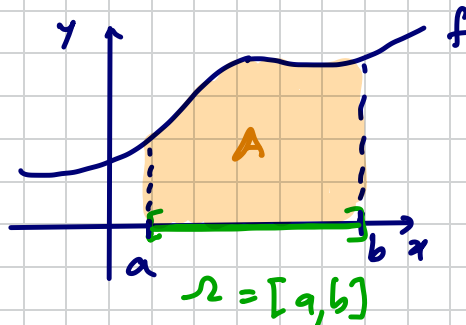


INTEGRAIS MÚLTIPLAS.

INTRODUÇÃO: Queremos dar sentido a integrais definidas de forma $\int_{\Omega} f$, onde $f: \Omega \subset \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}$ é uma função escalar e m variáveis reais.

Recordando do CÁLCULO 2, se $f \geq 0$ em $\Omega \subset \mathbb{R}$, então $\int_{\Omega} f$ fornece a área abaixo do gráfico de f no intervalo $\Omega \subset \mathbb{R}$:

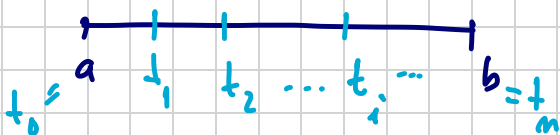
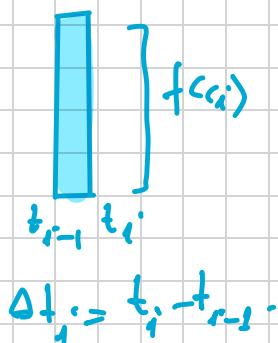
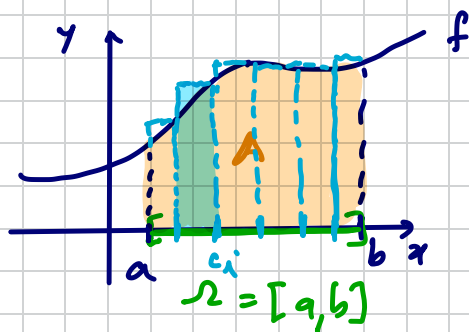


A : área abaixo do gráfico de f em $\Omega = [a, b]$.

$$\text{Então, } A = \int_{\Omega} f = \int_a^b f(x) dx.$$

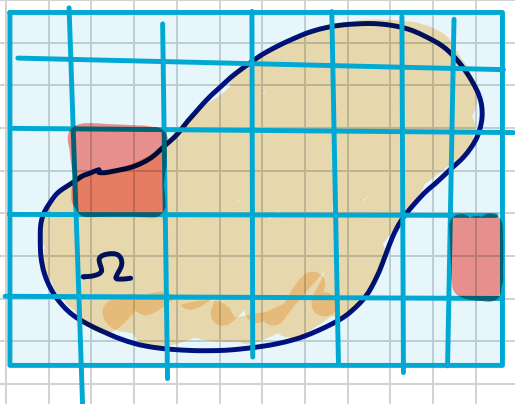
Para chegar a este resultado, tomaremos uma partição P de $[a, b]$, regular ou não, e tomaremos uma soma de Riemann, tomando o limite quando o número n de subintervalos tende ao infinito:

$$A = \int_{[a, b]} f = \lim_{n \rightarrow \infty} S(f; P) = \lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{i=1}^n f(c_i) \cdot \Delta t_i$$



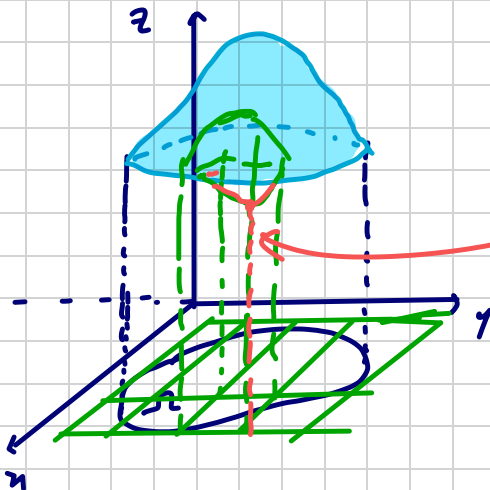
A dificuldade no cálculo a níveis mais avançados consiste no fato de que a região Ω de integração não é um intervalo, e sim uma região de

dimensão m , e, tomando uma partição P , algumas partes da partição poderão ficar fora da região. Um exemplo, $f: \Omega \subset \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$



Como f é de duas variáveis, a partição deve ser feita com "cortes" horizontais e verticais, formando

uma grade. Porém, a dificuldade consiste no fato de que algumas grades não estarão completamente contidas em Ω , como as duas destacadas na ilustração acima.



