direito com sinal negativo, podendo ser jogada para o lado esquerdo. Façamos:

$$I = \int 2e^x \cos x \, dx$$

Rotacione a tela. 

$$I = 2e^x (\cos x + \operatorname{sen} x) - I \rightarrow 2I = 2e^x (\cos x + \operatorname{sen} x) \rightarrow I = e^x (\cos x + \operatorname{sen} x) + k, k \text{ real}$$

Rotacione a tela. 



Mão na massa

Questão 1

Determine a integral $\int_0^2 x e^x \, dx$.

A $e^2 + 1$

B $e^2 - 1$

C e^2

Questão 3

$$A \quad e - 1$$

B e

C 1

D $e + 1$
$$E \quad 2e + 1$$
[illegible]

Questão 4

Determine o valor $h(\pi)$, sabendo que $h(x) = \int e^x \operatorname{sen} x dx$ e $h(0) = -\frac{1}{2}$.

$$A \quad \frac{1}{2}e^{\pi}$$

[illegible]

Teoria na prática

Uma barra de $\frac{\pi}{2}m$ de comprimento tem uma densidade linear de massa dada pela equação: $\delta(x) = 2x^2 \cos x$, medida em kg/m, em que X é a distância entre o ponto da barra e a extremidade inferior da barra.

Verifica-se, portanto, que a massa da barra não é dividida uniformemente. Determine a massa da barra de $\frac{\pi}{2} m$, lembrando que a massa é obtida pela integral da densidade de massa.

Mostrar solução ▾

Falta pouco para atingir seus objetivos.

Vamos praticar alguns conceitos?

Questão 1

Determine a integral $\int 3x \cos(3x) dx$.

- A $x \cos(3x) - \frac{1}{3} \cos(3x) + k, k \text{ real}$
- B $x \sin(3x) - \frac{1}{3} \cos(3x) + k, k \text{ real}$
- C $x \sin(3x) + \frac{1}{3} \cos(3x) + k, k \text{ real}$
- D $x \sin(3x) + \frac{1}{3} \sin(3x) + k, k \text{ real}$
- E $x \cos(3x) + \frac{1}{3} \cos(3x) - k, k \text{ real}$

Parabéns! A alternativa C está correta.

[illegible]

Questão 2

Determinada área é calculada pela integral $\int_{-2}^0 (-2) \times e^{-x} dx$. Marque a alternativa que apresenta o valor da área.

A $2e^2 + 2$

B $3e^2 - 1$

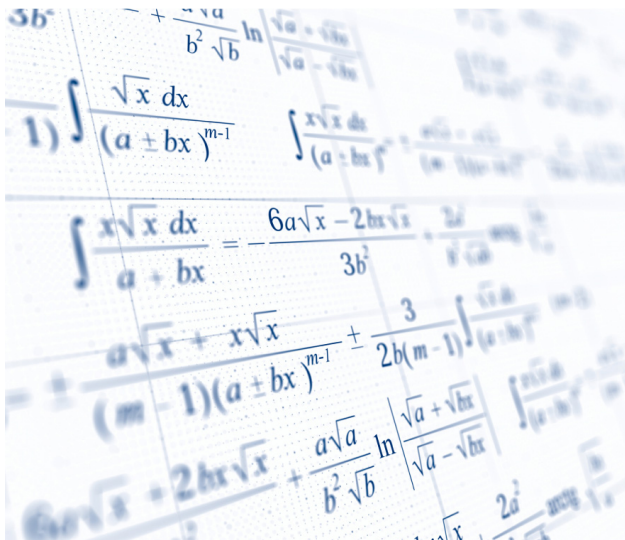
C $5 - e^2$

D $1 + 3e^2$

$$E = 3e^2 - 3$$

Parabéns! A alternativa A está correta.

[illegible]



4 - Técnica de integração por frações parciais

Ao final deste módulo, você será capaz de empregar a técnica de integração por frações parciais na resolução de problemas envolvendo integrais.

