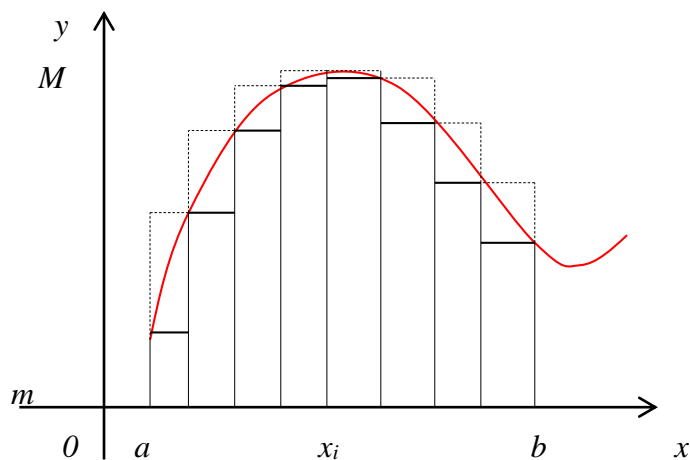


## Тема 7. Визначений інтеграл. Застосування визначеного інтегралу

*Лекція 7.1.* Визначений інтеграл як границя інтегральної суми. Властивості визначеного інтегралу, геометричний зміст. Формула Ньютона-Лейбніца. Теореми про середнє. Заміна змінної та інтегрування частинами у визначеному інтегралі. Застосування визначеного інтегралу до обчислення площ плоских фігур в декартовій і полярній системі координат, до обчислення довжин дуг та об'ємів тіл обертання. Невластиві інтеграли першого і другого роду. Їх означення, збіжність та способи обчислення.

### *Визначений інтеграл як границя інтегральної суми*

Нехай на відрізку  $[a, b]$  задана неперервна функція  $f(x)$ .



Позначимо  $m$  і  $M$  найменше і найбільше значення функції на відрізку  $[a, b]$ . Розіб'ємо відрізок  $[a, b]$  на частини  $n$  точками.

$$x_0 < x_1 < x_2 < \dots < x_n.$$

Тоді  $x_1 - x_0 = \Delta x_1$ ,  $x_2 - x_1 = \Delta x_2$ ,  $\dots$ ,  $x_n - x_{n-1} = \Delta x_n$ .

На кожному з отриманих відрізків знайдемо найменше та найбільше значення функції.

$$[x_0, x_1] \rightarrow m_1, M_1; \quad [x_1, x_2] \rightarrow m_2, M_2; \quad \dots \quad [x_{n-1}, x_n] \rightarrow m_n, M_n.$$

Складемо суми:

$$\underline{S}_n = m_1 \Delta x_1 + m_2 \Delta x_2 + \dots + m_n \Delta x_n = \sum_{i=1}^n m_i \Delta x_i,$$

$$\bar{S}_n = M_1 \Delta x_1 + M_2 \Delta x_2 + \dots + M_n \Delta x_n = \sum_{i=1}^n M_i \Delta x_i.$$

Сума  $\underline{S}$  називається **нижньою інтегральною сумою**, а сума  $\bar{S}$  – **верхньою інтегральною сумою**.

Оскільки  $m_i \leq M_i$ , то  $\underline{S}_n \leq \bar{S}_n$ , а  $m(b-a) \leq \underline{S}_n \leq \bar{S}_n \leq M(b-a)$ .

Всередині кожного відрізка виберемо деяку точку  $\xi$ .

$$x_0 < \xi_1 < x_1, \quad x_1 < \xi_2 < x_2, \quad \dots, \quad x_{n-1} < \xi_n < x_n.$$

Знайдемо значення функції в цих точках і складемо вираз, який називається **інтегральною сумою** для функції  $f(x)$  на відрізку  $[a, b]$ .

$$S_n = f(\varepsilon_1)\Delta x_1 + f(\varepsilon_2)\Delta x_2 + \dots + f(\varepsilon_n)\Delta x_n = \sum_{i=1}^n f(\varepsilon_i)\Delta x_i.$$

