

Intégration d'une fonction numérique

Table des matières

1	Introduction	1
2	Intégrale d'une fonction continue sur un segment	2
2.1	Primitive	2
2.2	Définitions : Intégrale, Intégrale indéfinie	2
2.3	Exemple	2
3	Intégrale dont la borne dépend d'un paramètre	2
4	Quelques propriétés de l'intégrale	2
4.1	Relation de Chasles	2
4.1.1	Théorème	2
4.1.2	Exemple	3
4.2	Théorème : Linéarité et antisymétrie	3
4.2.1	Théorème : linéarité	3
4.2.2	Exemple	3
5	Interprétation géométrique dans le cas d'une fonction de signe constant	3
6	Comparaison d'intégrales	4
6.1	Théorème : Signe de l'intégrale d'une fonction de signe constant	4
6.2	Conséquence : Intégration d'une inégalité	4
6.3	Corollaire : Inégalité de la moyenne	4
6.4	Corollaire : Majoration de la valeur absolue d'une intégrale	4
7	L'inégalité des accroissements finis	4
7.1	Théorème : inégalité des accroissements finis	4
7.2	Remarque	4
8	Primitives des fonctions usuelles	5
9	Intégration par parties	5
10	Intégration par changement de variable	6
10.1	Changement de variable du type $x \mapsto x + \beta$	6
10.1.1	Exemple	6
10.1.2	Théorème	6
10.2	Changement de variable du type $x \mapsto \alpha x$ lorsque $\alpha \neq 0$	6
10.2.1	Théorème	7
10.2.2	Exemple	7
10.3	Cas général : changement de variable du type $x \mapsto \varphi(x)$	7
10.3.1	Théorème (formule du changement de variable)	7
10.3.2	Exemple	7

Dans tout ce chapitre, f désigne une fonction continue sur un intervalle I de \mathbb{R} . On désignera par a et b deux nombres fixés quelconques de l'intervalle I .

1 Introduction

Intuitivement, et historiquement, la notion d'*intégrale* d'une fonction numérique provient de la notion de calcul d'aire. Le problème à l'origine étant de calculer l'aire d'un domaine plan limité par une courbe.

Au fil des siècles, on s'est aperçu que ce problème était exactement l'*inverse* du problème qui consistait à chercher la tangente en un point à une courbe donnée.

Si je devais donner une définition de l'*intégrale d'une fonction sur un segment* à partir de l'approche historique, je donnerais la définition suivante :

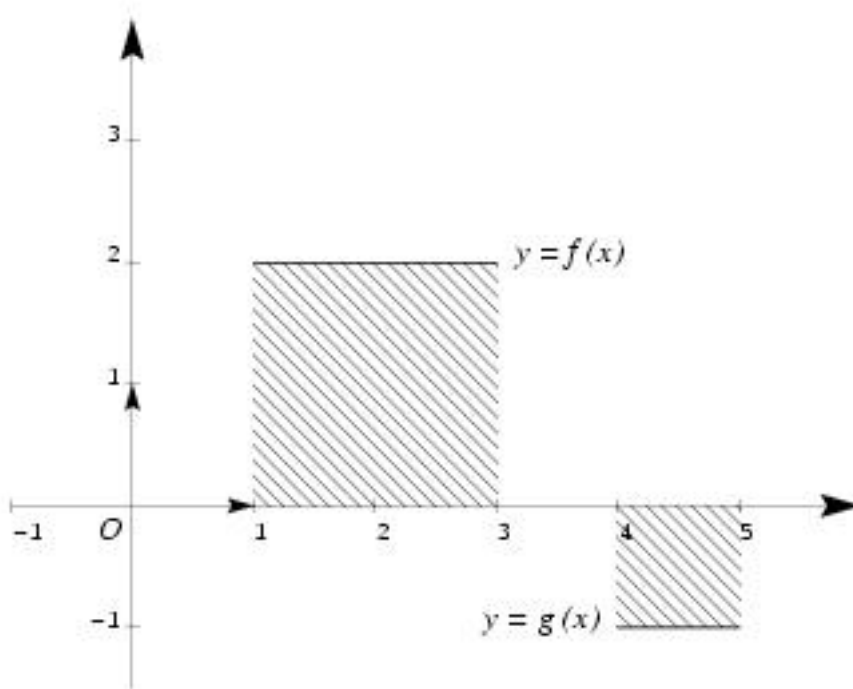
On appelle *intégrale d'une fonction continue f sur le segment $[a, b]$* , et on note $\int_a^b f(x) dx$, une mesure *orientée*, en unité d'aire, de l'aire du domaine plan limité par la courbe de la fonction f , l'axe Ox et les droites verticales d'équations respectives $x = a$ et $x = b$.