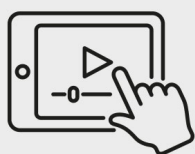
Revisão de funções racionais



Compreendendo a técnica de integração por frações parciais

Veja a técnica de integração por frações parciais na resolução de problemas com integrais.

Para assistir a um vídeo sobre o assunto, acesse a versão online deste conteúdo.



Outra técnica de integração com aplicação no cálculo de integrais cujo integrando é uma fração racional é a integração por frações parciais. Esse método de primitivação transforma o integrando em uma soma de frações mais simples, denominadas frações parciais, cuja primitiva conhecemos.

Função racional é uma função que representa o quociente entre dois polinômios, assim $f(x) = \frac{P(x)}{Q(x)}$, onde $P(x)$ e $Q(x)$ são polinômios.

Polinômio é uma função do tipo:

$$a_n x^n + a_{n-1} x^{n-1} + \dots + a_j x^j + \dots + a_2 x^2 + a_1 x + a_0$$

Rotacione a tela.

Com j número natural diferente de zero, sendo que a_j , denominado coeficientes, são números reais. O número n é o grau do polinômio, com $a_n \neq 0$.

Atenção!

Se o grau do polinômio $P(x) >$ grau do polinômio $Q(x)$, então a função $f(x)$ será **imprópria**.

Se o grau do polinômio $P(x) \leq$ grau do polinômio $Q(x)$, então a função $f(x)$ será **própria**.

Veja os exemplos abaixo:

$$f(x) = \frac{3x+5}{2x^2-4x-4}$$

É uma função racional própria, pois o grau do numerador vale 1 e o grau do denominador vale 2. Assim o grau do numerador é menor do que o grau do denominador.

$$g(x) = \frac{5}{x^3+6x+1}$$

É uma função racional própria, pois o grau do numerador vale 0 e o grau do denominador vale 3. Assim o grau do numerador é menor do que o grau do denominador.

$$h(x) = \frac{2x^2+3x-3}{x+7}$$

É uma função racional imprópria, pois o grau do numerador vale 2 e o grau do denominador vale 1. Assim o grau do numerador é maior do que o grau do denominador.

O método de frações parciais serve para um integrando com uma função racional própria. Se a função for imprópria, passa a ser necessário um passo intermediário, executando uma divisão entre os polinômios para transformar a função racional própria em um polinômio mais uma função racional própria.

Assim, seja $T(x)$ uma função racional imprópria, com:

$$T(x) = \frac{P(x)}{Q(x)}$$

Rotacione a tela. 

Dividindo $P(x)$ por $Q(x)$, podemos transformar:

$$T(x) = \frac{P(x)}{Q(x)} = S(x) + \frac{R(x)}{Q(x)}$$

Rotacione a tela. 

Em que $S(x)$ é um polinômio de grau m , correspondente à parte inteira da divisão, e $\frac{R(x)}{Q(x)}$ é uma função racional própria, ou seja, grau $R(x) < \text{grau } Q(x)$. O valor de $m = \text{grau } P(x) - \text{grau } Q(x)$.

Veja um exemplo de passo intermediário.

Exemplo 1

Transforme a integral em um integrando com função racional própria:

$$\int \frac{2x^4 - x^2 + 2x - 1}{x^2 - 1} dx$$

Rotacione a tela. 

Solução

O integrando é uma função racional imprópria com numerador de grau 4 e denominador de grau 2. Assim, deve-se dividir os dois polinômios para se obter a função racional própria mais o polinômio:

$$\begin{array}{r}
 2x^4 - x^2 + 2x - 1 \quad \overline{) \quad x^2 - 1} \\
 \underline{-2x^4 + 2x^2} \\
 x^2 + 2x - 1 \\
 \underline{-x^2 + 1} \\
 2x
 \end{array}$$

Logo:

$$\frac{2x^4 - x^2 + 2x - 1}{x^2 - 1} = (2x^2 + 1) + \frac{2x}{x^2 - 1}$$

Rotacione a tela. 