Тоді можна записати:  $m_i\Delta x_i \leq f(\varepsilon_i)\Delta x_i \leq M_i\Delta x_i$ .

$$\text{Отже, } \sum_{i=1}^n m_i\Delta x_i \leq \sum_{i=1}^n f(\varepsilon_i)\Delta x_i \leq \sum_{i=1}^n M_i\Delta x_i.$$

$$\underline{S}_n \leq S_n \leq \overline{S}_n.$$

Позначимо  $\max \Delta x_i$  – найбільший відрізок розбиття, а  $\min \Delta x_i$  – найменший. Якщо  $\max \Delta x_i \rightarrow 0$ , то число відрізків розбиття відрізка  $[a, b]$  прямує до нескінченності.

$$\text{Якщо } S_n = \sum_{i=1}^n f(\varepsilon_i)\Delta x_i, \text{ то } \lim_{\max \Delta x_i \rightarrow 0} \sum_{i=1}^n f(\varepsilon_i)\Delta x_i = S.$$

**Означення.** Якщо при будь-якому розбитті відрізка  $[a, b]$  таких відрізків, що  $\max \Delta x_i \rightarrow 0$  і довільному виборі точок  $\varepsilon_i$  інтегральна сума  $S_n = \sum_{i=1}^n f(\varepsilon_i)\Delta x_i$  прямує до границі  $S$ , яка називається визначеним інтегралом від  $f(x)$  на відрізку  $[a, b]$ .

Позначимо визначений інтеграл:  $\int_a^b f(x)dx$ ,

$a$  – нижня межа,  $b$  – верхня межа,  $x$  – змінна інтегрування,  $[a, b]$  – відрізок інтегрування.

**Означення.** Якщо для функції  $f(x)$  існує границя  $\lim_{\max \Delta x_i \rightarrow 0} \sum_{i=1}^n f(\varepsilon_i)\Delta x_i =$

$\int_a^b f(x)dx$ , то функція називається **інтегрованою** на відрізку  $[a, b]$ .

$$\text{Вірні твердження: } \lim_{\max \Delta x_i \rightarrow 0} \sum_{i=1}^n m_i\Delta x_i = \int_a^b f(x)dx;$$

$$\lim_{\max \Delta x_i \rightarrow 0} \sum_{i=1}^n M_i\Delta x_i = \int_a^b f(x)dx.$$

**Теорема.** Якщо функція  $f(x)$  неперервна на відрізку  $[a, b]$ , то вона інтегрована на цьому відрізку.

### **Властивості визначеного інтегралу**

$$1) \int_a^b Af(x)dx = A \int_a^b f(x)dx.$$

$$2) \int_a^b (f_1(x) \pm f_2(x))dx = \int_a^b f_1(x)dx \pm \int_a^b f_2(x)dx.$$

$$3) \int_a^a f(x)dx = 0.$$

4) Якщо  $f(x) \leq \varphi(x)$  на відрізку  $[a, b]$   $a < b$ , то  $\int_a^b f(x)dx \leq \int_a^b \varphi(x)dx$ .

5) Якщо  $m$  і  $M$  – відповідно найменше та найбільше значення функції  $f(x)$  на відрізку  $[a, b]$ , то:

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

6) **Теорема про середнє.** Якщо функція  $f(x)$  неперервна на відрізку  $[a, b]$ , то на цьому відрізку існує точка  $\varepsilon$  така, що

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

7) Для довільних чисел  $a, b, c$  справедлива рівність:

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

$$8) \int_a^b f(x)dx = -\int_b^a f(x)dx.$$

### **Формула Ньютона-Лейбніца**

**Теорема.** (Теорема Ньютона – Лейбніца).

Якщо функція  $F(x)$  – будь-яка первісна від неперервної функції  $f(x)$ , то

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

Цей вираз називають формулою Ньютона – Лейбніца.

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

### **Теорема про середнє**

**Узагальнена теорема про середнє.** Якщо функції  $f(x)$  і  $\varphi(x)$  неперервні на відрізку  $[a, b]$ , і функція  $\varphi(x)$  знакостала на ньому, то на цьому відрізку існує точка  $\varepsilon$ , така, що

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

Нехай в інтегралі  $\int_a^b f(x)dx$  нижня межа  $a = \text{const}$ , а верхня межа  $b$  змінюється.

