

Apuntes

Nicolas Muñoz

Teoría De Integración
Licenciatura en Matemática
Pontificia Universidad Católica - Chile

August 28, 2025

Contents

1	Introducción a la Integración de Riemann	2
1.1	Particiones y Sumas de Riemann	2
1.2	Sumas de Darboux	2
1.3	Integrales de Darboux	3
1.4	Medida de un conjunto	4
1.5	Limitaciones de la Integral de Riemann	4
1.6	Teorema Fundamental del Cálculo	4
2	Extendiendo la Integral de Riemann	4
2.1	La Función Longitud	5

1 Introducción a la Integración de Riemann

1.1 Particiones y Sumas de Riemann

Definición 1. Una partición de un intervalo $[a, b] \subseteq \mathbb{R}$ es un subconjunto finito $\pi \subseteq [a, b]$ tal que $a, b \in \pi$. Denotaremos a las particiones como $\pi = \{x_0, \dots, x_n\}$ donde los puntos están ordenados, es decir $a = x_0 < x_1 < \dots < x_n = b$. Los intervalos $I_i = [x_{i-1}, x_i]$ para $i = 1, \dots, n$ son llamados los intervalos de la partición. A veces identificaremos la partición con $(I_i)_{i=1, \dots, n}$.

Definición 2. La norma de una partición π se define como:

$$\|\pi\| := \max_{i=1, \dots, n} (x_i - x_{i-1}) = \max_{I_i \in \pi} |I_i|$$

Definición 3. Una partición marcada de $[a, b]$ es un par $\pi^* = (\pi, \epsilon)$, donde $\pi = \{x_0, \dots, x_n\}$ es una partición de $[a, b]$, y $\epsilon = \{x_1^*, \dots, x_n^*\}$ es una colección de puntos tal que $x_i^* \in I_i$ para cada $i = 1, \dots, n$. La norma de una partición marcada se define como $\|\pi^*\| = \|\pi\|$.

Definición 4 (Suma de Riemann). Sea $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ acotada y $\pi^* = (\pi, \epsilon)$ una partición marcada. La suma de Riemann de f asociada a π^* se define como:

$$S_R(f, \pi^*) = \sum_{i=1}^n f(x_i^*)(x_i - x_{i-1}) = \sum_{I_i \in \pi} f(x_i^*)|I_i|$$

Definición 5 (Integrabilidad de Riemann). Dada $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ acotada, decimos que es Riemann integrable si existe el límite:

$$\lim_{\|\pi^*\| \rightarrow 0} S_R(f, \pi^*)$$

Esto significa que $\exists L \in \mathbb{R}$ tal que para cualquier $\epsilon > 0$, existe $\delta = \delta(\epsilon) > 0$ tal que si $\|\pi^*\| < \delta$, entonces $\|S_R(f, \pi^*) - L\| < \epsilon$. Cuando este límite existe, lo llamamos la integral de Riemann de f en $[a, b]$ y lo denotamos por $\int_a^b f(x)dx$.

1.2 Sumas de Darboux

Definición 6. Dadas $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ acotada y $\pi = (I_i)_{i=1, \dots, n}$ una partición de $[a, b]$, definimos:

- $m_{I_i} := \inf_{x \in I_i} f(x)$
- $M_{I_i} := \sup_{x \in I_i} f(x)$
- La suma inferior de Darboux: $\underline{S}(f; \pi) := \sum_{i=1}^n m_{I_i}(x_i - x_{i-1}) = \sum_{I_i \in \pi} m_{I_i}|I_i|$
- La suma superior de Darboux: $\overline{S}(f; \pi) := \sum_{i=1}^n M_{I_i}(x_i - x_{i-1}) = \sum_{I_i \in \pi} M_{I_i}|I_i|$

Observación 1. Como $m_{I_i} \leq f(x) \leq M_{I_i}$ para todo $x \in I_i$, para cualquier partición marcada $\pi^* = (\pi, \epsilon)$, se tiene que:

$$\underline{S}(f; \pi) \leq S_R(f; \pi^*) \leq \overline{S}(f; \pi)$$

Definición 7 (Refinamiento). Una partición π' de $[a, b]$ es un refinamiento de otra partición π si $\pi \subset \pi'$. Equivalentemente, si para todo $J_i \in \pi'$ existe $I_i \in \pi$ tal que $J_i \subseteq I_i$.

