

(iii) Wie zwingend ist diese Vorgehensweise?

Sie ergibt sich zwingend, falls

(1) das neue Integral für Treppenfkt mit dem Integral 1.4 übereinstimmen soll, und

(2)  $f \leq g \Rightarrow \int_0^b f(t) dt \leq \int_0^b g(t) dt$  gelten soll.

Denn für alle  $\varphi \in \mathcal{T}[0, b]$ ,  $f \leq \varphi$  gilt dann  $\int_0^b f(t) dt \leq \int_0^b \varphi(t) dt$   
 also  $\int_0^b f(t) dt \leq \alpha$  und für alle  $\varphi \in \mathcal{T}[0, b]$ ,  $\varphi \leq f$  gilt  
 $\int_0^b \varphi(t) dt \leq \int_0^b f(t) dt$ , also  $\beta \leq \int_0^b \varphi(t) dt$ .

Insgesamt also 
$$\beta \leq \int_0^b f(t) dt \leq \alpha$$

und falls  $\alpha = \beta$  ergibt sich zwingend  $\int_0^b f(t) dt = \alpha = \beta$ .

Nun offiziell:

1.8. DEF (Riemann-Integral) Sei  $f: [0, b] \rightarrow \mathbb{R}$  beschränkt.

(i) Wir definieren das Ober- bzw. Untersintegral von  $f$  ab

$$\int_0^{b*} f(t) dt := \inf \left\{ \int_0^b \varphi(t) dt \mid \varphi \in \mathcal{T}[0, b], f \leq \varphi \right\} \text{ bzw.}$$

$$\int_0^b f(t) dt := \sup \left\{ \int_0^b \varphi(t) dt \mid \varphi \in \mathcal{T}[0, b], \varphi \leq f \right\}.$$

(ii) Wir nennen  $f$  Riemann-integrierbar, falls

$$\int_0^{b*} f(t) dt = \int_0^b f(t) dt.$$

In diesem Fall definieren wir das Riemann-Integral von  $f$  von 0 nach  $b$  als

$$\int_0^b f(t) dt := \int_0^{b*} f(t) dt$$

# 1.9 BSP ( $\mathbb{R}$ -inthere & nicht $\mathbb{R}$ -inthere Fkt.)

(i) Treppenfkt. Wie erwartet (& gewünscht) sind Treppenfkt  $\mathbb{R}$ -inthere und das  $\mathbb{R}$ -Integral stimmt mit dem Integral 1.4 überein.

Tatsächlich für  $\varphi \in \mathcal{T}[a,b]$  gilt

$$\int_a^b \varphi(t) dt = \int_a^b \varphi(t) dt = \int_a^b \varphi(t) dt$$

$$\Rightarrow \varphi \text{ } \mathbb{R}\text{-inthere} \text{ \& } \mathbb{R}\text{-}\int_a^b \varphi(t) dt = \int_a^b \varphi(t) dt.$$

Integral 1.5

Sprachlich wird hier  
"Integral" für "R-Integral"  
"Quotient" für "R-Quotient" verwendet.

(ii) Die Dirichletfkt  $\chi_{\mathbb{Q}}$  ist nicht  $\mathbb{R}$ -inthere.

$$\chi_{\mathbb{Q}}(x) = \begin{cases} 1 & x \in \mathbb{Q} \\ 0 & x \notin \mathbb{Q} \end{cases} \text{ ist beschränkt auf } \mathbb{R} \text{ also auch auf jedem } [a,b].$$

Allerdings enthält jedes offene Intervall rationale und irrationale Zahlen [1.11(ii)] daher gilt

$$\varphi \in \mathcal{T}[a,b], \chi_{\mathbb{Q}} \leq \varphi \Rightarrow \varphi \geq 1 \text{ auf jedem Teilintervall einer Zerlegung}$$

$$\varphi \in \mathcal{T}[a,b], \varphi \leq \chi_{\mathbb{Q}} \Rightarrow \varphi \leq 0$$

$$\Rightarrow \int_a^b \chi_{\mathbb{Q}}(t) dt = 1 \neq 0 = \int_a^b \chi_{\mathbb{Q}}(t) dt$$

## 1.10 MOTIVATION (Integrierbarkeitskriterium)

Auch bei genauer Betrachtung erweist sich die Def der  $\mathbb{R}$ -Intorbkeit als sperrig und schwer

handhabbar. Abhilfe schafft das folgende Integrierbarkeitskriterium, das besagt dass ein beschränktes  $f: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$  genau dann  $\mathbb{R}$ -intbar ist, falls es zwischen 2 Treppenfunktionen  $\varphi, \psi$  "eingezwickelt" werden kann  $[\varphi \leq f \leq \psi]$  deren Integrale beliebig nahe beieinander liegen.

Diese Charakterisierung ist nur eine milde Umformulierung der Def und ebenfalls etwas technisch. Sie wird es uns aber ermöglichen ganze Klassen von Fkt, nämlich stetige Fkt & monotone Fkt als intbar zu entlocken.

### 1.11 THM (Integrierbarkeitskriterium: Einzwicken zur Treppenfkt)

Sei  $f: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$  beschränkt. Dann gilt

$f$  ist  $\mathbb{R}$ -intbar  $\Leftrightarrow \forall \varepsilon > 0 \exists \varphi, \psi \in \mathcal{T}[a, b]$  mit  $\varphi \leq f \leq \psi$  und

$$0 \leq \int_a^b \varphi(t) dt - \int_a^b \psi(t) dt \leq \varepsilon$$

klar wegen  
1.6 (iii)

Beweis. Die Aussage folgt unmittelbar aus der Def der  $\mathbb{R}$ -Intbarkeit & den Eigenschaften von inf & sup. (evUE)  $\square$

### 1.12 KOR (stetige Fkt & mon Fkt sind $\mathbb{R}$ -intbar)

- (i) Jede stetige  $f: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$  ist  $\mathbb{R}$ -intbar
- (ii) Jede monotone  $f: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$  ist  $\mathbb{R}$ -intbar

Zum Beweis von (i) benötigen wir ein Resultat, dass  
vieler von dem verwendet, was wir über stetige Fkt auf  
kompakten Intervallen wissen [vgl. [2] 2.1].

### 1.13 SATZ (Approximation stetiger Fkt durch Treppenfkt)

Sei  $f: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$  stetig. Dann gilt

$\forall \varepsilon > 0 \exists \varphi, \psi \in \mathcal{T}[a, b]$  mit den Eigenschaften

(a)  $\psi \leq f \leq \varphi$

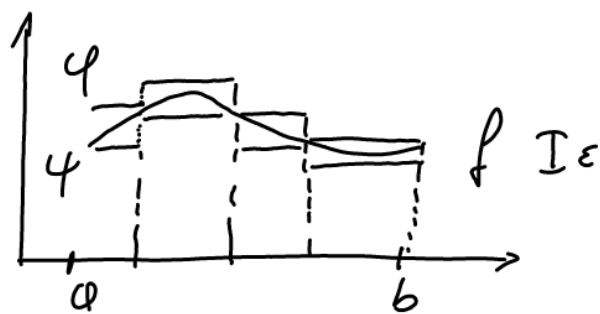
(b)  $|\varphi(x) - \psi(x)| \leq \varepsilon \quad \forall x \in [a, b]$

Beweis. Sei  $\varepsilon > 0$ .