Позначимо  $\int_a^x f(t)dt = \Phi(x)$ . Знайдемо похідну функції  $\Phi(x)$  по змінній верхній межі  $x$ .

$$\frac{d}{dx} \int_a^x f(t)dt = f(x).$$

**Теорема.** Для будь-якої функції  $f(x)$ , неперервної на відрізку  $[a, b]$ , існує на цьому відрізку первісна, а отже, існує невизначений інтеграл.

## Заміна змінної та інтегрування частинами у визначеному інтегралі

Нехай задано інтеграл  $\int_a^b f(x)dx$ , де  $f(x)$  – неперервна функція на відрізку  $[a, b]$ .

Введемо нову змінну у відповідності з формулою  $x = \varphi(t)$ .

Тоді якщо

- 1)  $\varphi(\alpha) = a, \quad \varphi(\beta) = b$ .
- 2)  $\varphi(t)$  і  $\varphi'(t)$  неперервні на відрізку  $[\alpha, \beta]$ .
- 3)  $f(\varphi(t))$  визначена на відрізку  $[\alpha, \beta]$ , то

$$\int_a^b f(x)dx = \int_{\alpha}^{\beta} f[\varphi(t)]\varphi'(t)dt.$$

$$\text{Тоді } \int_{\alpha}^{\beta} f[\varphi(t)]\varphi'(t)dt = F[\varphi(t)] \Big|_{\alpha}^{\beta} = F[\varphi(\beta)] - F[\varphi(\alpha)] = F(b) - F(a).$$

Приклад.

$$\begin{aligned} \int_0^1 \sqrt{1-x^2} dx &= \left\{ \begin{array}{l} x = \sin t; \\ \alpha = 0; \beta = \pi/2 \end{array} \right\} = \int_0^{\pi/2} \sqrt{1-\sin^2 t} \cos t dt = \int_0^{\pi/2} \cos^2 t dt = \frac{1}{2} \int_0^{\pi/2} (1 + \cos 2t) dt = \\ &= \frac{1}{2} \left( t + \frac{1}{2} \sin 2t \right) \Big|_0^{\pi/2} = \frac{\pi}{4} + \frac{1}{4} \sin \pi = \frac{\pi}{4}. \end{aligned}$$

### Інтегрування частинами.

Якщо функції  $u = \varphi(x)$  і  $v = \psi(x)$  неперервні на відрізку  $[a, b]$ , а також неперервні на цьому відрізку їх похідні, то справедлива формула інтегрування за частинами:

$$\int_a^b u dv = uv \Big|_a^b - \int_a^b v du.$$

Приклад. Обчислити визначений інтеграл  $\int_1^e x \ln x dx$ .

*Розв'язування*

$$\int_1^e x \ln x dx = \left| \begin{array}{l} u = \ln x, \quad dv = x dx \\ du = \frac{1}{x} dx, \quad v = \frac{1}{2} x^2 \end{array} \right| = \frac{1}{2} x^2 \ln x \Big|_1^e - \frac{1}{2} \int_1^e x dx = \frac{1}{4} (e^2 + 1)$$

### **Невласні інтеграли**

Нехай функція  $f(x)$  визначена та неперервна на інтервалі  $[a, \infty)$ . Тоді вона неперервна на будь-якому відрізку  $[a, b]$ .

**Означення.** Якщо існує скінченна границя  $\lim_{b \rightarrow \infty} \int_a^b f(x)dx$ , то ця границя називається **невласним інтегралом** від функції  $f(x)$  на інтервалі  $[a, \infty)$  і позначається:  $\lim_{b \rightarrow \infty} \int_a^b f(x)dx = \int_a^\infty f(x)dx$ .

Якщо ця границя існує і є скінченною, то говорять, що невластний інтеграл **збігається**.