Sea $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ acotada. Entonces:

- Si $\pi \subseteq \pi'$ son particiones de $[a, b]$, entonces $\underline{S}(f; \pi) \leq \underline{S}(f; \pi')$ y $\overline{S}(f; \pi) \geq \overline{S}(f; \pi')$.
- Si π_1, π_2 son particiones de $[a, b]$ cualesquiera, entonces $\underline{S}(f; \pi_1) \leq \overline{S}(f; \pi_2)$.

1.3 Integrales de Darboux

Definición 8. Sea $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ acotada. Definimos:

- La integral superior (de Darboux) de f como:

$$\int_a^b f(x) dx := \inf_{\pi \text{ part. de } [a, b]} \overline{S}(f; \pi)$$

- La integral inferior (de Darboux) de f como:

$$\int_a^b f(x) dx := \sup_{\pi \text{ part. de } [a, b]} \underline{S}(f; \pi)$$

Teorema 1. Sea $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ acotada. Entonces:

$$\int_a^b f(x) dx = \lim_{\|\pi\| \rightarrow 0} \underline{S}(f; \pi), \quad \int_a^b f(x) dx = \lim_{\|\pi\| \rightarrow 0} \overline{S}(f; \pi)$$

Equivalentemente, para cualquier sucesión $(\pi_n)_{n \in \mathbb{N}}$ de particiones de $[a, b]$ tal que $\|\pi_n\| \rightarrow 0$ cuando $n \rightarrow \infty$, se tiene que:

$$\int_a^b f(x) dx = \lim_{n \rightarrow \infty} \underline{S}(f; \pi_n) \quad \text{y} \quad \int_a^b f(x) dx = \lim_{n \rightarrow \infty} \overline{S}(f; \pi_n)$$

Teorema 2 (Criterios de Integrabilidad). Dada $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ acotada, las siguientes afirmaciones son equivalentes:

1. f es integrable Darboux, es decir, $\int_a^b f(x) dx = \int_a^b f(x) dx$.
2. f es Riemann integrable.
3. $\lim_{\|\pi\| \rightarrow 0} (\overline{S}(f; \pi) - \underline{S}(f; \pi)) = 0$.
4. Para cualquier sucesión $(\pi_n)_{n \in \mathbb{N}}$ de particiones de $[a, b]$ tal que $\|\pi_n\| \rightarrow 0$, se tiene que $\lim_{n \rightarrow \infty} (\overline{S}(f; \pi_n) - \underline{S}(f; \pi_n)) = 0$.
5. Existe una sucesión $(\pi_n)_{n \in \mathbb{N}}$ de particiones de $[a, b]$ tal que $\lim_{n \rightarrow \infty} (\overline{S}(f; \pi_n) - \underline{S}(f; \pi_n)) = 0$.

Observación 2. Las integrales en el sentido de Darboux (1) y el de Riemann (2) coinciden.

- Si $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ es monótona, entonces es Riemann integrable.
- Si $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ es continua, entonces es Riemann integrable.

1.4 Medida de un conjunto

Definición 9. Decimos que un conjunto $I \subseteq \overline{R} := R \cup \{-\infty, \infty\}$ es un intervalo si satisface que para todo $x, y \in I$, se tiene que $z \in I$ para todo z tal que $\min\{x, y\} \leq z \leq \max\{x, y\}$.

Definición 10. La medida de un intervalo $I \subseteq \overline{R}$ se define como $|I| := \sup I - \inf I$. Se define $|\emptyset| := 0$ y $|x| := 0$ para un punto.

Si $I \subseteq J$ son intervalos, entonces $|I| \leq |J|$.