Portanto:

$$\int \frac{2x^4 - x^2 + 2x - 1}{x^2 - 1} dx = \int (2x^2 + 1) dx + \int \frac{2x}{x^2 - 1} dx$$

Rotacione a tela. 

A primeira integral é de um polinômio, sendo uma integral imediata. Na segunda parcela, o integrando é uma função racional própria, que vai ser resolvida pelo método do próximo item.

Atenção!

Lembre-se de que para integrandos polinomiais, usaremos a integral imediata:

$$\int x^n dx = \frac{x^{n+1}}{n+1} + k, n \neq -1 \text{ e } k \text{ real}$$

Integração por frações parciais

O método de frações parciais é um método utilizado quando o integrando é uma função racional. Cabe ressaltar, porém, que há casos em que, embora o integrando não seja uma função racional, após a aplicação de uma substituição de variável, ele se transforma em uma, podendo ser trabalhado por essa técnica de integração.

Atenção!

Essa técnica é utilizada somente quando a função racional for própria, isto é, quando o grau do numerador for menor do que o do denominador. Para funções racionais impróprias, necessitamos do passo intermediário.

O método se inicia fatorando o polinômio do denominador, $Q(x)$, em fatores lineares do tipo $(x - p)$, p real, e fatores quadráticos irredutíveis do tipo $(ax^2 + bx + c)$, em que a , b e c são reais e $a^2 - 4bc < 0$.

Existe um teorema da álgebra que garante que sempre será possível fazer essa fatoração. Os fatores lineares correspondem às raízes reais do polinômio $Q(x)$ e os fatores quadráticos irredutíveis, às raízes complexas conjugadas do polinômio $Q(x)$. Este material considerará que você sabe obter raízes de um polinômio.

Dividiremos o método em quatro casos:

$Q(x)$ apenas com raízes reais sem multiplicidade

$Q(x)$ com raízes reais com multiplicidade

$Q(x)$ com raízes complexas sem multiplicidade

$Q(x)$ com raízes complexas com multiplicidade

$Q(x)$ com raízes complexas com multiplicidade

Tomemos o polinômio $Q(x)$ de grau n que apresenta apenas n raízes reais sem multiplicidade. Para este caso, após a fatoração de $Q(x)$, ele será transformado em um produto de fatores lineares diferentes entre si:

$$Q(x) = k(x - \alpha_1)(x - \alpha_2) \dots (x - \alpha_n)$$

Rotacione a tela.

Com k real e $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n$ raízes reais. Assim, chegamos à função:

$$f(x) = \frac{P(x)}{Q(x)} = \frac{P(x)}{k(x - \alpha_1)(x - \alpha_2) \dots (x - \alpha_n)} = \frac{A_1}{(x - \alpha_1)} + \frac{A_2}{(x - \alpha_2)} + \dots + \frac{A_n}{(x - \alpha_n)}$$

Rotacione a tela.

Com A_1, A_2, \dots, A_n reais.

Cada raiz real α_j corresponderá a uma parcela do tipo $\frac{A_j}{(x - \alpha_j)}$.

Dessa forma, a integral será transformada em soma de integrais do tipo:

$$\int \frac{A_j}{(x - \alpha_j)} dx = A_j \ln |x - \alpha_j| + k, k \text{ real}$$


Rotacione a tela.

Os valores de A_1, A_2, \dots, A_n serão obtidos colocando o lado direito com o mesmo denominador e igualando $P(x)$ ao numerador que se obterá na direita. Veja o exemplo a seguir.

Exemplo 2

Determine a integral:


$$\int \frac{2x^4 - x^2 + 2x - 1}{x^2 - 1} dx$$

Rotacione a tela. 

Solução

Como o integrando é uma função racional imprópria, o primeiro passo é transformá-la em uma função racional própria. Essa transformação já foi feita no exemplo anterior. Temos, então:

$$\frac{2x^4 - x^2 + 2x - 1}{x^2 - 1} = (2x^2 + 1) + \frac{2x}{x^2 - 1}$$

Rotacione a tela. 