= 80mm

Ainsi, si f et g sont les fonctions constantes respectivement définies par

$$f : [1, 3] \rightarrow \mathbb{R} \quad \text{et} \quad g : [4, 5] \rightarrow \mathbb{R}$$

$$x \mapsto 2 \quad \quad \quad x \mapsto -1$$



$$\text{Alors} \quad \int_1^3 f(x) dx = 4 \quad \text{et} \quad \int_4^5 g(x) dx = -1$$

Malheureusement, cette définition nous emmènerait dans des méandres calculatoires complexes pour montrer comment on peut calculer une intégrale donnée. Aussi nous partirons de la définition abstraite de l'intégrale à partir des primitives d'une fonction.

2 Intégrale d'une fonction continue sur un segment

2.1 Primitive

On rappelle qu'une *primitive de la fonction f sur I* est une fonction F , dérivable sur I , et telle que

$$F'(x) = f(x) \quad \text{pour tout } x \in I$$

On admettra que :

1. Toute fonction continue sur un intervalle I possède des primitives sur cet intervalle.
2. Si F et G sont deux primitives de f sur l'intervalle I , alors F et G ne diffèrent que d'une constante. Autrement dit, il existe un nombre réel k tel que

$$F(x) - G(x) = k \quad \text{pour tout } x \in I$$

En vertu du dernier point, on peut donc affirmer que le nombre $F(b) - F(a)$ est indépendant de la primitive de f choisie. Il ne dépend que de f et des nombres a et b choisis.

2.2 Définitions : Intégrale, Intégrale indéfinie

1. Si F est une primitive de la fonction f , on appelle *intégrale de f sur $[a, b]$* le nombre $F(b) - F(a)$. On note

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

2. Pour désigner une primitive *générique* de la fonction f (c'est à dire un représentant de l'ensemble des primitives de f), on utilise la notation

$$F = \int f(x) dx \quad \text{ou} \quad F = \int f dx$$

et on parle de *l'intégrale indéfinie* de la fonction f .

2.3 Exemple

$$\begin{aligned} \int_0^3 4 dt &= [4t]_0^3 = 4 \times 3 - 4 \times 0 = 12 & \int_0^1 x dx &= \left[\frac{x^2}{2} \right]_0^1 = \frac{1}{2} - \frac{0}{2} = \frac{1}{2} \\ \int_0^1 \frac{x}{3} dx &= \left[\frac{1}{3} \times \frac{x^2}{2} \right]_0^1 = \frac{1}{6} & \int_1^e \frac{1}{t} dt &= \int_1^e \frac{dt}{t} = [\ln t]_1^e = \ln e - \ln 1 = 1 \\ \int dt &= [t] & \int \cos t dt &= [\sin t]. \end{aligned}$$

3 Intégrale dont la borne dépend d'un paramètre

Au vu de la définition de l'intégrale, si f désigne une fonction continue sur l'intervalle I , et si $a \in I$, alors la fonction F définie sur I par

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

est la primitive de la fonction f qui s'annule en a .

Par exemple, si F est la fonction définie sur $]0, +\infty[$ par

$$F(x) = \int_1^x \frac{dt}{t}$$

alors F est la fonction logarithme népérien \ln

4 Quelques propriétés de l'intégrale

4.1 Relation de Chasles

4.1.1 Théorème

Soit f une fonction continue sur un intervalle I de \mathbb{R} , et a, b, c 3 réels quelconques de l'intervalle I . Alors

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

4.1.2 Exemple

$$\int_{-1}^2 |x| dx = \int_{-1}^0 -x dx + \int_0^2 x dx = \frac{5}{2}$$

4.2 Théorème : Linéarité et antisymétrie

Soit f une fonction continue sur un intervalle I de \mathbb{R} , et a, b , 2 réels quelconques de l'intervalle I . Alors

