

Integralrechnung Cheat Sheet

Allgemein

Die Integration ist die Umkehrung der Ableitung.

$$y = f(x) \xrightarrow{\text{Differentiation}} y' = f'(x) \xrightarrow{\text{Integration}} y = f(x)$$

Stammfunktion

Es sei $f(x)$ eine auf dem Intervall $[a, b]$ definierte Funktion. Eine Funktion $F(x)$ heisst Stammfunktion von $f(x)$ falls für alle $x \in [a, b]$ gilt: $F'(x) = f(x)$.

Eigenschaften:

1. Hat eine stetige Funktion $f(x)$ mindestens eine Stammfunktion, so hat sie unendliche viele Stammfunktionen.
2. Zwei beliebige Stammfunktion $F_1(x)$ und $F_2(x)$ unterscheiden sich durch eine additive Konstante C . $(F_1(x) - F_2(x) = \text{konstant})$.
3. Ist $F_1(x)$ eine beliebige Stammfunktion von $f(x)$, so ist auch $F_1(x) + C$ eine Stammfunktion von $f(x)$. Die allgemeine Stammfunktion ist: $F(x) = F_1(x) + C$, wobei C eine beliebige reelle Konstante ist.

Flächeninhalt (bestimmtes Integral)

Um die Fläche A unterhalb einer Funktion $f(x)$ zu berechnen gilt folgendes Vorgehen:

1. Fläche in n Streifen teilen
2. Alle Streifenflächen berechnen
3. Flächen aufsummieren

In der Theorie wird eine Fläche in Rechtecke zerlegt, Untersumme (U_n) und Obersumme (O_n) berechnet. Die Fläche liegt zwischen diesen beiden Werten.

$$U_n = \sum_{k=1}^n f(x_{k-1}) \cdot \Delta x_k \quad O_n = \sum_{k=1}^n f(x_k) \cdot \Delta x_k$$

$$A = \lim_{n \rightarrow \infty} U_n = \lim_{n \rightarrow \infty} O_n = \lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{k=1}^n f(x_k) \cdot \Delta x_k = \int_a^b f(x) dx = \int_{x=a}^{x=b} dA$$

Das bestimmte Integral ist eine Zahl, die der Fläche entspricht.

Flächenfunktion (unbestimmtes Integral)

$$I(x) = \int_a^x f(t) dt$$

Die obere Intervall Grenze wird offengelassen. Das unbestimmte Integral ist eine Funktion. Eigenschaften:

1. Das unbestimmte Integral $I(x) = \int_a^x f(t) dt$ repräsentiert den Flächeninhalt zwischen $y = f(t)$ und der t -Achse im Intervall $a \leq t \leq x$ in Abhängigkeit von der oberen Grenze x .
2. Zu jeder stetigen Funktion $f(t)$ gibt es unendliche viele unbestimmte Integrale, die sich in ihrer unteren Grenze voneinander unterscheiden.
3. Die Differenz zweier unbestimmter Integrale $I_1(x)$ und $I_2(x)$ von $f(t)$ ist eine Konstante.

Fundamentalsatz

Jedes unbestimmte Integral $I(x) = \int_a^x f(x) dx$ der stetigen Funktion $f(x)$ ist eine Stammfunktion von $f(x)$:

$$I(x) = \int_a^x f(x) dx \Rightarrow I'(x) = f(x)$$

heisst: Die Ableitung jedes unbestimmten Integrals ergibt die Integrandfunktion. Jeds unbestimmte Integral einer Funktion ist die Menge aller Stammfunktionen.

- $I(x)$ ist eine stetig differenzierbare Funktion.
- Jedes unbestimmte Integral lässt sich schreiben als:

$$I(x) = \int_a^x f(x) dx = F(x) + C$$

- Die Funktionenschar aller unbestimmter Integrale eine Funktion $f(x)$ schreibt man als

$$\int f(x) dx = F(x) + C$$

wobei $F(x)$ eine beliebige Stammfunktion ist.