Якщо границя не існує або нескінченна, то невластний інтеграл **розбіжний**. Аналогічні міркування можна привести для невластних інтегралів виду:

$$\int_{-\infty}^b f(x)dx = \lim_{a \rightarrow -\infty} \int_a^b f(x)dx;$$

$$\int_{-\infty}^\infty f(x)dx = \int_{-\infty}^c f(x)dx + \int_c^\infty f(x)dx.$$

Ці твердження справедливі, якщо інтеграли існують.

**Приклад.**

$$\int_0^\infty \cos x dx = \lim_{b \rightarrow \infty} \int_0^b \cos x dx = \lim_{b \rightarrow \infty} \sin x \Big|_0^b = \lim_{b \rightarrow \infty} (\sin b - \sin 0) = \lim_{b \rightarrow \infty} \sin b - \text{не існує.}$$

Невластний інтеграл розбіжний.

**Приклад.**

$$\int_{-\infty}^{-1} \frac{dx}{x^2} = \lim_{b \rightarrow -\infty} \int_b^{-1} \frac{dx}{x^2} = \lim_{b \rightarrow -\infty} \left[ -\frac{1}{x} \right]_b^{-1} = \lim_{b \rightarrow -\infty} \left( 1 + \frac{1}{b} \right) = 1 - \text{інтеграл збігається.}$$

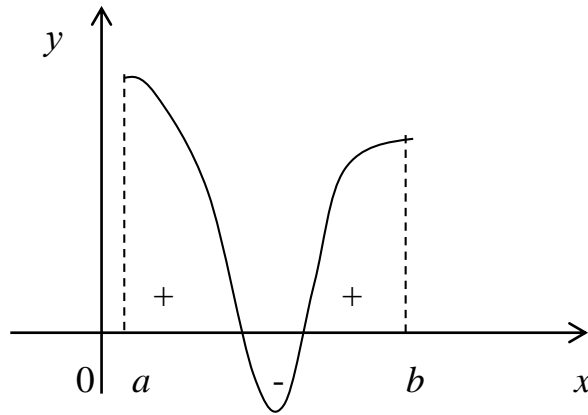
**Теорема:** Якщо для усіх  $x$  ( $x \geq a$ ) виконується умова  $0 \leq f(x) \leq \varphi(x)$  і інтеграл  $\int_a^\infty \varphi(x)dx$  збігається, то  $\int_a^\infty f(x)dx$  також збігається і  $\int_a^\infty \varphi(x)dx \geq \int_a^\infty f(x)dx$ .

**Теорема:** Якщо для усіх  $x$  ( $x \geq a$ ) виконується умова  $0 \leq \varphi(x) \leq f(x)$  і інтеграл  $\int_a^\infty \varphi(x)dx$  розбігається, то  $\int_a^\infty f(x)dx$  також розбігається.

**Теорема:** Якщо  $\int_a^\infty |f(x)|dx$  збігається, то збігається і інтеграл  $\int_a^\infty f(x)dx$ .

В цьому випадку інтеграл  $\int_a^\infty f(x)dx$  називається **абсолютно збіжним**.

## Обчислення площ плоских фігур

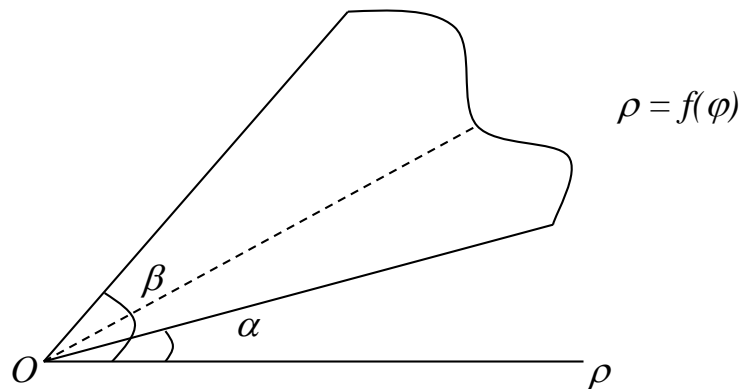


Відомо, що визначений інтеграл на відрізку представляє собою площу криволінійної трапеції, обмеженої графіком функції  $f(x)$ . Якщо графік розміщений нижче осі  $Ox$ , тобто  $f(x) < 0$ , то площа має знак “-”, Якщо графік розміщений вище осі  $Ox$ , тобто  $f(x) > 0$ , то площа має знак “+”.