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

4.2.1 Théorème : linéarité

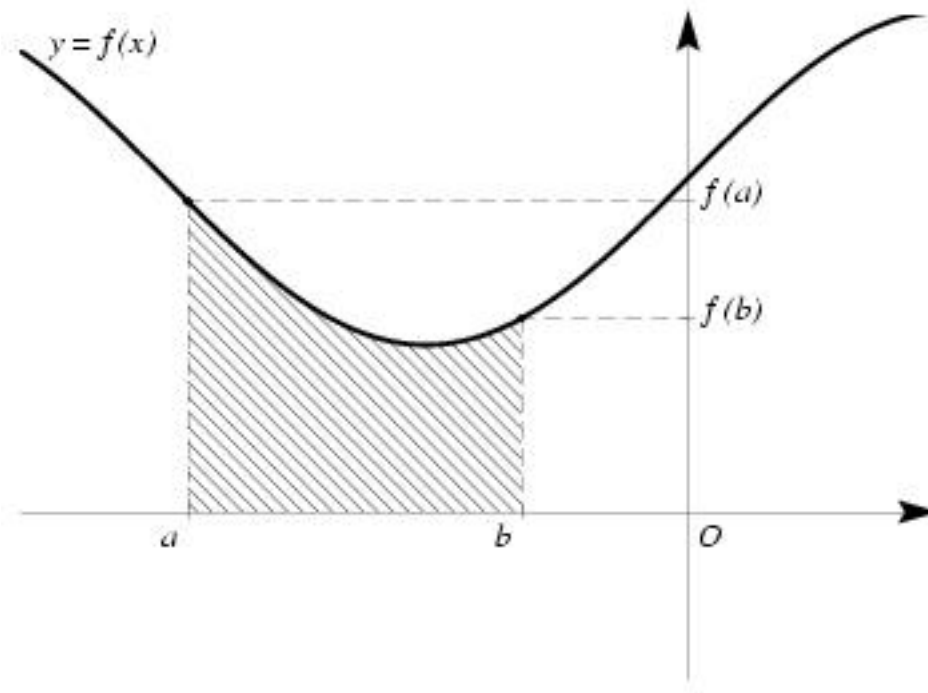
Soit f et g deux fonctions continues sur un intervalle I de \mathbb{R} . Soit α et β deux réels quelconques. Alors

$$\int_b^a \alpha f(x) + \beta g(x) dx = \alpha \int_b^a f(x) dx + \beta \int_b^a g(x) dx$$

4.2.2 Exemple

$$\int_0^{\pi/2} (3 \cos t + \sin t) dt = 3 [\sin t]_0^{\pi/2} + [-\cos t]_0^{\pi/2} = 3 + 1 = 4$$

5 Interprétation géométrique dans le cas d'une fonction de signe constant



Si f est en plus une fonction *positive* sur l'intervalle $[a, b]$, alors

$$\mathcal{A} = \int_a^b f(x) dx$$

où \mathcal{A} désigne l'aire du domaine plan limité par la courbe de f , l'axe Ox et les droites verticales d'équations $x = a$ et $x = b$.

Si f est de signe constant négatif sur l'intervalle $[a, b]$; alors on a

$$\mathcal{A} = - \int_a^b f(x) dx$$

où \mathcal{A} désigne toujours l'aire du domaine plan limité par la courbe de f , l'axe Ox et les droites verticales d'équations $x = a$ et $x = b$.

Remarque

l'aire \mathcal{A} est exprimée en unités d'aire. Dans un repère orthonormal $(0, \vec{i}, \vec{j})$, l'unité d'aire est l'aire du carré défini par les vecteurs unitaires \vec{i} et \vec{j} du repère.

6 Comparaison d'intégrales

6.1 Théorème : Signe de l'intégrale d'une fonction de signe constant

Soit f une fonction continue sur un intervalle $[a, b]$.

i) Si $f \geq 0$ sur $[a, b]$, alors $\int_a^b f(t) dt \geq 0$.

ii) Si $f \leq 0$ sur $[a, b]$, alors $\int_a^b f(t) dt \leq 0$.

6.2 Conséquence : Intégration d'une inégalité

Soit f et g 2 fonctions continues sur un intervalle $I = [a, b]$.

$$\text{Si } f \leq g \text{ sur } I \quad \text{alors} \quad \int_a^b f(t) dt \leq \int_a^b g(t) dt$$

6.3 Corollaire : Inégalité de la moyenne

Soit f une fonction continue sur l'intervalle $I = [a, b]$. S'il existe des réels m et M tels que

$$m \leq f(x) \leq M \quad \text{pour tout } x \in I \quad \text{alors} \quad m(b-a) \leq \int_a^b f(x) dx \leq M(b-a)$$

6.4 Corollaire : Majoration de la valeur absolue d'une intégrale

Soit f une fonction continue sur l'intervalle $I = [a, b]$. S'il existe un réel M tel que

$$|f(x)| \leq M \quad \text{pour tout } x \in I \quad \text{alors} \quad \left| \int_a^b f(x) dx \right| \leq M|b-a|$$

7 L'inégalité des accroissements finis

Les théorèmes de comparaison d'intégrales permettent d'obtenir des encadrements d'une fonction lorsqu'on sait encadrer sa dérivée.

