

1 Интеграл Лейбница

Интеграл $\int_a^b f(x) dx$, согласно Лейбницу, представляет собой сумму бесконечно большого числа бесконечно-малых слагаемых, индексированных точками x отрезка $[a, b]$. Слагаемые в этой сумме имеют вид произведения конечной величины $f(x)$, зависящей от точки x , на бесконечно-малую величину dx , называемую *дифференциалом* переменной x . Бесконечно-малая величина dx предполагается имеющей фиксированное (не зависящее от точки x) значение. Согласно Лейбницу то, что мы называем "точками" числовой прямой, на самом деле являются бесконечно-малыми отрезками, длины которых равна дифференциалу dx . При этом суммарная длина этих точек-отрезков, принадлежащих данному интервалу $[a, b]$ как раз и равна длине этого интервала. Таким образом, получается следующее *основное правило интегрирования*:

$$\int_a^b dx = b - a \quad (1)$$

Согласно этой логике количество слагаемых в указанном интеграле представляет собой бесконечно-большую величину $\frac{b-a}{dx}$. Если все слагаемые в сумме одинаковы и равны cdx , то их сумму логично предполагать равной произведению их количества на величину одного слагаемого $cdx \frac{b-a}{dx} = c(b-a)$. Таким образом мы приходим к следующему *правилу интегрирования постоянной*:

$$\int_a^b c dx = c(b-a) \quad (2)$$

По аналогии с рядами, следует ожидать, что интегралы удовлетворяют следующим *правилам сложения и умножения*:

$$\int_a^b cf(x) dx = c \int_a^b f(x) dx \quad (3)$$

$$\int_a^b f(x) dx + \int_a^b g(x) dx = \int_a^b (f(x) + g(x)) dx \quad (4)$$

Наконец, следующее *правило деления* интегралов

$$\int_a^b f(x) dx + \int_b^c f(x) dx = \int_a^c f(x) dx, \quad (5)$$

уже позволяет формально, методом авторекурсии, вычислять интегралы $\int_0^1 x^n dx$. Рассмотрим для примера интеграл $\int_0^1 x dx$. Отщепим от него кусочек:

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

Замена индекса суммирования $x \rightarrow x + \frac{1}{2}$ превращает интеграл $\int_{\frac{1}{2}}^1 x dx$ в равный ему $\int_0^{\frac{1}{2}} (x + \frac{1}{2}) dx$. Действительно, справедливо следующее общее *правило сдвига переменной*:

$$\int_a^b f(x) dx = \int_{a+c}^{b+c} f(x-c) dx, \quad (6)$$

аналогичное правилу сдвига индексов для сумм рядов. В его обоснование можно заметить, что между слагаемыми обоих интегралов имеется взаимно-однозначное соответствие: слагаемому $f(x)dx$ с индексом x в левом интеграле соответствует слагаемое с индексом $x+c$ в правом, которое также равно $f(x)dx$. Таким образом два интеграла состоят из одних и тех же слагаемых и мы вправе рассчитывать на их равенство. Правило сдвига вместе с правилами сложения и интегрирования константы позволяют провести такое вычисление:

$$\int_{\frac{1}{2}}^1 x dx = \int_0^{\frac{1}{2}} (x + \frac{1}{2}) dx = \int_{\frac{1}{2}}^d x + \int_{\frac{1}{2}}^1 x dx = \frac{1}{2} + \int_{\frac{1}{2}}^1 x dx \quad (7)$$

Откуда получаем

$$\int_0^1 x dx = 2 \int_0^{\frac{1}{2}} x dx + \frac{1}{2} \quad (8)$$

Для получения уравнения авторекурсии нам нужно научиться делать замену переменной, изменяющую длину промежутка интегрирования. Простейшей заменой такого типа является растяжение $x \rightarrow kx$ с некоторым коэффициентом k . Итак, попробуем сделать замену переменной $y = kx$ в интеграле $\int_a^b f(x) dx$. Если x меняется от a до b , то y меняется от ka ,

до kb и наш интеграл превращается в $\int_{ka}^{kb} f(y) dy$. Теперь, казалось бы, мы вправе просто заменить в полученном выражении y на x . Разве не все ли равно какой буквой обозначить индекс суммирования? Оказывается это не все равно. Величина дифференциала dy оказывается отличной от dx . Действительно, гомотетия с коэффициентом k меняет размеры всех отрезков, умножая их на k . Это относится и к бесконечно-малым отрезкам! Поэтому образом отрезка длины dx будет отрезок длины $dy = kdx$. Таким образом мы приходим к следующему правилу замены переменной:

$$\int_a^b f(x) dx = k \int_{ka}^{kb} f(x/k) dx. \quad (9)$$

Вот почему Лейбницу было важно считать точки прямой бесконечно-малыми отрезками! Точки не имеют размера и гомотетия не меняет их. Теперь мы

достаточно вооружены, чтобы получить уравнение авторекурсии для интеграла $\int_0^1 x dx$. А именно, замена переменной $y = 2x$ позволяет получить соотношение

$$\int_0^1 x dx = 4 \int_0^{\frac{1}{2}} x dx.$$

Это соотношение вместе с равенством (8) позволяют получить: $\int_0^1 x dx = \frac{1}{2}$.