Для знаходження сумарної площі використовується формула  $S = \left| \int_a^b f(x) dx \right|$ .

Площа фігури, обмеженої деякими лініями може бути знайдена за допомогою визначених інтегралів, якщо відомі рівняння цих ліній.

## Знаходження площі криволінійного сектора

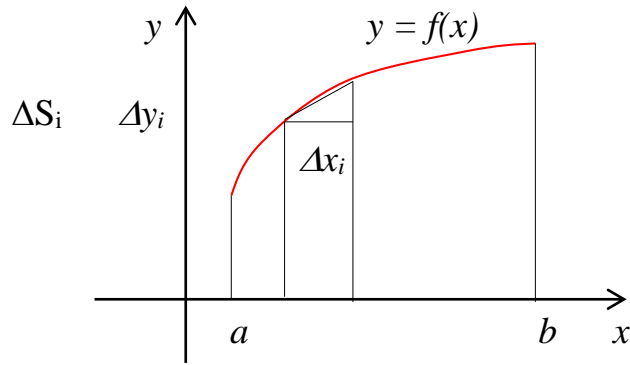


Для знаходження площі криволінійного сектора введемо полярну систему координат. Рівняння кривої, яка обмежують сектор в цій системі координат, має вигляд  $\rho = f(\varphi)$ , де  $\rho$  - довжина радіус-вектора, який сполучає полюс з довільною точкою кривої, а  $\varphi$  - кут нахилу цього радіус-вектора до полярної осі.

Площа криволінійного сектора може бути знайдена за формулою:

$$S = \frac{1}{2} \int_{\alpha}^{\beta} f^2(\varphi) d\varphi.$$

## Обчислення довжини дуги кривої



Довжина ламаної лінії, яка відповідає дузі, може бути знайдена як:  $S_n = \sum_{i=1}^n \Delta S_i$ .

Тоді довжина дуги дорівнює:  $S = \lim_{\max \Delta x_i \rightarrow 0} \sum_{i=1}^n \Delta S_i$ .

З геометричних міркувань:  $\Delta S_i = \sqrt{(\Delta x_i)^2 + (\Delta y_i)^2} = \sqrt{1 + \left(\frac{\Delta y_i}{\Delta x_i}\right)^2} \cdot \Delta x_i$ .

В той же час:  $\frac{\Delta y_i}{\Delta x_i} = \frac{f(x_i) - f(x_{i-1})}{\Delta x_i}$ .

Тоді можна записати, що

$$S = \lim_{\max \Delta x_i \rightarrow 0} \sum_{i=1}^n \Delta S_i = \int_a^b \sqrt{1 + \left(\frac{dy}{dx}\right)^2} dx.$$

Тобто:  $S = \int_a^b \sqrt{1 + (f'(x))^2} dx$ .

Якщо рівняння кривої задано параметрично, то з врахуванням правил обчислення похідної параметрично заданої функції, отримуємо

$$S = \int_{\alpha}^{\beta} \sqrt{[\varphi'(t)]^2 + [\psi'(t)]^2} dt,$$

де  $x = \varphi(t)$  і  $y = \psi(t)$ .

Якщо задана **просторова крива**,  $x = \varphi(t)$ ,  $y = \psi(t)$  і  $z = Z(t)$ , то

$$S = \int_{\alpha}^{\beta} \sqrt{[\varphi'(t)]^2 + [\psi'(t)]^2 + [Z'(t)]^2} dt.$$

Якщо крива задана в **полярних координатах**, то

$$S = \int_{\alpha}^{\beta} \sqrt{\rho'^2 + \rho^2} d\varphi, \quad \rho = f(\varphi).$$

Приклад. Знайти довжину кола, заданого рівнянням  $x^2 + y^2 = r^2$ .