Definición 11. Un conjunto $E \subseteq R^d$ se dice de medida nula si, dado $\epsilon > 0$, existe una sucesión de intervalos $(I_n)_{n \in \mathbb{N}}$ de R^d tal que $E \subseteq \bigcup_{n \in \mathbb{N}} I_n$ y $\sum_{n \in \mathbb{N}} |I_n| < \epsilon$.

Teorema 3. Sea $f : [a, b] \rightarrow R$ acotada. Entonces, f es Riemann integrable si y sólo si su conjunto de discontinuidades tiene medida nula.

1.5 Limitaciones de la Integral de Riemann

La integral de Riemann tiene algunas limitaciones:

1. Solo está definida para funciones acotadas y en intervalos $[a, b]$ acotados. Las integrales impropias resuelven parcialmente este problema.
2. La convergencia puntual no siempre garantiza la intercambiabilidad del límite y la integral. Es decir, $f_n \rightarrow f$ puntualmente no implica que $\lim \int f_n = \int \lim f_n$. Ejemplos como $f_n(x) = n\chi_{(0, 1/n]}$ en $[0, 1]$ muestran esta limitación.

Teorema 4. Si $(f_n)_{n \in \mathbb{N}} \subseteq R([a, b])$ y $f_n \rightarrow f$ uniformemente en $[a, b]$, entonces $f \in R([a, b])$ y $\lim_{n \rightarrow \infty} \int_a^b f_n = \int_a^b f$.

1.6 Teorema Fundamental del Cálculo

Teorema 5 (Teorema Fundamental del Cálculo). Si $f \in R([a, b])$ es continua en $x_0 \in [a, b]$, entonces $F(x) := \int_a^x f(t)dt$ es derivable en x_0 y $F'(x_0) = f(x_0)$. En particular, F es derivable en x y $F'(x) = f(x)$ para todo x salvo un conjunto de medida nula.

Este "casi" no puede removerse. Hay contraejemplos notables:

- **Teorema de Hankel (1871):** Existe $f \in R([a, b])$ tal que $F(x) = \int_a^x f(t)dt$ no es derivable para ningún punto en un subconjunto denso de $[a, b]$.
- **Teorema de Volterra (1881):** Existe una función $f : [a, b] \rightarrow R$ que es derivable en $[a, b]$ y su derivada f' es acotada en $[a, b]$, pero $f' \notin R([a, b])$.

2 Extendiendo la Integral de Riemann

Una manera de extender el concepto de la integral es a través de funciones escalonadas.

Definición 12 (Función Escalonada). Una función $\phi : [a, b] \rightarrow R$ se dice escalonada si existe una partición $\pi = \{x_0, \dots, x_n\}$ de $[a, b]$ y constantes $c_1, \dots, c_n \in R$ tales que $\phi|_{(x_{i-1}, x_i)} \equiv c_i$ para todo $i = 1, \dots, n$.

Cualquier función escalonada se puede escribir como una combinación lineal de funciones características de intervalos. La integral de una función escalonada se define como:

$$\int_a^b \phi(x)dx = \sum_{i=1}^n c_i |I_i|$$

2.1 La Función Longitud

Sea \mathcal{I} la colección de todos los intervalos en R . La función longitud $\lambda : \mathcal{I} \rightarrow [0, \infty]$ se define como $\lambda(I) := |I|$.

La función longitud λ tiene las siguientes propiedades:

- $\lambda(\emptyset) = 0$.
- **Monotonía:** Si $I_1, I_2 \in \mathcal{I}$ y $I_1 \subseteq I_2$, entonces $\lambda(I_1) \leq \lambda(I_2)$.
- **Aditividad Finita:** Si $I \in \mathcal{I}$ tal que $I = \cup_{i=1}^n J_i$ con $J_i \in \mathcal{I}$ disjuntos, entonces $\lambda(I) = \sum_{i=1}^n \lambda(J_i)$.
- **Aditividad Contable (σ -aditividad):** Si $I \in \mathcal{I}$ es tal que $I = \cup_{i=1}^{\infty} I_i$ con $(I_i)_{i \in \mathbb{N}} \subseteq \mathcal{I}$ disjuntos, entonces $\lambda(I) = \sum_{i=1}^{\infty} \lambda(I_i)$.
- **σ -subaditividad:** Si $I \in \mathcal{I}$ verifica $I \subseteq \cup_{i=1}^{\infty} I_i$, donde $(I_i)_{i \in \mathbb{N}}$ son intervalos (no necesariamente disjuntos), entonces $\lambda(I) \leq \sum_{i=1}^{\infty} \lambda(I_i)$.
- **Invarianza por traslaciones:** $\lambda(I + x) = \lambda(I)$ para todo $x \in R$.
- $\lambda(\{x\}) = 0$ para todo $x \in R$.