Интегралы от степеней $\int_0^1 x^n dx$ можно посчитать методом авторекурсии по той же схеме, по которой был выше посчитан $\int_0^1 x dx$. Замена переменной $y = ax$ позволяет получить значение интеграла $\int_0^a x^n dx$, зная значение $\int_0^1 x^n dx$. А так как $\int_a^b f(x) dx = \int_0^b f(x) dx - \int_0^a f(x) dx$, то мы можем посчитать все интегралы типа $\int_a^b x^n dx$. Это дает принципиальную возможность вычисления интегралов $\int_a^b f(x) dx$ для функций, разложения которых в степенные ряды нам известны.

Интегралы и неравенства. Если интеграл — это сумма, то логично ожидать, что увеличение всех слагаемых влечет увеличение суммы. Это приводит нас к следующему *правилу интегрирования неравенств*:

$$\text{Если } f(x) \geq g(x) \text{ при любом } x \in [a, b], \text{ то } \int_a^b f(x) dx \geq \int_a^b g(x) dx \quad (10)$$

Интегральные суммы Правила интегрирования неравенств и констант вместе с правилом деления интегралов позволяют любой интеграл $\int_a^b f(x) dx$ посчитать с любой степенью точности.

Разбиение отрезка интегрирования $[a, b]$ на части, порождаемое последовательностью $a = x_0 < x_1 < \dots < x_{n-1} < x_n = b$, дает представление интеграла по $[a, b]$ в виде суммы интегралов по его частям

$$\int_a^b f(t) dt = \sum_{k=1}^n \int_{x_{k-1}}^{x_k} f(t) dt$$

для любого слагаемого справа справедливы неравенства

$$(x_k - x_{k-1}) \min f[x_{k-1}, x_k] \leq \int_{x_{k-1}}^{x_k} f(t) dt \leq (x_k - x_{k-1}) \max f[x_{k-1}, x_k]$$

Поэтому исходный интеграл заключен между двумя суммами: *верхней интегральной суммой* $\sum_{k=1}^n (x_k - x_{k-1}) \max f[x_{k-1}, x_k]$ и *нижней интегральной суммой* $\sum_{k=1}^n (x_k - x_{k-1}) \min f[x_{k-1}, x_k]$. Причем разность между верхней и нижней суммами для монотонной функции не превосходит $|f(b) - f(a)| \max(x_k - x_{k-1})$. Поэтому при измельчении разбиений разность между верхними и нижними интегральными суммами стремится к нулю, поэтому как те так и другие стремятся к интегралу.

Дифференциал функции На самом деле это формула не вполне точная. Она представляет собой лишь *относительное равенство* в следующем смысле: две величины считаются относительно равными, если их отношение бесконечно-мало отличается от единицы. Но этого хватает для вычисления интегралов в силу следующей теоремы.

Теорема 1. Пусть $F(x, dx)$ и $G(x, dx)$ представляют собой относительно равные бесконечно-малые величины, тогда их интегралы по любому промежутку отличаются на бесконечно-малую величину.

Доказательство. Предположим сначала, что все рассматриваемые величины положительны. Докажем, что для любого $\varepsilon > 0$ справедливо неравенство

$$\int_a^b F(x, dx) \leq \int_a^b G(x, dx) + \varepsilon$$

Поскольку для любого большего единицы q справедливы неравенства $F(x) \leq qG(x)$, то интегрирование этих неравенств с использованием дистрибутивности интегрирования дает неравенства

$$I(F) = \int_a^b F(x) \leq q \int_a^b G(x) = qI(G)$$

откуда при $q < 1 + \varepsilon/I(G)$ следует обещанное. Аналогично доказывается противоположное неравенство. В результате, разность $|I(F) - I(G)| < \varepsilon$ для любого положительного стандартного ε . Откуда и следует бесконечная малость этой разности. \square

Доказанная теорема обосновывает *правило пренебрежения* при вычислении дифференциалов, по которому бесконечно-малыми величинами можно пренебрегать по сравнению с конечными. Например, вычисляя по формуле (??) дифференциал функции x^n , получаем

$$dx^n = (x + dx)^n - x^n = nx^{n-1}dx + C_n^2 x^{n-2}(dx)^2 + \dots = nx^{n-1}dx$$

Последнее равенство относительное и означает, что отношение его левой и правой частей отличается от единицы на бесконечно-малую величину.

