

A INTEGRAL DE RIEMANN

1. INTRODUÇÃO

A ideia de integração, como inversa do processo de derivação, aparece nos trabalhos revolucionários de Isaac Newton e Gotfried Leibniz, no final do século XVII.

É apenas em meados do século XIX, que a integração é vista como um processo independente, como limites de certas somas interpretadas como aproximação de áreas sob o gráfico de funções, conhecidas desde então como **Somas de Riemann**. As ideias de Riemann deram origem a outras teorias de integração, notadamente a de **Henry Lebesgue**, já no início do século XX.

A integral de Riemann (e suas generalizações) permanecem, porém, como um dos assuntos mais importantes da Análise Matemática pela sua aplicabilidade, natureza intuitiva e importância histórica.

Para definir a integral de Riemann, precisamos de alguns conceitos preliminares.

Definição 1.1. *Uma **partição** do intervalo fechado $I = [a, b]$ é um conjunto finito e ordenado $\mathcal{P} = \{x_0, x_1, x_1, \dots, x_n\}$ de pontos de I tais que*

$$a = x_0 < x_1 < x_2 < \dots < x_n = b.$$

O intervalo $I_k = [x_{k-1}, x_k]$ de comprimento $\Delta x_k = x_k - x_{k-1}$ será denominado o k -ésimo subintervalo da partição \mathcal{P} .

Definição 1.2. *O comprimento máximo dos subintervalos da partição $\mathcal{P} = \{x_0, x_1, x_1, \dots, x_n\}$ do intervalo $[a, b]$ é a **norma da partição** e será denotada por $\|\mathcal{P}\|$.*

Date: July 14, 2021.

Ou seja, se $\Delta x_k = x_k - x_{k-1}$:

$$\|\mathcal{P}\| := \max\{\Delta x_k, 1 \leq k \leq n\}.$$

Definição 1.3. Dizemos que a partição $\mathcal{P} = \{x_0, x_1, x_1, \dots, x_n\}$ foi **marcada** se escolhemos um ponto (ou **marca**) t_k em cada subintervalo $I_k = [x_{k-1}, x_k]$. Denotaremos por $\dot{\mathcal{P}}$ esta partição marcada, e usaremos a mesma notação $\|\dot{\mathcal{P}}\|$ para a norma desta partição.

Definição 1.4. Se $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ e $\dot{\mathcal{P}}$ é uma partição marcada de $[a, b]$, definimos a **soma de Riemann** de f relativa a $\dot{\mathcal{P}}$ por

$$S(f; \dot{\mathcal{P}}) := \sum_{i=1}^n f(t_i) \Delta x_i.$$

Podemos agora definir a integral de Riemann.

Definição 1.5. Dizemos que a função $f : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ é **Riemann integrável** no intervalo $[a, b]$ se existir um número real L tal que para qualquer $\epsilon > 0$, existe $\delta > 0$ tal que a **soma de Riemann** de f relativa a qualquer partição marcada \dot{P} , com $\|P\| < \delta$ satisfaz

$$\|S(f; \dot{P}) - L\| < \epsilon.$$

Usaremos a notação $f \in \mathcal{R}[a, b]$, nesse caso.

É usual dizer que a integral de Riemann é o ‘limite das somas de Riemann’. Deve ser lembrado, porém que este é um limite no sentido dado pela definição 1.5, não no sentido de limites para funções reais. Algumas propriedades, entretanto, são similares. Em particular, temos a unicidade da integral de Riemann, quando ela existe.

Proposição 1.6. Se $f \in \mathcal{R}[a, b]$ então o valor da integral é único.

Dem.



Se $f \in \mathcal{R}[a, b]$ usamos as notações:

$$\int_a^b f, \int_a^b f(x) dx, \int_a^b f(t) dt,$$

(A variável usada na integração é, obviamente, irrelevante).

Exemplos 1.7. 1) Se $f(x) = k$ em $[a, b]$, então $f \in \mathcal{R}[a, b]$ e $\int_a^b f(x) dx = k(b - a)$.

2) Se $f(x) = \begin{cases} 2, & \text{se } x \in [0, 1] \\ 3, & \text{se } x \in]1, 3] \end{cases}$ então $f \in \mathcal{R}[a, b]$ e $\int_a^b f(x) dx = 8$.

3) Se $f(x) = \begin{cases} 1, & \text{se } x \in [0, 1] \cap \mathbb{Q} \\ 0, & \text{se } x \in [0, 1] \cap \mathbb{R} \setminus \mathbb{Q} \end{cases}$ então $f \notin \mathcal{R}[a, b]$.

1) Se $f(x) = x^2$ em $[0, 1]$, então $f \in \mathcal{R}[a, b]$ e $\int_a^b f(x) dx = 1/3$.

Nesse caso, é difícil mostrar que $f \in \mathcal{R}[a, b]$, diretamente da definição. Admitindo este fato, podemos calcular a integral, usando uma sequência especial de partições marcadas $\dot{\mathcal{P}}$ definida por $x_i = i/n$ e marcas $t_i = x_i$. Para isto vamos usar a fórmula da soma dos n primeiros quadrados: $1^2 + 2^2 + \dots + n^2 = n^3/3 + n^2/3 + n/6$.

De fato, uma vez calculado o valor da integral por este método, é possível agora mostrar que a integral, de fato, tem esse valor, mostrando que o valor da soma de Riemann, usando qualquer partição marcada com norma suficiente pequena fica arbitrariamente próxima de uma desse tipo. Mas não faremos isto aqui.