(1)  $f$  ist glm stetig [2] Thm 7.16]

$\stackrel{[2] 2.14}{\implies} \exists \delta > 0$  sodass

$$|f(x) - f(x')| < \varepsilon \quad \forall x, x' \in [a, b] \text{ mit } |x - x'| < \delta \quad (*)$$



(2) (Konstruktion von  $\varphi, \psi$ )

Sei  $n$  so groß, dass  $\frac{b-a}{n} < \delta$ . (\*\*)

Wir definieren eine (gleichdistanzte) Zerlegung von  $[a, b]$

via 
$$t_k := a + k \frac{b-a}{n} \quad (k=0, \dots, n)$$

Es gilt dann  $a = t_0 < t_1 < \dots < t_n = b$ ,  $|t_k - t_{k+1}| < \delta$  (\*\*\*)

Die Funktionswerte der Treppenfunktionen definieren wir via  $(1 \leq k \leq n)$

$$c_k := \sup \{ f(x) \mid t_{k-1} \leq x \leq t_k \} \\ c_k' := \inf \{ f(x) \mid t_{k-1} \leq x \leq t_k \}. \quad (\Delta)$$

Wir setzen  $\varphi(a) := f(a) =: \varphi(a)$  und  $(1 \leq k \leq n)$

$$\left. \begin{array}{l} \varphi(t) := c_k \quad t_{k-1} < t \leq t_k \\ \varphi(t) := c_k' \quad t_{k-1} < t \leq t_k \end{array} \right\}$$

(3) Nun setzen (a) noch Konstruktion (vgl. (Δ)) und (b), denn

(2) Thm 2.11  $\Rightarrow \exists \xi_k, \xi_k' \in [t_{k-1}, t_k] \quad (1 \leq k \leq n)$ :

$$f(\xi_k) = c_k, \quad f(\xi_k') = c_k'$$

$$\stackrel{(***)}{\Rightarrow} |\xi_k - \xi_k'| < \delta \stackrel{(*)}{\Rightarrow} |c_k - c_k'| < \varepsilon.$$

□

Beweis von 1.12:

(i) Sei  $\varepsilon > 0$ .  $\stackrel{1.13}{\Rightarrow} \exists \varphi, \psi \in \mathcal{T}[a, b]$  mit  $\varphi \leq f \leq \psi$  und  $|\varphi(x) - \psi(x)| \leq \varepsilon / (b-a)$  (\*)  
Daher gilt

$$0 \leq \int_a^b \varphi(t) dt - \int_a^b \psi(t) dt \\ \stackrel{1.6(iii)}{\uparrow} \stackrel{1.6(i), (ii)}{\Rightarrow} \int_a^b (\varphi(t) - \psi(t)) dt \stackrel{(*)}{\leq} \int_a^b \frac{\varepsilon}{b-a} dt \stackrel{\text{Zerlegung } a=t_0 < t_1 = b}{\downarrow} \frac{\varepsilon}{b-a} (b-a) = \varepsilon.$$

1.11  $\Rightarrow f$  ist R-intbar

(ii) Wir beweisen nur den Fall f mon. wachsend (der fallende Fall ist analog).

Wir konstruieren (wie in Bez 1.13, Schritt (2)) eine (äquidistante) Zerlegung von  $[a, b]$  via

$$t_k = a + k \frac{b-a}{n} \quad (k=0, 1, \dots, n).$$

Zur Konstruktion der Treppenfkt sehen wir

$$\begin{aligned} \psi(t) &= f(t_{k-1}) & t_{k-1} \leq t < t_k \\ \varphi(t) &= f(t_k) \\ \psi(b) &:= f(b) =: \varphi(b) \end{aligned}$$

f mon. wachsend  $\Rightarrow \psi \leq f \leq \varphi$

Außerdem gilt

$$0 \leq \int_a^b \varphi(t) dt - \int_a^b \psi(t) dt$$

$$= \sum_{k=1}^n f(t_k) (t_k - t_{k-1}) - \sum_{k=1}^n f(t_{k-1}) (t_k - t_{k-1})$$

$$= \frac{b-a}{n} \sum_{k=1}^n (f(t_k) - f(t_{k-1}))$$

$$\stackrel{\text{Teleskops.}}{=} \frac{b-a}{n} (f(t_n) - f(t_0)) = \frac{(b-a)(f(b) - f(a))}{n} \rightarrow 0 \quad (n \rightarrow \infty)$$

Also gilt  $\forall \varepsilon > 0$ , dass  $0 \leq \int_a^b \varphi(t) dt - \int_a^b \psi(t) dt < \varepsilon$ , falls nur  $n$  groß genug ist  $\stackrel{1.11}{\implies} f$  R-int. □

## 1.14 MOTIVATION (Grundeigenschaften - zum zweiten)

Nachdem wir nun den Integralbegriff auf eine größere Klasse von Fkt ausgedehnt haben, überzeugen wir uns davon, dass er auch vernünftig ist - in dem Sinn, dass die Grundeigenschaften aus 1.6 erhalten bleiben (vgl. 1.7). Dass diese von großem Nutzen sind, haben wir gerade auch im letzten Beweis gesehen, wo 1.6 wesentlich an mehreren Stellen eingesetzt ist.

## 1.15 Prop (Linearität & Monotonie des $\mathbb{R}$ -Integral)

Seien  $f, g: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$   $\mathbb{R}$ -inthalter und sei  $\lambda \in \mathbb{R}$ , dann gilt

$$(i) \quad f+g \text{ ist } \mathbb{R}\text{-inthalter und } \int_a^b (f+g)(t) dt = \int_a^b f(t) dt + \int_a^b g(t) dt$$

$$(ii) \quad \lambda f \text{ ist } \mathbb{R}\text{-inthalter und } \int_a^b (\lambda f)(t) dt = \lambda \int_a^b f(t) dt$$

$$(iii) \quad f \leq g \Rightarrow \int_a^b f(t) dt \leq \int_a^b g(t) dt$$

Beweis. (i) Sei  $\varepsilon > 0$ , dann wählen wir  $\varphi_j, \psi_j \in \mathcal{J}[0, b]$

( $i, j=1, 2$ ) mit  $\varphi_1 \leq f \leq \psi_1$ ,  $\varphi_2 \leq g \leq \psi_2$  und ( $1 \leq i, j \leq 2$ )

$$0 \leq \int_a^b \varphi_j - \int_a^b \psi_j \leq \varepsilon/2 \quad [1.11].$$

Dann sind  $\varphi_1 + \varphi_2, \psi_1 + \psi_2 \in \mathcal{J}[0, b]$  [1.3(ii)] und es gilt

$$\int_a^b (\varphi_1 + \varphi_2)(t) dt - \int_a^b (\psi_1 + \psi_2)(t) dt \leq \varepsilon \quad [1.6(i), (iii)]$$

und somit ist  $f+g$   $\mathbb{R}$ -integrierbar n. n. n.