Геометрические применения. Метод неделимых Применения анализа бесконечно малых к геометрическим задачам определения площадей и объемов были разработаны Кавальери под именем *метода неделимых*. Название метода исходит из принципа существования бесконечно малых неделимых элементов континуума. Но на самом деле для применения метода важна не собственно неделимость элементов континуума, а их бесконечная малость, выводимая из их неделимости. Ссылка на существование неделимых позволяет избежать конкретизации процесса получения разбиения на бесконечно малые элементы.

Кеплеру принадлежит следующее доказательство теоремы Архимеда о том, что площадь кругового сектора OPQ (O — центр окружности) равна половине произведения его радиуса $R = OP = OQ$ на длину дуги PQ , на которую он опирается.

Рассмотрим прямоугольный треугольник ABC с катетом AB длины R и катетом AC равным длине дуги PQ . Тогда нам нужно доказать равновеликость ABC и OPQ . Разделим катет BC и дугу PQ на бесконечно большое число бесконечно малых отрезков последовательным делением пополам. Так что между получившимися элементами разбиения имелось взаимно однозначное соответствие и длины всех элементов были одинаковы. Назовем элементарным треугольником (сектором) треугольник (сектор) с вершиной A (соотв. O), основанием которого служит элементарный бесконечно малый отрезок (дуга окружности). Тогда сумма (интеграл) площадей элементарных треугольников равен площади треугольника ABC , а сумма (интеграл) площадей элементарных секторов равна площади сектора OPQ . А так как площадь элементарного треугольника отличается от площади элементарного сектора на бесконечно малую второго порядка, то их суммы-интегралы отличаются на бесконечно малую величину. Что и требовалось доказать.

Чтобы вычислить площадь криволинейной трапеции, ограниченной сверху графиком положительной функции $f(x)$ а снизу отрезком $[a, b]$ оси абсцисс разделим этот отрезок на бесконечно большое число бесконечно малых отрезков. Пусть dx обозначает длину бесконечно малого отрезка, расположенного в точке x . Тогда площадь криволинейной трапеции с основанием в этом бесконечно малом отрезке обозначаемая ds будет отличаться от $f(x)dx$, выражающую площадь прямоугольника с основанием dx и высоты $f(x)$ на бесконечно малую величину второго порядка ($< df(x)dx$). Поэтому суммарная площадь этих бесконечно малых прямоугольников, выраженная интегралом $\int_a^b f(x) dx$ совпадает с точностью до бесконечно малых первого порядка с площадью криволинейной трапеции.

В частности, интеграл $\int_a^b x^n dx$ выражает площадь под параболой $y = x^n$ над отрезком $[a, b]$. А так как $\frac{dx^{n+1}}{n+1}$ как нетрудно видеть отличается от $x^n dx$ на бесконечно малые высших по отношению dx порядков, то и интеграл $\int_a^b x^n dx$ лишь на бесконечно малую величину отличается от $\frac{1}{n+1} \int_a^b dx^{n+1} = \frac{b^{n+1} - a^{n+1}}{n+1}$. Таким образом анализ бесконечно малых позволяет легко решить задачу о квадратуре парабол.

При этом рассуждении равномерность разбиения отрезка интегрирования не использовалась. Поэтому оно проходит и для неравномерных раз-

биений. В частности, если x является функцией другой переменной $x(t)$. Поэтому интеграл Стильтьеса $\int_{t_0}^{t_1} y(t) dx(t)$ также выражает соответствующую площадь.

Дифференциал функции $f(t)$ в точке t обозначается через $df(t)$ и выражает собой изменение значения функции на бесконечно малом интервале длины dt соответствующем числу t . Величина дифференциала зависит от величины dt и, следовательно, зависит от рассматриваемого разбиения интервала. Но независимо от типа разбиения в силу принципа интегрируемости имеет место равенство

$$\int_a^b df(x) = f(b) - f(a) \quad (11)$$

Интегралом можно выразить также и объем пространственного тела. Предположим, что нам известно функция $s(t)$, выражающая площадь сечения этого тела горизонтальной плоскостью на высоте h . Тогда интеграл $\int_a^b s(h) dh$ выражает объем тела, в случае, если оно заключено по высоте между a и b . Действительно, легко видеть, что отличие между объемом цилиндра высоты dh с основанием являющимся сечением тела плоскостью на высоте h и частью тела с высотами из h -го отрезка разбиения является бесконечномалой второго порядка.

Задачи.

1. Выразить интегралом площадь фигуры в полярных координатах.
2. Найти геометрический смысл интеграла $\int |df(x)|$.
3. Найти геометрический смысл интеграла $\int g(x)df(x)$.
4. Найти геометрический смысл интеграла $\int (g(x)df(x) - f(x)dg(x))$.