E, portanto:

$$\int \frac{2x^4 - x^2 + 2x - 1}{x^2 - 1} dx = \int (2x^2 + 1) dx + \int \frac{2x}{x^2 - 1} dx$$

Rotacione a tela. 

Vamos agora calcular a integral $\int \frac{2x}{x^2-1} dx$ aplicando o método de frações parciais.

Analisando $Q(x) = x^2 - 1$, verifica-se que 1 e -1 são as raízes. Dessa forma:

$$Q(x) = x^2 - 1 = (x - 1)(x + 1) \quad \text{e} \quad \frac{2x}{x^2 - 1} = \frac{A}{x - 1} + \frac{B}{x + 1}$$

Rotacione a tela. 

Transformando o lado direito no mesmo denominador:

$$\frac{A}{x - 1} + \frac{B}{x + 1} = \frac{A(x + 1) + B(x - 1)}{(x + 1)(x - 1)} = \frac{(A + B)x + (A - B)}{x^2 - 1}$$

Rotacione a tela. 

Temos:

$$\frac{2x}{x^2 - 1} = \frac{(A + B)x + (A - B)}{x^2 - 1}$$

Rotacione a tela. 

Agora deve-se comparar o numerador da esquerda $P(x) = 2x$ com o numerador da direita. Para que os dois polinômios sejam iguais, eles devem ser iguais termo a termo, assim:

$$2x = (A + B)x + (A - B) \rightarrow \begin{cases} A + B = 2 \\ A - B = 0 \end{cases} \rightarrow A = B \rightarrow 2A = 2 \rightarrow A = B = 1$$

Logo:

$$\int \frac{2x}{x^2 - 1} dx = \int \frac{1}{x + 1} dx + \int \frac{1}{x - 1} dx$$

e

$$\int \frac{2x^4 - x^2 + 2x - 1}{x^2 - 1} dx = \int (2x^2 + 1) dx + \int \frac{1}{x + 1} dx + \int \frac{1}{x - 1} dx$$

As integrais agora são todas imediatas.

$$\int \frac{2x^4 - x^2 + 2x - 1}{x^2 - 1} dx = \frac{2}{3}x^3 + x + \ln|x + 1| + \ln|x - 1| + k, k \text{ real}$$

$Q(x)$ apresenta raízes reais com multiplicidade

Neste caso, o polinômio $Q(x)$ de grau n terá apenas raízes reais, porém algumas sem multiplicidade e outras com multiplicidade.

Atenção!

Lembre-se de que multiplicidade é o número de vezes que a mesma raiz aparece no polinômio.

Após a fatoração de $Q(x)$, ele será transformado em um produto de fatores lineares elevados à sua multiplicidade.

$$Q(x) = k(x - \alpha_1)^{r_1}(x - \alpha_2)^{r_2} \cdots (x - \alpha_n)^{r_n}$$

Com k real, $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n$ reais e r_1, r_2, \dots, r_n naturais diferentes de zero. O número r_j corresponde à multiplicidade da raiz α_j .

O raciocínio é análogo ao caso anterior. Toda raiz real α_j sem multiplicidade, ou que seria sinônimo de multiplicidade 1 ($r = 1$), será transformada em uma parcela do tipo $\frac{A_j}{(x - \alpha_j)}$.

Toda raiz real α_i com multiplicidade ($r \neq 1$) será transformada em r termos do tipo:

$$\frac{B_1}{(x - \alpha_j)} + \frac{B_2}{(x - \alpha_j)^2} + \cdots + \frac{B_r}{(x - \alpha_j)^r}, \text{ com } B_1, B_2, \dots, B_r \text{ reais}$$

Será usada neste caso a seguinte integral imediata:

$$\int \frac{B_r}{(x - \alpha_j)^r} dx, (r \geq 2) = -\frac{B_r}{(r - 1)} \frac{1}{(x - \alpha_j)^{r-1}} + k, k \text{ real}$$

Após a transformação de $f(x) = \frac{P(x)}{Q(x)}$ na soma de parcelas que foram definidas, a solução segue os mesmos passos do primeiro caso.