Außerdem gilt [1.8(ii)]

$$\int_0^b f + \int_0^b g = \int_{0^*}^b f + \int_{0^*}^b g \leq \int_{0^*}^b (f+g) = \int_a^b (f+g)$$

Seien  $\psi_1, \psi_2$  wie im Sup in 1.8(ii) für  $f$  bzw.  $g$ .  
Dann ist  $\psi_1 + \psi_2$  zulässige Fkt im Sup für  $f+g$ .

$$= \int_0^{b^*} (f+g) \leq \int_0^{b^*} f + \int_0^{b^*} g$$

analog. inf

$$= \int_0^b f + \int_0^b g$$

und da der erste Ausdruck gleich dem letzten ist, gilt immer  $=$  statt  $\leq$  und wir erhalten

$$\int_0^b f + \int_0^b g = \int_a^b (f+g)$$

(ii) ähnlich wie (i) [separat für  $d=0, d>0, d=-1, d<0$ ]

(iii) Sofort klar aufgrund der Def  $[\int^* f = \int f]$   $\square$

1.16 Motivation (In Richtung  $\Delta$ -Unpl für  $f$ )

Unser nächstes Ziel ist es, die  $\Delta$ -Unungleichung für Integrale – eine sehr wichtige Abschätzung –

$$\left| \int_0^b f(t) dt \right| \leq \int_0^b |f(t)| dt$$

herzuleiten. Wie schon der Name andeutet, kann sie als Verallgemeinerung der  $\Delta$ -Unpl  $|x+y| \leq |x|+|y|$  bzw. der verallgemeinerten  $\Delta$ -Unpl (vgl. Bew [2] 4.42)

$$\left| \sum_{k=0}^{\infty} a_k \right| \leq \sum_{k=0}^{\infty} |a_k|$$



aufgefasst werden. Dazu benötigen wir folgende Begriffe - die auch unabhängig wichtig sind

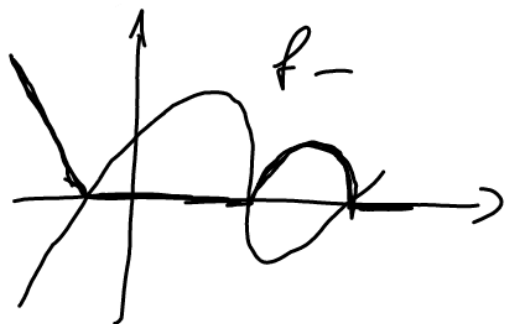
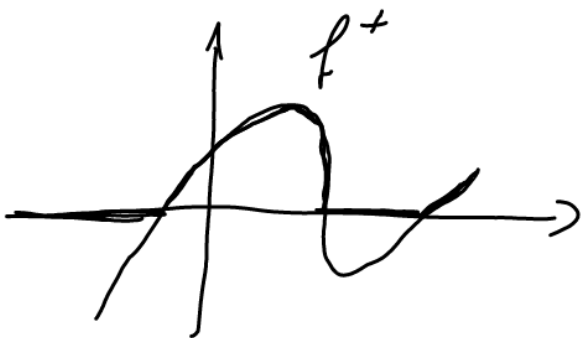
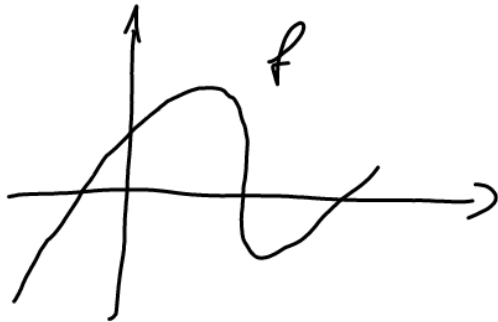
1.17 DEF (positiver & negativer Teil einer Fkt)

Sei  $D \subseteq \mathbb{R}$  und  $f: D \rightarrow \mathbb{R}$ . Wir definieren positiven und negativen Teil von  $f$  als

$$f^+(x) := \begin{cases} f(x) & \text{falls } f(x) > 0 \\ 0 & \text{sonst} \end{cases} \quad f_-(x) := \begin{cases} -f(x) & \text{falls } f(x) < 0 \\ 0 & \text{sonst} \end{cases}.$$

1.18 BEH (zu  $f^+$ ,  $f_-$  und  $|f|$ )

(i) Folgende Skizze illustriert Def 1.17:



(ii) Offensichtlich gilt

$$f^+(x) = \max(f(x), 0), \quad f_-(x) = -\min(f(x), 0),$$

$$f = f^+ - f_-, \quad |f| = f^+ + f_- \quad \text{und}$$

$$f \leq g \Rightarrow f^+ \leq g^+, \quad g_- \leq f_- \quad [\text{Details UE}]$$

### 1.19 PROP ( $\Delta$ -Ungl für $\mathbb{R}$ -f)

Sei  $f: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$   $\mathbb{R}$ -intbar, dann sind auch  $f^+$ ,  $f^-$  und  $|f|$   $\mathbb{R}$ -intbar und es gilt

$$\left| \int_a^b f(x) dx \right| \leq \int_a^b |f(x)| dx.$$

Beweis • Wir beweisen zuerst die  $\mathbb{R}$ -Intbarkeit von  $f^+$ . Sei  $\varepsilon > 0$

1.11  $\Rightarrow \exists \varphi, \psi \in \mathcal{T}[a, b]$  mit  $\varphi \leq f \leq \psi$  und

$$0 \leq \int \psi - \int \varphi \leq \varepsilon$$

Nun sind  $\varphi^+$  und  $\psi^+ \in \mathcal{T}[a, b]$  mit  $\varphi^+ \leq f^+ \leq \psi^+$  und

es gilt  $\psi^+ - \varphi^+ = \psi_- \leq \varphi_- = \psi - \varphi \Rightarrow \psi^+ - \varphi^+ \leq \psi - \varphi \Rightarrow$

1.18(ii)

$$0 \leq \int \psi^+ - \int \varphi^+ \leq \int \psi - \int \varphi \leq \varepsilon$$