- Für stetige Funktionen sind die Begriffe „unbestimmtes Integral“ und „Stammfunktion“ synonym.

Grund- oder Stammintegrale

$$\int 0 dx = C$$

$$\int 1 dx = x + C$$

$$\int x^n dx = \frac{x^{n+1}}{n+1} + C$$

$$\int \frac{1}{x} dx = \ln |x| + C$$

$$\int e^x dx = e^x + C$$

$$\int a^x dx = \frac{a^x}{\ln a} + C$$

$$\int \sin x dx = -\cos x + C$$

$$\int \cos x dx = \sin x + C$$

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

$$\int \frac{1}{\cos^2 x} dx = \tan x + C$$

$$\int \frac{1}{\sqrt{1-x^2}} dx = \arcsin x + C_1 = -\arccos x + C_2$$

$$\int \frac{1}{1+x^2} dx = \arctan x + C_1 = -\operatorname{arccot} x + C_2$$

Beweistechniken

Verifizierung: Ableiten der Stammfunktion ($I(x)$ muss den Integrand ($f(x)$) ergeben. **Beispiel**

Verifizierung.

$$\int \ln x dx = x \cdot \ln x - x + C \quad (C \in \mathbb{R})$$

$$\begin{aligned} \frac{d}{dx}(x \cdot \ln x - x + C) &= 1 \cdot \ln x + x \cdot \frac{1}{x} - 1 \\ &= \ln x + 1 - 1 \\ &= \ln x \end{aligned} \quad \square$$

Berechnen des bestimmten Integrals

1. Zunächst eine beliebige Stammfunktion bestimmen
2. Mit der Stammfunktion $F(b)$ und $F(a)$ berechnen:

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

Integrationsregeln

Faktorregel

Ein konstanter Faktor darf vor das Integral gezogen werden.

$$\int_a^b C \cdot f(x) dx = C \cdot \int_a^b f(x) dx$$

Summenregel

Eine endliche Summe von Funktionen darf gliedweise integriert werden.

$$\int_a^b (f_1(x) + \dots + f_n(x)) dx = \int_a^b f_1(x) dx + \dots + \int_a^b f_n(x) dx$$

Vertauschungsregel

Vertauschen der Integrationsgrenzen bewirkt einen Vorzeichenwechsel.

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

Gleiche Intervallgrenzen

Fallen die Integrationsgrenzen zusammen ($a = b$), so ist der Integralwert gleich Null.

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

Zerlegen des Integrationsintervalls

Für jede Stelle c aus dem Integrationsintervall $a \leq c \leq b$ gilt:

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

Integrationsmethoden

Substitution

∫ f(x) dx = ?

1. Aufstellen der Substitutionsgleichungen:

u = g(x) → du/dx = g'(x) → dx = du/g'(x)

2. Durchführen der Integralsubstitution durch Einsetzen der Substitutionsgleichungen in das vorgegebene Integral:

∫ f(x) dx = ∫ φ(u) du

Das neue Integral enthält nur noch die Hilfsvariable u und deren Differential du. Der Integrand ist nur noch eine von u abhängige Funktion φ(u)

3. Integration (Berechnung des neuen Integrals)

∫ φ(u) du = Φ(u)

4. Rücksubstitution (mittels u = g(x))

∫ f(x) dx = Φ(u) = Φ(g(x)) = F(x)

- Die Funktion muss stetig differenzier- und umkehrbar sein.
- Die Substitution muss zu einer Vereinfachung führen
- Nach einsetzen der Substitutionsgleichung darf x im Integral nicht mehr vorkommen
- Bei Wurzelausdrücken ist eine Substitutionsgleichung vom Typ x = h(u) günstiger
- Bei bestimmten Integralen kann auf die Rücksubstitution verzichtet werden. Dafür sind die Integrationsgrenzen mit u = g(x) bzw. x = h(u) zu berechnen.