**1 спосіб.** Виразимо з рівняння змінну  $y$ .  $y = \sqrt{r^2 - x^2}$ .

Знайдемо похідну  $y' = -\frac{x}{\sqrt{r^2 - x^2}}$ .

$$\text{Тоді } \frac{1}{4}S = \int_0^r \sqrt{1 + \frac{x^2}{r^2 - x^2}} dx = \int_0^r \frac{r}{\sqrt{r^2 - x^2}} dx = r \cdot \arcsin \frac{x}{r} \Big|_0^r = r \frac{\pi}{2}.$$

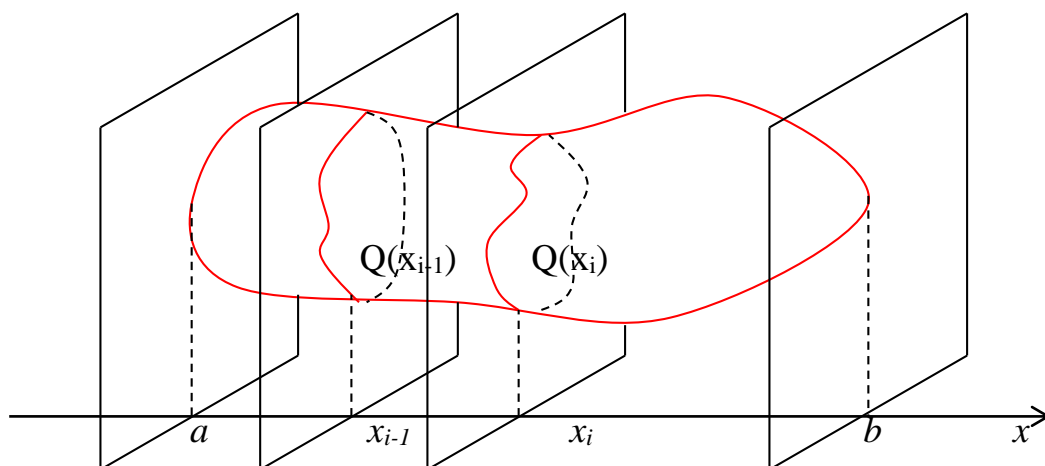
Тоді  $S = 2\pi r$ . Отримали відому формулу довжини кола.

**2 спосіб.** Якщо представити задане рівняння в полярній системі координат, то отримаємо:  $r^2 \cos^2 \varphi + r^2 \sin^2 \varphi = r^2$ , тобто функція  $\rho = f(\varphi) = r$ ,  $\rho' = \frac{df(\varphi)}{d\varphi} = 0$ , тоді

$$S = \int_0^{2\pi} \sqrt{0 + r^2} d\varphi = r \int_0^{2\pi} d\varphi = 2\pi r.$$

## Обчислення об'ємів тіл

Обчислення об'єму тіла за відомими площами його паралельних перерізів.



Нехай є тіло об'єму  $V$ . Площа будь-якого заперечного перерізу тіла  $Q$ , відома як неперервна функція  $Q = Q(x)$ . Розіб'ємо тіло на “шари” заперечними перерізами, які проходять через точки  $x_i$  розбиття відрізка  $[a, b]$ . Оскільки на якому-небудь проміжному відрізку розбиття  $[x_{i-1}, x_i]$  функція  $Q(x)$  неперервна, то набуває на ньому найбільшого та найменшого значень. Позначимо їх відповідно  $M_i$  і  $m_i$ .

Якщо на цих найбільшому та найменшому перерізах побудувати циліндри з твірними, які паралельні осі  $x$ , то об'єми цих циліндрів будуть відповідно дорівнювати  $M_i \Delta x_i$  і  $m_i \Delta x_i$ , тут  $\Delta x_i = x_i - x_{i-1}$ .

Виконуючи такі дії для усіх відрізків розбиття, отримаємо циліндри, об'єми яких дорівнюють відповідно  $\sum_{i=1}^n M_i \Delta x_i$  і  $\sum_{i=1}^n m_i \Delta x_i$ .