7.1 Théorème : inégalité des accroissements finis

Soit f une fonction dont la dérivée f' est continue sur un intervalle $[a, b]$ de \mathbb{R} . S'il existe deux réels m et M tels que, pour tout x de $[a, b]$, on ait

$$m \leq f'(x) \leq M \quad \text{alors} \quad m(b-a) \leq f(b) - f(a) \leq M(b-a)$$

En particulier,

$$\text{Si } |f'(x)| \leq M \quad \text{alors} \quad |f(b) - f(a)| \leq M(b-a)$$

7.2 Remarque

Ce théorème a de nombreuses applications. La plus classique consiste à l'utiliser lors de l'étude de certains algorithmes de calculs de valeurs approchées de racines d'équations. Il permet de *garantir* la précision apportée après un nombre donné d'itérations...

8 Primitives des fonctions usuelles

La lecture du tableau des dérivées usuelles dans le sens f' vers f permet d'obtenir les primitives des fonctions usuelles. Dans le tableau ci-dessous, f est une fonction définie sur un intervalle I , et F est une primitive de f sur I . (Toute fonction G définie par une relation du type $G(x) = F(x) + C$, avec C constante réelle est donc une autre primitive de la fonction f .)

fonction $f(x)$	primitive $F(x)$	Domaine de validité
k	kx	\mathbb{R}
x	$\frac{1}{2}x^2$	\mathbb{R}
$x^n, n \in \mathbb{N}^*$	$\frac{1}{n+1}x^{n+1}$	\mathbb{R}
$\frac{1}{x}$	$\ln x$	$]0, +\infty[$
$\frac{1}{x^n} = x^{-n}, n \in \mathbb{N}^* - \{1\}$	$\frac{1}{-n+1} \times \frac{1}{x^{n-1}} = \frac{1}{-n+1}x^{-n+1}$	$] -\infty, 0[\quad \text{ou} \quad]0, +\infty[$
$\frac{1}{\sqrt{x}}$	$2\sqrt{x}$	$]0, +\infty[$
$x^\alpha, \alpha \in \mathbb{R} - \{-1\}$	$\frac{1}{\alpha+1}x^{\alpha+1}$	$]0, +\infty[$
e^x	e^x	\mathbb{R}
$\cos x$	$\sin x$	\mathbb{R}
$\sin x$	$-\cos x$	\mathbb{R}
$\frac{1}{\cos^2 x = 1 + \tan^2 x}$	$1 + \tan^2 x$	$]-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}[$
x	x	\mathbb{R}
x	x	\mathbb{R}
$\frac{1}{\sqrt{1-x^2}}$	$\arcsin x$	$] -1, 1[$
$\frac{1}{1+x^2}$	$\arctan x$	\mathbb{R}

De même, par lecture inverse du tableau des dérivées d'une composée de fonctions, on déduit le tableau ci-dessous (dans lequel on a parfois omis la variable pour des raisons de lisibilité).

fonction $f(x)$	primitive $F(x)$	hypothèse	
$\sin(ax + b)$	$-\frac{1}{a} \cos(ax + b)$	où g continue sur I et G primitive de g	
$\cos(ax + b)$	$\frac{1}{a} \sin(ax + b)$		
$g(ax + b)$	$\frac{1}{a} G(ax + b)$		
$u'u^n, n \in \mathbb{N}^*$	$\frac{1}{n+1} u^{n+1}$		
$\frac{u'}{u}$	$\ln u $		où $u \neq 0$ sur I
$\frac{u'}{u^2}$	$-\frac{1}{u}$		où $u \neq 0$
$\frac{u'}{u^n}, n \in \mathbb{N}^* - \{1\}$	$-\frac{1}{n-1} \times \frac{1}{u^{n-1}}$		où $u \neq 0$ sur I
$\frac{u'}{\sqrt{u}}$	$2\sqrt{u}$		où $u > 0$ sur I
$u'u^\alpha, \alpha \in \mathbb{R}^* - \{-1\}$	$\frac{1}{\alpha+1} u^{\alpha+1}$		où $u > 0$ sur I
$u'e^u$	e^u		

9 Intégration par parties

Soit u et v deux fonctions dérivables sur un intervalle I . La dérivée du produit uv est

$$(uv)' = u'v + uv' \quad \text{d'où} \quad u'v = (uv)' - uv'$$

Les fonctions u et v sont dérivables, donc continues; si de plus u' et v' sont continues, alors les fonctions $u'v$, uv' et $(uv)'$ sont continues, donc intégrables.