1.11  
 $\Rightarrow f^+$  ist  $\mathbb{R}$ -intbar

- Die  $\mathbb{R}$ -Intbarkeit von  $f^-$  folgt analog
- $|f|$  ist  $\mathbb{R}$ -intbar wegen  $|f| = f^+ + f^-$  und 1.15(ii)
- Schließlich gilt wegen  $f \leq |f|$ ,  $-f \leq |f|$  mit 1.15(iii)  $\int f \leq \int |f|$  und  $-\int f \leq \int |f|$  und somit

$$\left| \int f \right| \leq \int |f|.$$

### 1.20 KOR (Intbarkeit von Produkten)

Seien  $f, g: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$   $\mathbb{R}$ -intbar. Dann gilt

(i)  $\forall p \in (1, \infty)$ :  $|f|^p$  ist  $\mathbb{R}$ -intbar

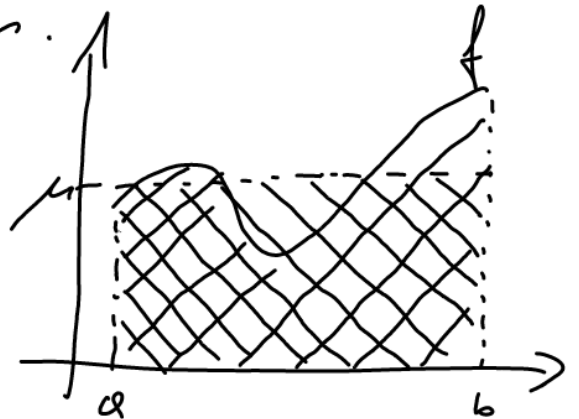
(ii)  $f \cdot g$  ist  $\mathbb{R}$ -intbar

Beweis. siehe [Hö 9.11 Prop (iii), (iv)] □

## 1.21 Motivation (MWS der Integralrechnung)

(i) Sei  $f: [0, b] \rightarrow \mathbb{R}$  stetig & positiv. Dann ist  $f$   $\mathbb{R}$ -integrierbar [1.12 (i)] und  $\int_0^b f(t) dt$  oft entspricht der Fläche  $A$  unter dem Graphen.

Anscheinlich ist klar dass es ein Rechteck der Höhe  $\mu$  über  $[0, b]$  geben muß, das den gleichen Flächeninhalt hat, also  $\mu(b-0) = A$  gilt.



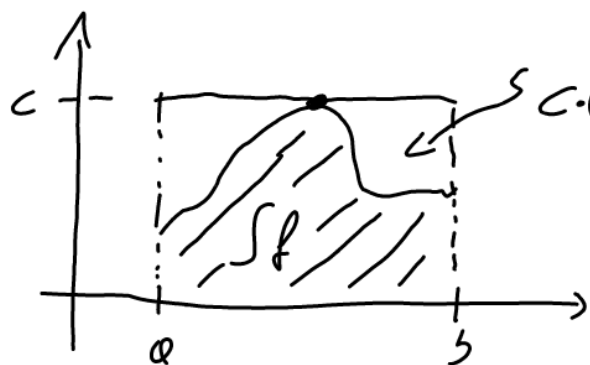
Dies ist offensichtlich der Fall, wie die nächste Prop zeigt. Zusätzlich besagt die MWS der Integralrechnung, dass es ein  $\xi \in [0, b]$  gibt mit  $f(\xi) = \mu$ . Also zusammengefaßt:

$$\exists \xi \in [0, b] : \int_0^b f(t) dt = f(\xi)(b-0) \quad (*)$$

(ii) Ähnlich wie der MWS der Differentialrechnung kann der MWS der Integralrechnung hervorragend dazu verwendet werden, um Abschätzungen herzuleiten [vgl. 1.13] 2.13]. Gilt z.B.  $f(x) \in C$   $\forall x \in [0, b]$ , dann folgt sofort aus (\*),

$$\int_0^b f(t) dt \leq C(b-0).$$

Diese Abschätzung lässt sich auch graphisch verstehen:



Die Fläche des Rechtekes über  $[0, b]$  mit Höhe  $c$  ist sicher größer als  $\int_0^b f(t) dt$ .

(iii) Wir formulieren nun den MWS-Int exakt und beginnen mit einer etwas alternativen Version

### 1.22 Prop (MWS der Integralrechnung)

Seien  $f, \varphi: [0, b] \rightarrow \mathbb{R}$  stetig und sei  $\varphi \geq 0$ . Dann gibt es ein  $\xi \in [0, b]$  sodass

$$\int_0^b f(t) \varphi(t) dt = f(\xi) \int_0^b \varphi(t) dt.$$

Insbesondere ergibt sich mit  $\varphi(t) = 1 \quad \forall t \in [0, b]$

$$\int_0^b f(t) dt = f(\xi) (b - 0)$$

Beweis. (einfachlich kurz)

$f$  stetig auf  $[0, b]$   $\xrightarrow{[2] 2.11}$   $f$  beschränkt, d.h.

$m := \inf \{ f(x) \mid x \in [0, b] \}$  und

$M := \sup \{ f(x) \mid x \in [0, b] \}$  existieren

$$\begin{aligned} \Rightarrow m &\leq f \leq M \xrightarrow{\varphi \geq 0} m\varphi \leq f\varphi \leq M\varphi \\ \xrightarrow{1.15(iii)} \Rightarrow m \int_0^b \varphi &\leq \int_0^b f\varphi \leq M \int_0^b \varphi \end{aligned}$$

$$\Rightarrow \exists \mu \in [m, M]: \int_0^b f \, d\varphi = \mu \int_0^b \varphi$$

ZWS  $\Rightarrow \exists \xi \in [0, b]$  mit  $f(\xi) = \mu$ , also

$$\int_0^b f \, d\varphi = f(\xi) \int_0^b \varphi .$$

]

### 1.23 BEM (Teilintervalle & Orientierung)

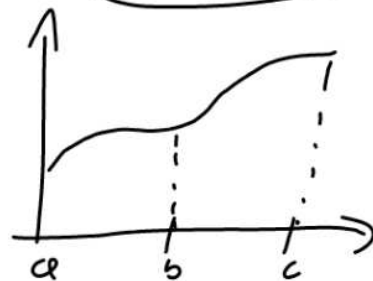
(i) Seien  $a < b < c$  und  $f: [a, c] \rightarrow \mathbb{R}$  beschränkt. Dann ergibt sich durch Zusammenfügen der entsprechenden Treppenfkt.

$f$  ist  $\mathbb{R}$ -integrierbar  $\Leftrightarrow f|_{[a, b]}$  &  $f|_{[b, c]}$  sind  $\mathbb{R}$ -integrierbar

Einschränkung von  $f$  auf  $[a, b]$  bzw.  $[b, c]$

In diesem Fall gilt

$$\left\{ \int_a^c f = \int_a^b f + \int_b^c f \right\}$$



(ii) Wir treffen folgende Vereinbarung. Falls  $b < a$ , dann sehen wir

$$\int_a^b f(t) \, dt := - \int_b^a f(t) \, dt .$$

Das reflektiert die Idee, dass die  $x$ -Achse in Richtung positiver Werte von  $x$  orientiert ist.