При прямуванні до нуля кроку розбиття  $\lambda$ , ці суми мають загальну границю:

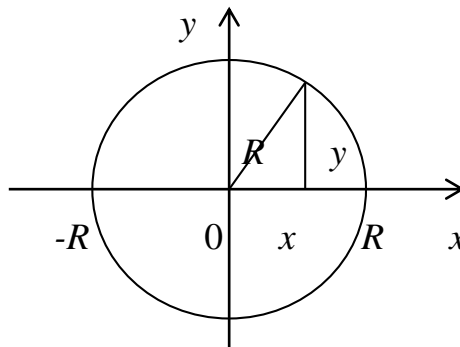
$$\lim_{\lambda \rightarrow 0} \sum_{i=1}^n M_i \Delta x_i = \lim_{\lambda \rightarrow 0} \sum_{i=1}^n m_i \Delta x_i = \int_a^b Q(x) dx.$$



Таким чином, об'єм тіла може бути знайдено за формулою:

$$V = \int_a^b Q(x) dx.$$

Приклад. Знайти об'єм шара радіуса  $R$ .



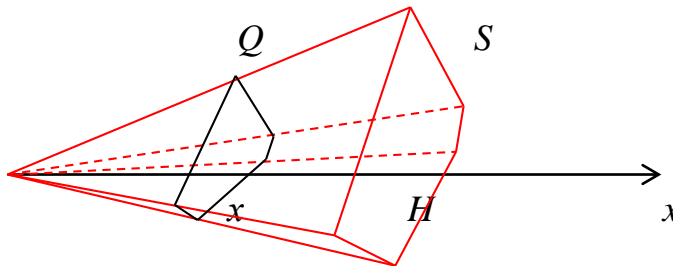
За поперечні перерізи кулі розглядаються кола змінного радіуса  $y$ . В залежності від біжучої координати  $x$  цей радіус виражається за формулою  $\sqrt{R^2 - x^2}$ .

Тоді функція площ перетинів має вигляд:  $Q(x) = \pi(R^2 - x^2)$ .

Маємо об'єм кулі:

$$V = \int_{-R}^R \pi(R^2 - x^2) dx = \pi \left( R^2 x - \frac{x^3}{3} \right) \Big|_{-R}^R = \pi \left( R^3 - \frac{R^3}{3} \right) - \pi \left( -R^3 + \frac{R^3}{3} \right) = \frac{4\pi R^3}{3}.$$

Приклад. Знайти об'єм довільної піраміди з висотою  $H$  і площею основи  $S$ .



При перетині піраміди площинами перпендикулярними висоті, в перетині отримуємо фігури, подібні основі. Коефіцієнт подібності цих фігур дорівнює відношенню  $x/H$ , де  $x$  – відстань від площі перерізу до вершини піраміди.

З геометрії відомо, що відношення площ подібних фігур дорівнює коефіцієнту подібності в квадраті, тобто

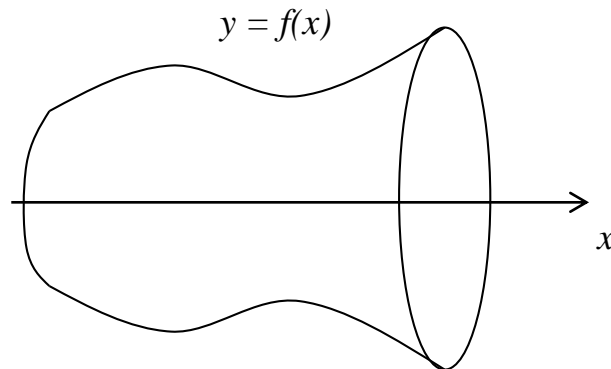
$$\frac{Q}{S} = \left( \frac{x}{H} \right)^2.$$

Звідси отримуємо функцію площ перерізів:  $Q(x) = \frac{S}{H^2} x^2$ .

Знаходимо об'єм піраміди:  $V = \int_0^H \frac{S}{H^2} x^2 dx = \frac{Sx^3}{3H^2} \Big|_0^H = \frac{1}{3} SH$ .