Beispiel mit u = g(x)

∫_0^1 x · √(1 + x^2) dx = ?

u = 1 + x^2 → du/dx = 2 · x → dx = du/(2 · x)

Untergrenze: x = 0 ⇒ u = 1 + (0)^2 = 1

Obergrenze: x = 1 ⇒ u = 1 + (1)^2 = 2

∫_0^1 x · √(1 + x^2) dx = ∫_{u=1}^{u=2} x√u · du/(2 · x) = 1/2 · ∫_1^2 √u du = 1/2 ∫_1^2 u^{1/2} du = 1/2 [u^{3/2} / (3/2)]_1^2 = 1/3 [√(u^3)]_1^2 = 1/3 (√8 - √1) ≈ 0,6095

Integralsubstitutionen

Typ A

∫ f(a · x + b) dx = 1/a ∫ f(u) du

Substitution: u = ax + b → dx = du/a

Beispiel: ∫ √(4x + 5) dx; u = 4x + 5

Typ B

∫ f(x) · f'(x) dx = 1/2 (f(x))^2 + C

Substitution: u = f(x) → dx = du/f'(x)

Beispiel: ∫ sin x · cos x dx; u = sin x

Typ C

∫ (f(x))^n · f'(x) dx = 1/(n + 1) (f(x))^{n+1} + C

Substitution: u = f(x) → dx = du/f'(x)

Beispiel: ∫ (ln x)^2 · 1/x dx; u = ln x

Typ D

∫ f(g(x)) · g'(x) dx = ∫ f(u) du

Substitution: u = g(x) → dx = du/g'(x)

Beispiel: ∫ x · e^{x^2} dx; u = x^2

Typ E

∫ f'(x)/f(x) dx = ln |f(x)| + C

Substitution: u = f(x) → dx = du/f'(x)

Beispiel: ∫ (2x-3)/(x^2-3x+1) dx; u = x^2 - 3x + 1

Partielle (Produkt-)Integration

∫ f(x) dx = ∫ u · v' dx = u · v - ∫ u' · v dx

Eine Funktion muss geschickt nach u · v' zerlegt werden. Die Stammfunktion von v' muss sich ohne Schwierigkeiten ergeben. Häufig muss erneut integriert oder substituiert werden.

Beispiel

∫ x · e^x dx = ?

u = x → u' = 1

v' = e^x → v = e^x

∫ x · e^x dx = x · e^x - ∫ 1 · e^x dx = x · e^x - e^x + C = (x - 1) · e^x + C

Flächeninhalt

Die Fläche ist immer ein positiver Wert → mit Beträgen arbeiten.

Allgemeiner Fall

Flächen, die teils oberhalb, teils unterhalb der x-Achse verlaufen, müssen in Teilflächen zerlegt werden, die entweder oberhalb oder unterhalb der x-Achse verlaufen:

1. Nullstellen im Intervall a ≤ x ≤ b bestimmen
2. Teilflächen aufsummieren (ggf. Skizze erstellen)

Fläche zw. zwei Kurven (ohne Schnittpunkte)

Gegeben seien zwei Kurven f1(x) und f2(x)

A = |∫_a^b (f1(x) - f2(x)) dx|

Fläche zw. zwei Kurven (mit Schnittpunkten)

Erst die Schnittpunkte berechnen, dann wie ohne Schnittpunkt bis zum Schnittpunkt berechnen und aufsummieren.

Rotationskörper

x-Achse

Vx = π · ∫_a^b y^2 dx = π · ∫_a^b (f(x))^2 dx

y-Achse

y = f(x) in x = g(y) umrechnen und Intervallgrenzen berechnen (c = f(a), d = f(b))

Vy = π · ∫_c^d x^2 dy = π · ∫_c^d (g(x))^2 dy

Anwendungen

Ort: s(t) = ∫ v(t) dt = ∫ ∫ a(t) dt

Geschwindigkeit: v(t) = d/dt s(t) = ṡ = ∫ a(t) dt

Beschleunigung: a(t) = d/dt v(t) = v̇ = s̈