(iii) Wir setzen  $\int_a^a f(t) \, dt = 0$ .

## 1.24 BEM (Riemansummen)

In dieser Bemerkung diskutieren wir einen wichtigen alternativen Zugang zum  $\mathbb{R}$ -Integral, der eine etwas einfachere Berechnung des  $\mathbb{R}$ -Integral erlaubt [die Methode Integrale zu berechnen folgt im nächsten §] und oft auch als Definition verwendet wird.

Wir beginnen mit einer (technischen) Definition

(i) Sei  $f: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$  und sei  $Z := \{a = t_0, t_1, \dots, t_n = b\}$  eine Zerlegung von  $[a, b]$ .

Wir wählen in jedem der Teilintervalle  $[t_{k-1}, t_k]$  einen Punkt  $\xi_k \in [t_{k-1}, t_k]$ , genannt Stützstelle.

Teilungspunkte  $t_j$  ( $0 \leq j \leq n$ ) und Stützstellen  $\xi_j$  ( $1 \leq j \leq n$ ) fassen wir zusammen zu

$$[\text{Fraktion } Z] \rightarrow \mathcal{Z} := \left( (t_k)_{k=0}^n, (\xi_k)_{k=1}^n \right)$$

und definieren die Riemann-Summe von  $f$  bzgl  $\mathcal{Z}$  als

$$S(\mathcal{Z}, f) := \sum_{k=1}^n f(\xi_k) (t_k - t_{k-1})$$

Rechteckflächen mit Breite = Abstand der resp. Teilungspkte und Höhe =  $f$  an der entspr. Stützstelle

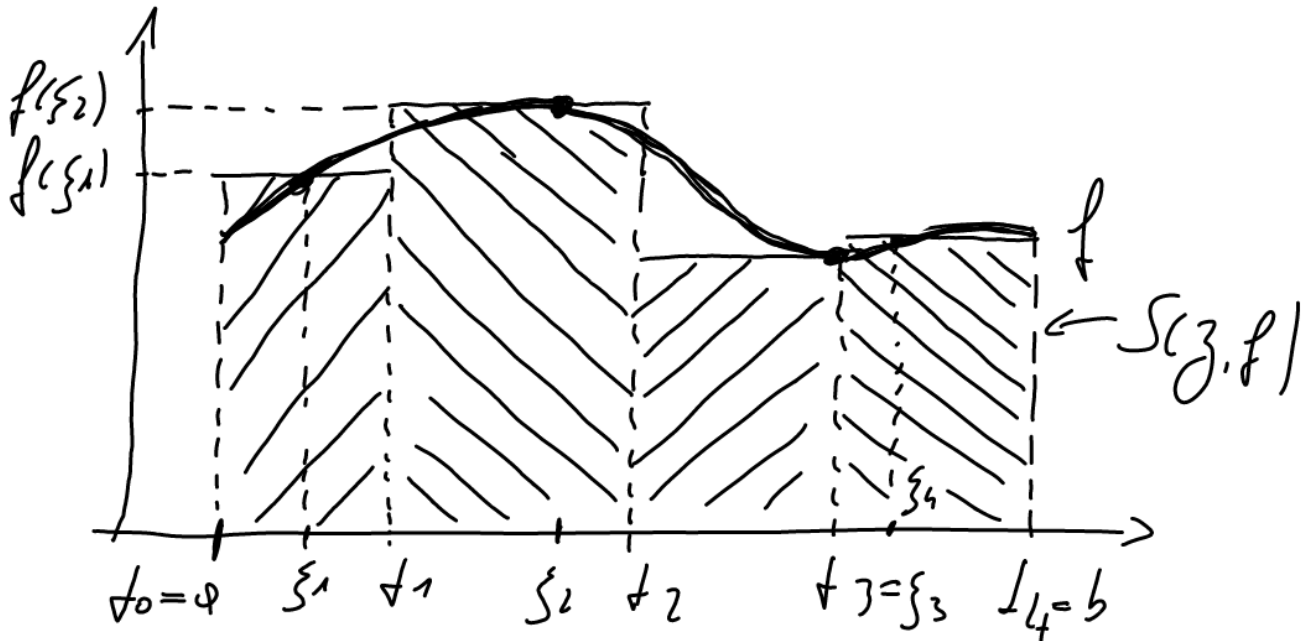
Wir nennen

$$\mu(\mathcal{Z}) = \max_{1 \leq k \leq n} (t_k - t_{k-1})$$

← Länge des  
größten Teilintervalls

die Feinheit der Zerlegung  $\mathcal{Z}$

(ii) Wir können diese Def. graphisch veranschaulichen:



Wir sehen, dass die R-Summe ob. Fläche unter dem Graphen eine Treppenfkt  $\varphi$  interpretiert werden kann, wobei:

$$\varphi(t) = f(\xi_i) \quad t \in (t_{i-1}, t_i) \quad (i=1, 2, \dots, n)$$

und daher genauer

$$\int_a^b \varphi(t) dt = R(\mathcal{Z}, f)$$

$\varphi$  interpoliert ob  $f$  an den Stützstellen  $\xi_1, \dots, \xi_n$ .

Riemanns ursprüngliche Idee vor  $n$  nun, den Grenzwert von  $R(\mathcal{Z}, f)$  für  $\mu(\mathcal{Z}) \rightarrow 0$  zu betrachten, also für immer feinere Zerlegungen bessere Approximationen durch an den Stützstellen interpolierende

Treppenfkt zu konstruieren.

Diese Fungung ist unserem eng verwandt. Lediglich die Bestimmung der approximierenden Treppenfkt ist etwas expliziter.

Da es im Limes  $\mu(\zeta) \rightarrow 0$  anschaulich die Wahl der Stützstellen irrelevant wird, ist es nicht überraschend, dass beide Fungänge äquivalent sind. Genau gilt

(iii) TH 7.1: Sei  $f: [0, b] \rightarrow \mathbb{R}$  beschränkt. Dann gilt

$f$  ist  $\mathbb{R}$ -integrabel  $\Leftrightarrow \exists s \in \mathbb{R}$  mit der Eigenschaft  $\forall \varepsilon > 0 \exists \delta > 0$  sodass für jede Zerlegung  $\zeta$  mit  $\mu(\zeta) < \delta$

$$|S(\zeta, f) - s| < \varepsilon$$

Die  $\mathbb{R}$ -Summen kommen  $s$  beliebig nahe, falls die Zerlegung nur fein genug ist.

In diesem Fall gilt  $s = \int_0^b f(t) dt$

Beweis siehe [H5, 9.13]  $\square$

(iv) BSP. Wir berechnen exemplarisch das Integral  $\int_0^1 t dt$  ( $a > 0$ ) mittels  $\mathbb{R}$ -Summen.