Si a et b sont deux éléments de I , on a alors

$$\int_a^b u'(t)v(t) dt = \int_a^b (uv)'(t) dt - \int_a^b u(t)v'(t) dt,$$

soit encore, si on choisit uv comme primitive de $(uv)'$,

$$\int_a^b u'(t)v(t) dt = [u(t)v(t)]_a^b - \int_a^b u(t)v'(t) dt,$$

exemple

On désire calculer l'intégrale $I = \int_0^1 te^t dt$. On pose $u'(t) = e^t v(t) = t$ d'où $u(t) = e^t v'(t) = t$ et il vient

$$\int_0^1 te^t dt = [te^t]_0^1 - \int_0^1 e^t dt = e - [e^t]_0^1 = 1.$$

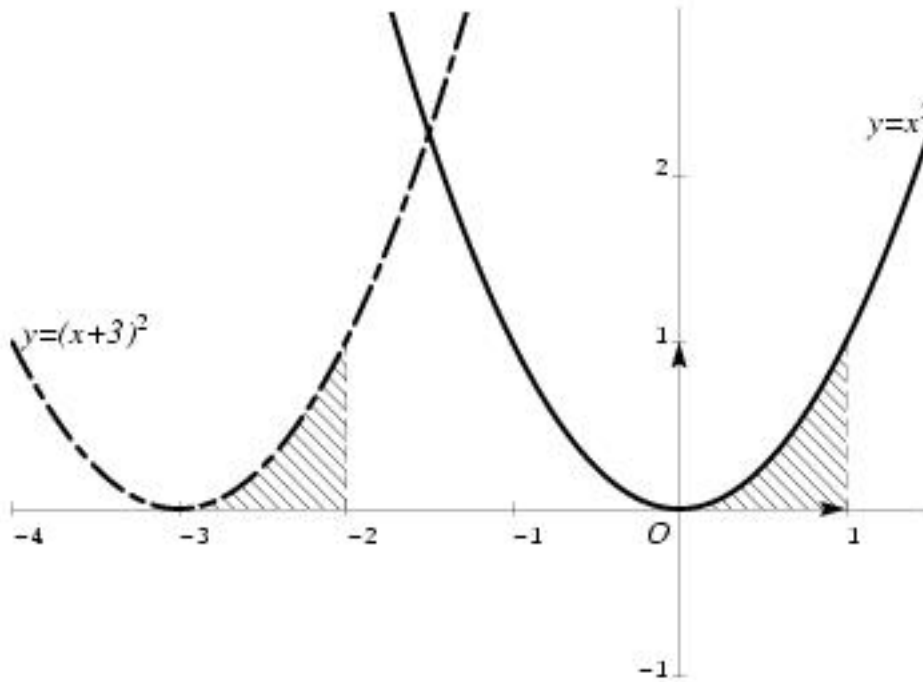
10 Intégration par changement de variable

10.1 Changement de variable du type $x \mapsto x + \beta$

10.1.1 Exemple

On se propose de calculer l'intégrale $I = \int_{-3}^{-2} (x+3)^2 dx$.

On peut faire le calcul directement en remarquant que $\frac{1}{3}(x+3)^3$ est une primitive de $(x+3)^2$ sur $[-3, -2]$.



On peut également remarquer que, graphiquement, I représente une mesure de l'aire comprise entre l'axe Ox et la courbe C_1 d'équation $y = (x + 3)^2$ sur l'intervalle $[-3, -2]$. Or cette aire est la même que celle qui est comprise entre l'axe Ox et la courbe C_2 d'équation $y = x^2$ sur l'intervalle $[0, 1]$. (C_2 est déduite de C_1 par une translation de vecteur $3\vec{i}$.) On en déduit que

$$I = \int_{-3}^{-2} (x + 3)^2 dx = \int_0^1 x^2 dx = \left[\frac{1}{3} x^3 \right]_0^1 = \frac{1}{3}$$

En fait, cet exemple se généralise en un théorème.