## Об'єм тіла обертання

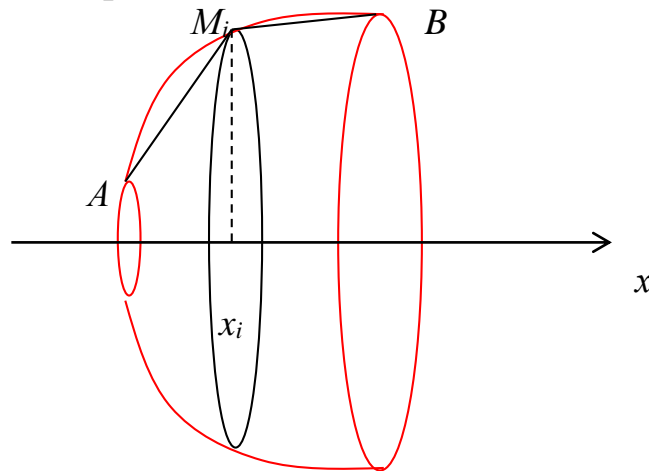
Розглянемо криву, задану рівнянням  $y = f(x)$ . Припустимо, що функція  $f(x)$  неперервна на відрізку  $[a, b]$ . Якщо відповідну їй криволінійну трапецію з основами  $a$  і  $b$  обернути навколо осі  $Ox$ , то отримаємо **тіло обертання**.



Оскільки кожен переріз тіла площиною  $x = \text{const}$  представляє собою круг радіуса  $R = |f(x)|$ , то об'єм тіла обертання може бути легко знайдений за отриманою вище формулою:

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

## Площа поверхні тіла обертання



**Означення.** Площею поверхні обертання кривої  $AB$  навколо даної осі називають границю, до якої прямують площі поверхонь обертання ламаних, вписаних у криву  $AB$ , при прямуванні до нуля найбільших з довжин ланок цих ламаних.

Розіб'ємо дугу  $AB$  на  $n$  частин точками  $M_0, M_1, M_2, \dots, M_n$ . Координати вершин отриманої ламаної мають координати  $x_i$  і  $y_i$ . При обертанні ламаної навколо осі отримуємо поверхню, яка складається з бокових поверхонь зрізаних конусів, площа яких дорівнює  $\Delta P_i$ . Ця площа може бути знайдена за формулою:

$$\Delta P_i = 2\pi \frac{y_{i-1} + y_i}{2} \Delta S_i.$$

Тут  $\Delta S_i$  – довжина кожної хорди.

$$\Delta S_i = \sqrt{\Delta x_i^2 + \Delta y_i^2} = \sqrt{1 + \left(\frac{\Delta y_i}{\Delta x_i}\right)^2} \Delta x_i.$$

Застосовуємо теорему Лагранжа до відношення  $\frac{\Delta y_i}{\Delta x_i}$ .

$$\text{Отримуємо: } \frac{\Delta y_i}{\Delta x_i} = \frac{f(x_i) - f(x_{i-1})}{x_i - x_{i-1}} = f'(\varepsilon_i), \quad x_{i-1} < \varepsilon_i < x_i.$$

$$\text{Тоді } \Delta S_i = \sqrt{1 + f'^2(\varepsilon_i)} \Delta x_i;$$

$$\Delta P_i = 2\pi \frac{y_{i-1} + y_i}{2} \sqrt{1 + f'^2(\varepsilon_i)} \Delta x_i.$$

Площа поверхні, описаної ламаною дорівнює:

$$P_n = \pi \sum_{i=1}^n (f(x_{i-1}) + f(x_i)) \sqrt{1 + f'^2(\varepsilon_i)} \Delta x_i.$$

Ця сума не є інтегральною, але можна показати, що

$$P = \lim_{\max \Delta x_i \rightarrow 0} \pi \sum_{i=1}^n (f(x_{i-1}) + f(x_i)) \sqrt{1 + f'^2(\varepsilon_i)} \Delta x_i = \lim_{\max \Delta x_i \rightarrow 0} \pi \sum_{i=1}^n 2f(\varepsilon_i) \sqrt{1 + f'^2(\varepsilon_i)} \Delta x_i.$$

Тоді  $P = 2\pi \int_a^b f(x) \sqrt{1 + f'^2(x)} dx$  - формула обчислення **площі поверхні тіла обертання**.