Sei  $1 \leq n \in \mathbb{N}$ . Wir wählen obige Zerlegungspläne  $t_k := \frac{k \cdot a}{n}$  ( $k=0, \dots, n$ ) und Stützstellen  $\xi_k = t_k$ . Dann ist also

Das ist erlaubt, vgl (i) & es ist einfach?

$$\zeta = \left( (t_k)_{k=0}^n, (\xi_k)_{k=1}^n \right) = \left( \left( \frac{k \cdot a}{n} \right)_{k=0}^n, \left( \frac{k \cdot a}{n} \right)_{k=1}^n \right)$$



und  $\mu(\zeta) = \frac{\varphi}{n} \rightarrow 0$  ( $n \rightarrow \infty$ ).

Also ergeben sich die R-Summen

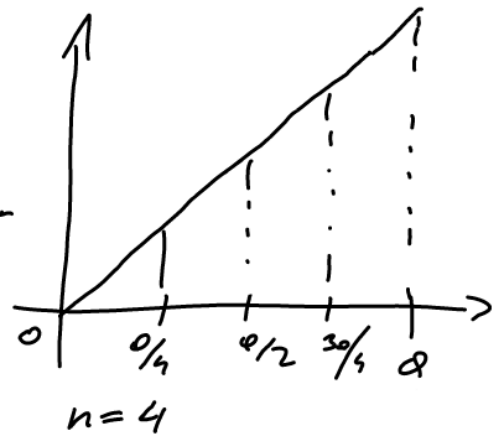
$$S_n = S(\zeta, f) = \sum_{k=1}^n \frac{k\varphi}{n} \cdot \frac{\varphi}{n}$$

$$= \frac{\varphi^2}{n^2} \sum_{k=1}^n k = \frac{\varphi^2}{n^2} \frac{n(n+1)}{2} = \frac{\varphi^2}{2} \left(1 + \frac{1}{n}\right) \rightarrow \frac{\varphi^2}{2}$$

und somit

$$\int_0^{\varphi} t \, dt = \frac{\varphi^2}{2}$$

Dieses Ergebnis sieht man natürlich auch elementargeometrisch; richtig Integrale berechnen lernen wir im nächsten §.



## §2 INTEGRAL & ABLEITUNG

2.1 INTRO. Im vorigen § haben wir den Begriff des Riemann-Integrals kennen gelernt & diskutiert.

Eine drängende Frage ist es nun: Wie berechnet man konkret ein Integral über z.B. eine stetige Fkt?

↳ jenseits von R-Summen

Der Schlüssel dazu liegt in der Zusammenführung des Integralbegriffs mit dem Differenzieren. Dies wird ultimotiv vom Hauptsatz der Differential- und Integralrechnung (HSDI) erledigt, den wir gleich kennen lernen werden.

Wir beginnen mit formalen Vorbereitungen und dem Begriff der Stammfunktion.

2.2. DEF (Stammfunktion) Sei  $I \subseteq \mathbb{R}$  ein Intervall und sei  $f: I \rightarrow \mathbb{R}$  eine reelle Funktion. Eine Funktion  $F: I \rightarrow \mathbb{R}$  heißt Stammfunktion von  $f$  auf  $I$ , falls

$$F'(x) = f(x) \quad \forall x \in I.$$

2.3 BSP (Stammfunktion)

$F(x) = x^2/2$  ist Stammfunktion von  $f(x) = x$  auf  $\mathbb{R}$ ,

denn

$$F'(x) = \left(\frac{x^2}{2}\right)' = x = f(x).$$

## 2.4. MOTIVATION (2 Fragen zu Stammfkt.)

Zum Begriff der Stammfunktion ergeben sich unmittelbar & in natürlicher Weise die folgenden Fragen:

- (1) Gibt es immer eine Stammfkt und wenn ja wieviele Stammfkt gibt es? ← genauer: Welche  $f$ 's haben Stammfkt absatz von einfachen Bsp wie z.B. 2.3
- (2) Wie kann man Stammfunktionen systematisch beschreiben/berechnen?

Wir beantworten den "Eindeutigkeitsfall" in (1) in der nächsten Prop und den Rest von (1) und (2) im nächsten Theorem, dem HSDI.

## 2.5 PROP (Different von Stammfkt)

Sei  $F: I \rightarrow \mathbb{R}$  eine Stammfunktion von  $f: I \rightarrow \mathbb{R}$ .

Für  $G: I \rightarrow \mathbb{R}$  gilt

$G$  ist (ebenfalls) Stammfkt von  $f \iff F - G$  ist konstant

Bew.  $(\Rightarrow)$   $G$  ist Stammfkt von  $f \Rightarrow$  [3] 2.14(ii)

$$G' = f = F' \Rightarrow (F - G)'(x) = 0 \quad \forall x \in I \quad \downarrow \Rightarrow F - G \text{ konst.}$$

$(\Leftarrow)$  Sei  $G(x) = F(x) + c$  ( $c \in \mathbb{R}$ )  $\Rightarrow G$  diffbar [Bockosten]

$$\text{und es gilt } G' = (F + c)' = F' = f. \quad \square$$

## 2.6 MOTIVATION (zum Proprium aus 2.4)

Prop 2.5 sagt uns, wie wir alle Stammfkt einer gegebenen Fkt  $f: I \rightarrow \mathbb{R}$  berechnen, falls wir eine einzige Stammfkt haben (nämlich durch Addieren einer Konstanten).

Wie wir eine solche Stammfkt erhalten, falls  $f$  stetig ist, sagt u.o. der

## 2.7 THM: (Hauptsatz der Differential- & Integralrechnung)

Sei  $f: I \rightarrow \mathbb{R}$  stetig und seien  $a, b \in I$  beliebig.

(i) Die Funktion  $F: I \rightarrow \mathbb{R}$

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

ist stetig differenzierbar ( $F \in C^1(I)$ ) und  $F' = f$ .  
Insbesondere ist  $F$  eine Stammfunktion von  $f$  auf  $I$ .

(ii) Sei  $F$  eine (beliebige) Stammfunktion von  $f$ , dann

gilt

$$\int_a^b f(t) dt = F(b) - F(a)$$

Beweis: (Für so ein zentrales Resultat erstaunlich einfach und direkt)

(i)  $f$  stetig  $\Rightarrow f$   $\mathbb{R}$ -intbar und (\*) ist sinnvoll, daher  $F$  definiert.

Wir berechnen den Differenzenquotienten von  $F$  in  $x \in I$  beliebig. Sei  $0 \neq h$  so, dass  $x+h \in I$ . Dann gilt

$$\frac{F(x+h) - F(x)}{h} = \frac{1}{h} \left( \int_a^{x+h} f(t) dt - \int_a^x f(t) dt \right) = \frac{1}{h} \int_x^{x+h} f(t) dt \quad (\Delta)$$

MWS  $\Rightarrow \exists \xi_h \in [x, x+h]$  mit  $\int_x^{x+h} f(t) dt = f(\xi_h) h \quad (\Delta\Delta)$

Bemerkung  $\xi_h \rightarrow x$  falls  $h \rightarrow 0$  [ $|x - \xi_h| \leq |x - (x+h)| = |h| \rightarrow 0$ ].