10.1.2 Théorème

Soit f une fonction continue sur un intervalle I du type $I = [a, b + \beta]$ où a, b et $\beta \in \mathbb{R}$ avec $a \leq b$. Alors

$$\int_a^b f(x + \beta) dx = \int_{a+\beta}^{b+\beta} f(x) dx$$

10.2 Changement de variable du type $x \mapsto \alpha x$ lorsque $\alpha \neq 0$

En tenant un raisonnement du même type, mais avec une multiplication de l'échelle sur l'axe des ordonnées, on montre le

10.2.1 Théorème

Soit f une fonction continue sur l'intervalle $[\alpha a, \alpha b]$, où $\alpha \neq 0$. Alors

$$\int_a^b f(\alpha x) dx = \frac{1}{\alpha} \int_{\alpha a}^{\alpha b} f(x) dx$$

10.2.2 Exemple

On se propose de calculer $I = \int_0^1 e^{2x} dx$.

On a $I = \int_0^1 e^{2x} dx = \frac{1}{2} \int_0^2 e^x dx = [e^x]_0^2 = \frac{1}{2}(e^2 - 1)$

10.3 Cas général : changement de variable du type $x \mapsto \varphi(x)$

10.3.1 Théorème (formule du changement de variable)

Soit Ψ une fonction numérique dérivable sur un intervalle $I = [a, b]$ dont la dérivée est continue sur I . Pour toute fonction f définie et continue sur l'intervalle $f(I)$, on a la formule, dite du « changement de variable » :

$$\int_{\Psi(a)}^{\Psi(b)} f(t) dt = \int_a^b f[\Psi(t)] \Psi'(t) dt.$$

Appliquer cette formule revient à changer la variable d'intégration. C'est cette formule qui a conduit à l'utilisation du symbole (plûtôt compliqué) $\int_a^b f(x) dx$ pour désigner l'intégrale par rapport à la variable x de la fonction f sur l'intervalle $[a, b]$.

10.3.2 Exemple

Calculer l'intégrale $\int_1^4 \frac{dt}{1+\sqrt{t}}$ en utilisant le changement de variable $\varphi : t \mapsto \sqrt{t}$.

En fait ici, par rapport à la formule précitée, φ désigne la fonction Ψ^{-1} , réciproque sur l'intervalle considéré de la fonction $\Psi : x \mapsto x^2$.

1. On calcule les nouvelles bornes d'intégration. On pose $x = \sqrt{t}$. La fonction $\varphi : t \mapsto \sqrt{t}$ est continue et strictement croissante sur $[1, 4]$, avec

$$\varphi(1) = 1 \quad \text{et} \quad \varphi(4) = 2$$

donc, lorsque t varie entre 1 et 4, x varie entre 1 et 2.

2. On exprime l'expression à intégrer par rapport à la nouvelle variable. On a

$$\frac{1}{1+\sqrt{t}} = \frac{1}{1+x} \quad \text{car} \quad \sqrt{t} = x.$$

La fonction $x \mapsto \frac{1}{1+x}$ est continue, donc intégrable, sur $[1, 2]$.

3. On exprime l'élément différentiel en fonction de la nouvelle variable et de son élément différentiel. On a $x = \varphi(t)$ et $\varphi'(t) = \frac{1}{2\sqrt{t}}$. En utilisant les notations différentielles, on a donc

$$dx = \frac{dt}{2\sqrt{t}} \quad \text{d'où} \quad dt = 2\sqrt{t} dx = 2x dx \quad \text{car} \quad \sqrt{t} = x.$$

4. Il vient alors

$$\int_1^4 \frac{dt}{1+\sqrt{t}} = \int_1^2 \frac{1}{1+x} \times 2x dx = \int_1^2 \frac{2x}{1+x} dx$$

(On a utilisé la formule du changement de variable avec $\Psi = \varphi^{-1} : t \mapsto t^2$.) Reste alors à remarquer que, pour tout élément x de $[1, 2]$, on a $\frac{x}{1+x} = 1 - \frac{1}{1+x}$ pour obtenir

$$2 \int_1^2 \frac{x}{1+x} dx = 2 \int_1^2 dx - 2 \int_1^2 \frac{dx}{1+x} = 2[x]_1^2 - 2[\ln(1+x)]_1^2 = 2(1 + \ln 2 - \ln 3).$$