Exemplo 3

Determine a integral:

$$\int_3^5 \frac{2x+5}{x^3-3x-2} dx$$

Rotacione a tela. 

Solução

O integrando já é uma função racional própria, podendo, portanto, aplicar diretamente o método das frações parciais.

Analisando as raízes de $Q(x) = x^3 - 3x - 2$, verifica-se que são -1 uma raiz dupla (multiplicidade 2) e 2 é uma raiz sem multiplicidade. Dessa forma:

$$Q(x) = x^3 - 3x - 2 = (x - 2)(x + 1)^2$$

Rotacione a tela. 

O termo correspondente à raiz 2 será $\frac{A}{x-2}$.

Os termos correspondentes à raiz -1 serão $\frac{B}{x+1} + \frac{C}{(x+1)^2}$

Assim:

$$\frac{2x+5}{x^3-3x-2} = \frac{A}{x-2} + \frac{B}{x+1} + \frac{C}{(x+1)^2}$$

Rotacione a tela. 

Com A , B e C reais. Transformando o lado direito no mesmo denominador:

$$\begin{aligned} \frac{A}{x-2} + \frac{B}{x+1} + \frac{C}{(x+1)^2} &= \frac{A(x+1)^2 + B(x+1)(x-2) + C(x-2)}{(x-2)(x+1)^2} = \\ \frac{Ax^2 + 2Ax + A + Bx^2 - Bx - 2B + Cx - 2C}{x^3 - 3x - 2} &= \frac{(A+B)x^2 + (2A-B+C)x + (A-2B-2C)}{x^3 - 3x - 2} \end{aligned}$$

Rotacione a tela. 

Temos:

$$\frac{2x+5}{x^3-3x-2} = \frac{(A+B)x^2 + (2A-B+C)x + (A-2B-2C)}{x^3-3x-2}$$

Rotacione a tela. 

Agora, deve-se comparar o numerador da esquerda $P(x) = 2x$ com o numerador da direita. Para que dois polinômios sejam iguais, eles devem ser iguais termo a termo, assim:

$$2x + 5 = (A + B)x^2 + (2A - B + C)x + (A - 2B - 2C)$$

$$\begin{cases} A + B = 0 \\ 2A - B + C = 2 \rightarrow A = -B \rightarrow \begin{cases} 3A + C = 2 \\ 3A - 2C = 5 \end{cases} \rightarrow 9A = 9 \rightarrow A = 1, B = -1, C = -1 \\ A - 2B - 2C = 5 \end{cases}$$

Rotacione a tela. 

Logo:

$$\int_3^5 \frac{2x + 5}{x^3 - 3x - 2} dx = \int_3^5 \frac{1}{(x - 2)} dx + \int_3^5 \frac{(-1)}{(x + 1)} dx + \int_3^5 \frac{(-1)}{(x + 1)^2} dx$$

Rotacione a tela. 

Resolvendo as integrais imediatas, temos:

$$\int_3^5 \frac{2x + 5}{x^3 - 3x - 2} dx = [\ln |x - 2|]_3^5 - [\ln |x + 1|]_3^5 + \left[\frac{1}{(x + 1)} \right]_3^5 = \ln 3 - \ln 1 - \ln 6 + \ln 4 + \frac{1}{6} - \frac{1}{4}$$

$$\int_3^5 \frac{2x + 5}{x^3 - 3x - 2} dx = \ln \left(\frac{3 \cdot 4}{6} \right) + \frac{2 - 3}{12} = \ln 2 - \frac{1}{12}$$

Rotacione a tela. 

$Q(x)$ apresenta raízes complexas sem multiplicidade

Neste caso, o polinômio $Q(x)$ de grau n terá pelo menos um par de raízes complexas sem multiplicidade. Lembre-se da álgebra, em que as raízes complexas aparecem em pares (complexos conjugados).