Daher erhalten wir

$$\frac{F(x+h) - F(x)}{h} \stackrel{(\Delta), (\Delta\Delta)}{=} f(\xi_h) \rightarrow f(x).$$

Worum stimmt das auch intuitiv?  $\frac{F(x+h) - F(x)}{h} = \frac{(\Delta)}{h} \approx \frac{(\Delta)}{h} = f(x)$

Also gilt  $F' = f$  und somit ist  $F'$  auch stetig.

(ii) Definiere  $G$  wie in (\*), also  $G(x) = \int_0^x f(t) dt$   
 $\Leftrightarrow G$  ist Stammfkt von  $f$

Sei  $F$  beliebige Stammfkt von  $f \stackrel{z.B.}{\Rightarrow} F = G + c \quad (c \in \mathbb{R})$   
 Daher gilt

$$F(b) - F(a) = G(b) - G(a) = \int_a^b f + \int_a^a f \stackrel{1.74(iii)}{=} \int_a^b f(t) dt.$$



## 2.8 BEM (Die Bedeutung des HsDI)

(i) Für die Pkte (i) & (ii) im HsDI bieten sich die folgenden Schreibweisen an (Notation wie im Thm.):

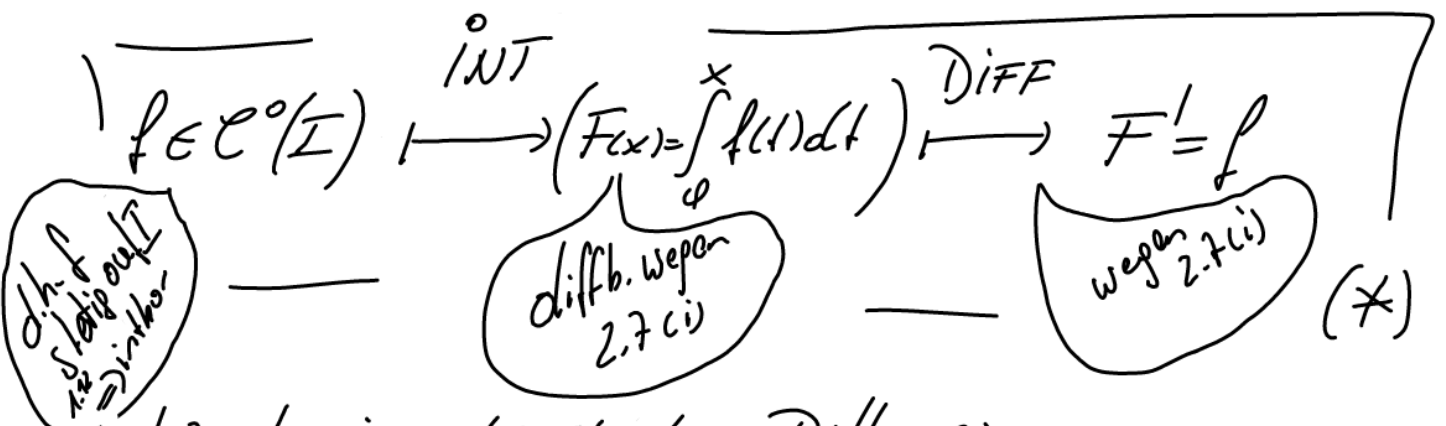
$$\left\{ \frac{d}{dx} \int_0^x f(t) dt = f(x) \quad \text{bzw.} \quad \int_0^x F'(t) dt = F(x) - F(0) \right\}$$

Diff von Int = Id

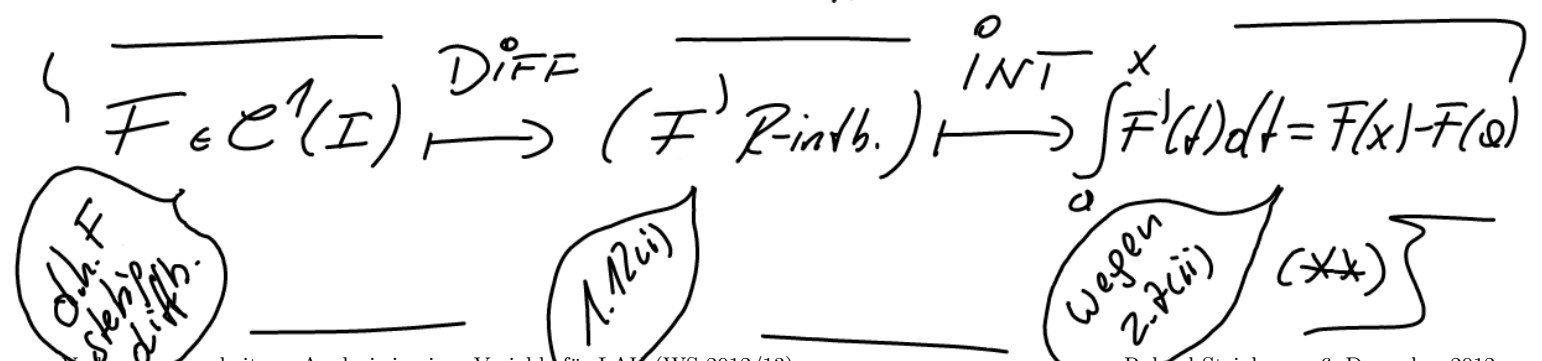
Int von Diff = Id bis auf eine Konstante

Spätestens jetzt wird klar, dass der HsDI besagt, dass }  
 { Differenzieren und Integrieren im wesentlichen "inverse Operationen" sind! }

(ii) Etwas präziser können wir die Situation wie folgt darstellen (Notation wie im Thm.):



bzw. beginnend mit dem Differenzieren



(iii) Definieren wir die folgenden Abbildungen

Abbildungsoperator

$$D: \mathcal{C}^1(I) \rightarrow \mathcal{C}(I)$$

$$F \mapsto F'$$

Integraloperator

$$R: \mathcal{C}(I) \rightarrow \mathcal{C}^1(I)$$

$$f \mapsto \int_0^x f(t) dt$$

Können wir wie folgt formulieren

R landet in  $\mathcal{C}^1$  wegen 2.7.ii)

$$D \circ R = id: \mathcal{C}(I) \rightarrow \mathcal{C}(I)$$

wegen (\*)

wegen (\*\*)