nos gustaría extender λ a una clase más grande que \mathcal{I} . Más precisamente, nos gustaría definir una aplicación $m : \mathcal{M} \rightarrow [0, \infty]$, donde \mathcal{M} es una colección de subconjuntos de R tal que $\mathcal{I} \subseteq \mathcal{M}$, de manera tal que, dado $E \in \mathcal{M}$, $m(E)$ represente la "longitud de E ". Idealmente, nos gustaría que m cumpla lo siguiente:

1. $\mathcal{M} = P(X)$
2. Si $I \in \mathcal{I}$, entonces $m(I) = |I|$
3. m es σ -aditiva ($E, (E_n)_{n \in \mathbb{N}} \in \mathcal{M}, E = \cup_{n=1}^{\infty} E_n \Rightarrow m(E) = \sum_{n=1}^{\infty} m(E_n)$)
4. Si $E \in \mathcal{M}$, entonces $E + x \in \mathcal{M}$ y $m(E + x) = m(E) \forall x \in R$
5. El problema es que, si asumimos el Axioma de Elección uno puede mostrar que no existe un tal m que cumpla (1) – (2) – (3) – (4) y, de hecho, no se sabe si existe m que cumpla (1) – (2) – (3). (Si asumimos la hipótesis del continuo, entonces no existe m que cumpla (1) – (2) – (3))

Luego, para construir m debemos debilitar alguna de las propiedades.

- Si debilitamos (1) \Rightarrow Teoría de la medida

- Si debilitamos (3) pidiendo solo \rightarrow aditividad finita \Rightarrow "medida finitamente aditivas" y si pedimos σ -subaditividad *Rightarrow* "medidas exteriores"

Una manera de extender λ es la siguiente:

1. Si $E = \cup_{i=1}^n I_i$ entonces, definimos $\lambda(E) = \sum_{i=1}^n \lambda(I_i)$
2. Si $E = \cup_{i=1}^\infty I_i$ entonces, definimos $\lambda(E) = \sum_{i=1}^\infty \lambda(I_i)$
3. La fórmula anterior nos permite definir $\lambda(G)$ para todo G abierto en R .
4. Para conjuntos más generales, "aproximar" por abiertos.

Definición 13. Sea X un conjunto no vacío y ξ una colección de subconjuntos de X tal que $\emptyset \in \xi$. Diremos que una aplicación $\lambda : \xi \rightarrow [0, \infty]$ es una premedida si $\lambda(\emptyset) = 0$ el conjunto no vacío X será llamado un espacio y la colección ξ será llamada una clase (de subconjunto de X).

Intuitivamente, ξ representa la colección de subconjuntos cuyo "tamaño" sabemos medir y λ nos da su medida. Ejemplos:

1. **Premedida de Lebesgue** $\lambda(I) \subseteq R : I$ intervalo
2. **Premedidas de Lebesgue-Stieljes** $\lim_{x \rightarrow x_0^+} F(x) = F(x_0)$ Sea $F : R \rightarrow R$ monótona creciente y continua a derecha. Una función tal que se dice una función de Lebesgue-Stieljes.

Observamos que, por monotonía, existen los límites.
$$\begin{cases} F(\infty) = \lim_{x \rightarrow \infty} F(x) \\ F(-\infty) = \lim_{x \rightarrow -\infty} F(x) \end{cases} \in R$$

Sea además la clase \mathcal{I} de intervalos de R dada por:

Ejemplo (Premedidas)