

Intégrale de Riemann

Notations : $[a; b]$ est un intervalle de \mathbb{R} ; $f : [a; b] \rightarrow \mathbb{R}$; $n \in \mathbb{N}^*$.

1 Construction de l'Intégrale de Riemann

Définition

- Une **subdivision** de $[a; b]$ est $a = x_0 < x_1 < \dots < x_n = b$.
Si les intervalles $]x_i; x_{i+1}[$ ont une longueur constante, la subdivision est **régulière**, son **pas** est $h = \frac{b-a}{n}$.
- Une **fonction en escalier** sur $[a; b]$ est une fonction « constante par morceaux », c'est-à-dire pour laquelle il existe une subdivision telle que la fonction soit constante sur chaque $]x_i; x_{i+1}[$.
- On note $\text{Esc}([a; b])$ l'ensemble des fonctions en escalier sur $[a; b]$.

Proposition

$\text{Esc}([a; b])$ est un sous-espace vectoriel de $\mathbb{R}^{[a; b]}$.

Théorème

Si $f \in \mathcal{C}^0([a; b])$, $\forall \varepsilon > 0$, $\exists g \in \text{Esc}([a; b]) / \forall x \in [a; b], |f(x) - g(x)| \leq \varepsilon$.

Définition

Soit $g \in \text{Esc}([a; b])$, notons c_i la valeur de g sur $]x_i; x_{i+1}[$.

On définit l'intégrale de g : $\int_{[a; b]} g = \sum_{i=0}^{n-1} c_i (x_{i+1} - x_i)$.

Proposition

L'intégrale des fonctions en escalier a les propriétés suivantes : linéarité, positivité, croissance, relation de Chasles.

Définition

On note : $E_f^+ = \{g \in \text{Esc}([a; b]) / g \geq f\}$ et $E_f^- = \{g \in \text{Esc}([a; b]) / g \leq f\}$.

Théorème

Si $f \in \mathcal{C}^0([a; b])$ alors : $\inf \left\{ \int_{[a; b]} g / g \in E_f^+ \right\} = \sup \left\{ \int_{[a; b]} g / g \in E_f^- \right\}$.

Cette quantité commune est prise comme définition de $\int_{[a; b]} f$.

Les fonctions continues sont donc intégrables.

Proposition

Les propriétés de l'intégrale s'étendent des fonctions en escalier aux fonctions continues : linéarité, positivité, croissance, relation de Chasles.

Définition

Soit f intégrable. La **valeur moyenne** de f sur $[a; b]$ est $\frac{1}{b-a} \int_a^b f(x) dx$.

2 Sommes de Riemann

Définition

L'intégrale de la fonction en escalier qui vaut $f(x_i)$ sur $[x_i; x_{i+1}[$, avec (x_i) la subdivision régulière à $n+1$ points (et donc n intervalles) s'appelle **somme de Riemann**, on la note $S_n(f)$.

$S_n(f) = \frac{b-a}{n} \sum_{i=0}^{n-1} f(x_i)$.

Théorème

Si $f \in \mathcal{C}^0([a; b])$ alors $S_n(f) \xrightarrow[n \rightarrow \infty]{} \int_{[a; b]} f$.

Remarque : On peut s'en servir pour calculer une valeur approchée de $\int_{[a; b]} f$, c'est alors la méthode des rectangles à gauche.

3 Lien entre intégrale et primitives

Théorème

Si $f \in \mathcal{C}^0([a; b])$ alors $F : x \mapsto \int_a^x f(t) dt$ est la primitive de f qui s'annule en a .

Corollaire

- Les fonctions continues admettent des primitives.
- Si on connaît une primitive F , on sait calculer $\int_{[a; b]} f$.

4 Techniques de calcul d'intégrales

Méthode

Pour calculer l'intégrale $\int_a^b f(x) dx$:

1. si on dispose d'une primitive F de f alors le calcul de l'intégrale devient une soustraction !

$$\int_a^b f(x) dx =$$

2. Sinon, on peut envisager une intégration par parties en voyant $f(x)$ comme le produit $u'(x)v(x)$ et en utilisant la formule :

$$\int_a^b f(x) dx = \int_a^b u'(x)v(x) dx =$$

3. Sinon, on peut essayer un changement de variable en introduisant une fonction φ de classe \mathcal{C}^1 et bijective :

$$\int_a^b f(x) dx = \int_{\varphi^{-1}(a)}^{\varphi^{-1}(b)} f(\varphi(t)) \varphi'(t) dt$$

5 Formules de Taylor

Théorème

Formule de Taylor avec reste intégral : si $f \in \mathcal{C}^{n+1}([a; b])$ alors :

$$f(b) = \sum_{k=0}^n \frac{(b-a)^k}{k!} f^{(k)}(a) + \int_a^b \frac{(b-t)^n}{n!} f^{(n+1)}(t) dt.$$

Deux conséquences :

Théorème

Formule de Taylor-Young : si $f \in \mathcal{C}^n(I)$ alors, pour tout $a \in I$:

$$f(x) \underset{x \rightarrow a}{=} \sum_{k=0}^n \frac{(x-a)^k}{k!} f^{(k)}(a) + o((x-a)^n)$$

Théorème

Inégalité de Taylor Lagrange : si $f \in \mathcal{C}^{n+1}([a; b])$ alors :

$$\left| f(b) - \sum_{k=0}^n \frac{(b-a)^k}{k!} f^{(k)}(a) \right| \leq \frac{(b-a)^{n+1}}{(n+1)!} \sup_{[a; b]} |f^{(n+1)}|$$