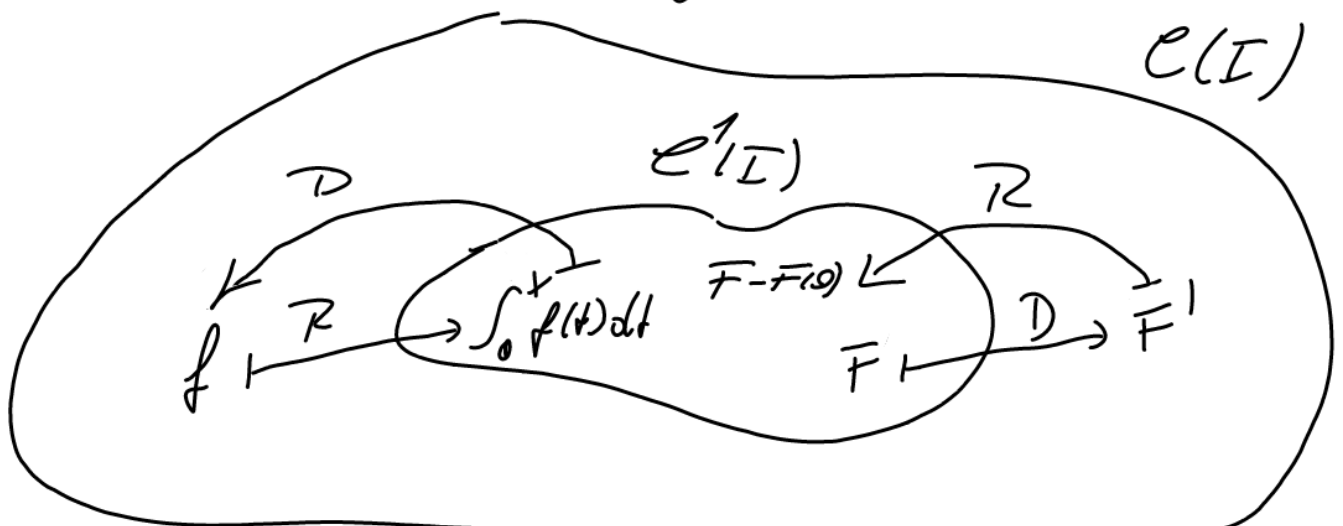
$$R \circ D: \mathcal{C}^1(I) \rightarrow \mathcal{C}^1(I) \text{ erfüllt}$$

$$R \circ D(F) = F - F(a)$$

hier fast die Id

(iv) Neben der Tatsache, dass  $R \circ D$  nicht genau die Identität ergibt [ $R \circ D = id + \text{Konstante}$ ] haben  $D$  &  $R$  unterschiedliche Def- & Zielbereiche. Daher sind  $D$  &  $R$  eben doch nicht genau invers zueinander. - die Details der Skizzen aus (i) sind essentiell?

Eine lehrte Veranschaulichung der Situation ist:



## 2.9 Motivation (Konkretes Interpretieren)

(i) Der HSDI und insbesondere Thm 2.7(ii), d. h.

$$\int_a^b f(t) dt = F(b) - F(a) =: F(t) \Big|_a^b$$

erlaubt es nun praktisch konkrete Integrale zu

praktische Schreibweise

berechnen: Wir müssen nur die Differenz der Werte einer (beliebigen) Stammfunktion an der Ober- bzw. Untergrenze bilden

(ii) Wie erhalten wir eine Stammfunktion? No durch unsere Ergebnisse aus [3] über das konkrete Differenzieren?

(iii) Als einfaches Bsp betrachten wir  $\int_0^b x^n dx$  ( $1 \leq n \in \mathbb{N}$ ).  
Wegen  $(x^n)' = n x^{n-1}$  ([3] 1.8cii) gilt

$$\int_0^b x^n dx = \frac{x^{n+1}}{n+1} \Big|_0^b$$

Bevor wir weitere einfache Bsp betrachten ein begründetes  
Pomplet 0



## 2.10 BEM (Terminologische Katastrophe: unbestimmtes Integral)

(i) In vielen Texten findet man die Kurzschreibweise

$F(x) = \int f(x) dx$  und meint damit eine oder auch alle Stammfkt von  $f$ . Der Ausdruck

$$\int f(x) dx \quad (*)$$

FOLIE

wird dabei ob „unbestimmtes Integral“ bezeichnet.

(ii) Diese traditionell laie übliche Bezeichnung führt aber in eine echte terminologische Katastrophe!

Gander betrachten wir die folgenden Bezeichnungen:

	<u>BEI UNS</u>	<u>TRAD. ÜBLICH</u>
$\int_a^b f(x) dx$	Integral von $f$ zu $a$ und $b$	bestimmtes Integral v. $f$
$F$ mit $F' = f$	Stammfkt von $f$	unbestimmtes Integral v. $f$

Die hochgradig nichttriviale Aussage (ii) im HS DL, die das produkt. Integrieren erst ermöglicht, lautet „bei uns“ (vgl. 2. P(ii))

Das Integral von  $f$  zu  $a$  und  $b$  ergibt sich als die Differenz der Werte einer Stammfkt v.  $f$  an Ober- bzw. Untergrenze

Die traditionelle Terminologie versteckt diese Aussage in der wintigen Vorsilbe eines Eigenschaftsworts:

Das bestimmte Integral von  $f$  ist gleich der Different der Werte eines unbestimmten Integrals von  $f$  an der Ober- bzw. Untergrenze.

(iii) Wir vermeiden daher die Bezeichnung „Unbestimmtes Integral“ und verwenden (\*) ausschließlich im folgenden Sinn:

„bestimme  $\int f(x) dx$ “ bedeutet „finde eine Stammfkt. o. f.“

## 2.11 Bsp (Höchste Zeit: konkretes Integrieren)

(i) Wir verallgemeinern 2.9(iii) auf  $-1 \neq s \in \mathbb{R}$ ,  $0, b > 0$ .

Wegen  $(x^s)' = s x^{s-1}$  [13] 1.79(i)] gilt

$$\int_0^b x^s dx = \frac{x^{s+1}}{s+1} \Big|_0^b \quad (*)$$

Für  $s \in \mathbb{N}$  gilt (\*) sogar für alle  $0, b \in \mathbb{R}$ .

(ii) Der Fall  $s = -1$  in (i) führt auf ( $0, b > 0$ )

$$\int_0^b \frac{1}{x} dx = \log(x) \Big|_0^b \quad [13] 1.28(ii)]$$

(iii)  $\int \sin(x) dx = -\cos(x)$ ,  $\int \cos(x) dx = \sin(x)$  [13] 1.8(v)]

(iv)  $\int e^x dx = e^x$  [13] 1.8(civ)] } } beachte 2.10(ciii) }

(v)  $\int \frac{dx}{1+x^2} = \arctan(x)$  [13] 1.29(iii)]

## 2.12 Motivation (Mehr Werkzeuge!)

Um auch kompliziertere Fkt integrieren zu können – deren Stammfunktion wir nicht so einfach mittels unserer Ergebnisse aus [13] „sehen“ – lernen wir nun