Assim, $Q(x)$, após a fatoração, apresentará, para cada par de raízes complexas sem repetição, um termo do tipo $(ax^2 + bx + c)$, com $b^2 - 4ac$, que são fatores quadrados irredutíveis, isto é, não podem ser transformados no produto de dois fatores lineares.

Cada par de raízes complexas terá uma parcela associada do tipo $\frac{Ax+B}{(ax^2+bx+c)}$ com A, B, a, b e c reais. Então, este termo levará à integral:

$$\int \frac{Ax + B}{(ax^2 + bx + c)} dx$$

Rotacione a tela. 

Para cálculo dessa integral, dependendo do caso determinado pelos valores das constantes obtidas, utilizaremos as integrais imediatas envolvendo $\ln(u)$ ou $\arctg(u)$.

Atenção!

Lembre-se de que:

$$\int \frac{du}{u^2 + a^2} = \frac{1}{a} \arctg \left(\frac{x}{a} \right) + k, k \text{ real}.$$

As raízes reais com ou sem multiplicidade que podem aparecer seguem o raciocínio dos itens anteriores. Os demais passos são idênticos aos casos anteriores.

$Q(x)$ apresenta raízes complexas com multiplicidade

Neste caso, o polinômio $Q(x)$ de grau n terá pares de raízes complexas repetidas, isto é, com multiplicidade r . Assim, $Q(x)$, após a fatoração, apresentará, para cada par de raízes complexas com multiplicidade r , um termo quadrático irreduzível elevado à sua multiplicidade. Ou seja, $(ax^2 + bx + c)^r$, com a, b e c reais e r natural maior do que 1.

Comentário

Cada par de raízes complexas com multiplicidade r estará associada a uma soma de parcelas do tipo:

$$\frac{Ax + B}{(ax^2 + bx + c)} + \frac{Cx + D}{(ax^2 + bx + c)^2} + \dots + \frac{Bx + F}{(ax^2 + bx + c)^r}$$

Em que r é a multiplicidade do par de raízes.

A solução da integral envolvendo esses termos usa integrais imediatas relacionadas a $\ln(u)$, $\arctg(u)$ e funções **racionais**.

As demais raízes reais e complexas sem multiplicidade que aparecerem seguem os termos vistos nos casos anteriores. Os demais passos são idênticos aos apresentados.



Mão na massa

Questão 1

Determine a integral $\int_2^5 \frac{x-8}{(x-1)(x+6)} dx$.

A $\ln\left(\frac{121}{256}\right)$

B $2 \ln\left(\frac{256}{121}\right)$

C $2 \ln\left(\frac{121}{256}\right)$

D $\ln\left(\frac{256}{121}\right)$

E $3 \ln\left(\frac{256}{121}\right)$

[illegible]



Teoria na prática

Sabemos da física que a derivada da posição com o tempo é a velocidade. Dessa forma, a variação de posição pode ser obtida por meio da integral da função velocidade entre dois intervalos de tempo.

Exemplo: Determine a variação da posição entre os instantes $t = 0\text{ s}$ e $t = 10\text{ s}$, sabendo que a velocidade do objeto é dada pela função

$$v(t) = \frac{100}{t^3 + 5t^2 + 100t + 500}, \text{ em m/s}$$

Mostrar solução ▾

Falta pouco para atingir seus objetivos.

Vamos praticar alguns conceitos?

Questão 1

Determine a integral $\int \frac{x}{x^2+x-2} dx$.

A $\frac{1}{2} \ln |x + 1| + \frac{2}{3} \ln |x - 2| + k, k \text{ real}$

B $\frac{1}{2} \ln |x + 2| + \frac{2}{3} \ln |x - 1| + k, k \text{ real}$

C $\frac{1}{3} \ln |x - 1| + \frac{2}{3} \ln |x + 2| + k, k \text{ real}$