"PEÇA" FICA DE FORA, MAS COMO ESCREVER ISTO?

Por essa razão vamos considerar, primeiramente, integrais $\int_A f$, onde A é um bloco do \mathbb{R}^m .

BLOCOS NO \mathbb{R}^m .

Def.: Um bloco A no \mathbb{R}^m é um conjunto de forma

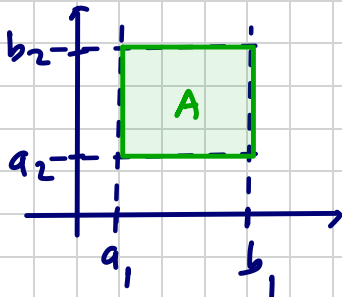
$$A = [a_1, b_1] \times [a_2, b_2] \times \dots \times [a_m, b_m].$$

Ex.: Em \mathbb{R} , um bloco é um intervalo $[a_1, b_1]$



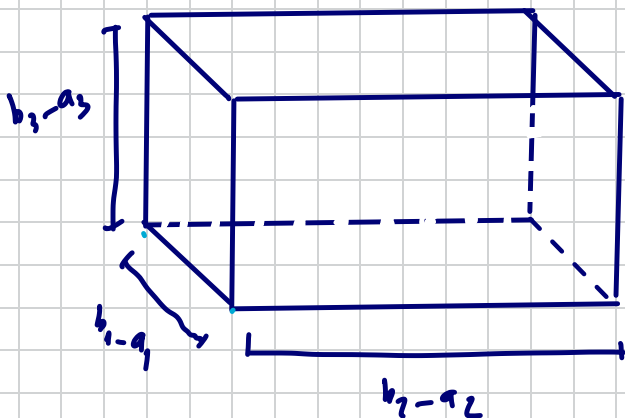
Em \mathbb{R}^2 , um bloco será um retângulo:

$$A = [a_1, b_1] \times [a_2, b_2]$$



Em \mathbb{R}^3 , um bloco A será um paralelepípedo:

$$A = [a_1, b_1] \times [a_2, b_2] \times [a_3, b_3]$$



Def. O volume de um bloco $A \subset \mathbb{R}^m$ é definido por:

$$\text{Vol}(A) = \prod_{i=1}^m (b_i - a_i) =$$

$$= (b_1 - a_1) \cdot (b_2 - a_2) \cdot \dots \cdot (b_m - a_m).$$

(ou seja, $\text{Vol}(A)$ é o produto de suas dimensões)

Note que, em \mathbb{R}^1 , $\text{Vol}(A)$ é a medida do seu comprimento:

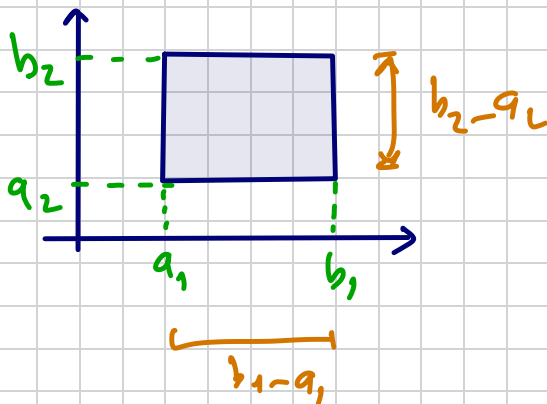


$$\text{Vol}(A) = b_1 - a_1.$$

Em \mathbb{R}^2 , $\text{Vol}(A)$ representa a área do retângulo:

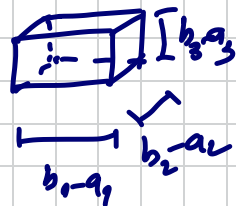
$$A = (a_1, b_1) \times (a_2, b_2)$$

$$\Rightarrow \text{Vol}(A) = (b_1 - a_1) \cdot (b_2 - a_2) = \text{área}.$$



Em \mathbb{R}^3 , $\text{Vol}(A)$ denota o volume do paralelepípedo formado:

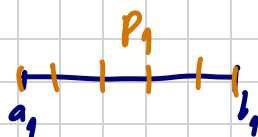
$$\text{Vol}(A) = (b_1 - a_1) \cdot (b_2 - a_2) \cdot (b_3 - a_3)$$



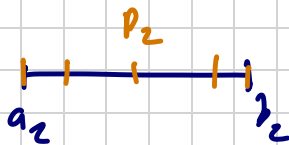
Def.: Dizemos que uma função $f: A \subset \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}$ definida em um bloco A , é limitada se $\exists M > 0$ tal que $|f(x)| \leq M$, $\forall x = (x_1, x_2, \dots, x_m) \in A$.

Def.: Uma partição P de um bloco $A \subset \mathbb{R}^m$ é o conjunto $P = P_1 \times P_2 \times \dots \times P_m$, onde P_j é partição do intervalo $[a_j, b_j]$; ou seja:

• P_1 é partição de $[a_1, b_1]$:



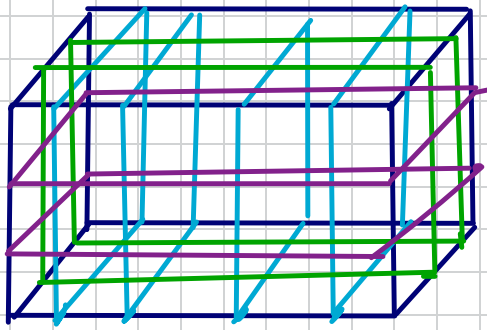
• P_2 é partição de $[a_2, b_2]$:



⋮

• P_m é partição de $[a_m, b_m]$:





Uma partição P de um bloco $A \subset \mathbb{R}^m$ divide o mesmo em blocos menores, chamados de subbloco do bloco A . Ou seja, temos a def.:

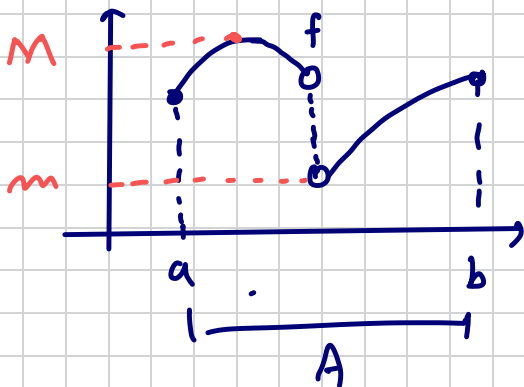
Def.: Uma partição P de de um bloco $A \subset \mathbb{R}^m$ divide A em subbloco $B \in P$ tais que

$$\text{Vol}(A) = \sum_{B \in P} \text{Vol}(B).$$

Def.: Seja $f: A \subset \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}$, A um bloco de \mathbb{R}^m , com f uma função limitada. Definimos o ínfimo e o supremo de f no bloco A , respectivamente, por:

- $\inf_A f(x) =$ maior cota inferior de $f(x)$.
- $\sup_A f(x) =$ menor cota superior de $f(x)$.

Fx-r em \mathbb{R} :



$$\inf_{A} f(x) = m$$

$$\sup_{A} f(x) = M$$

//
max. $f(x)$

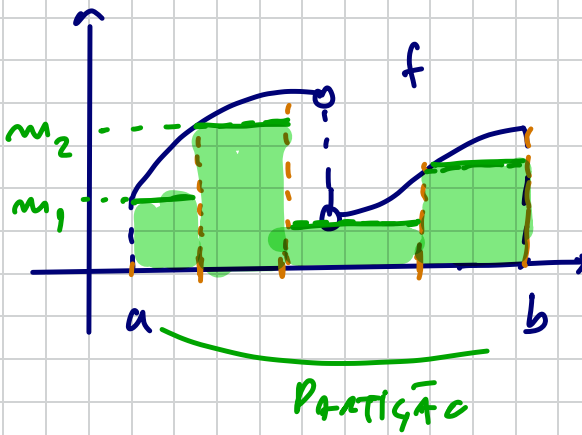
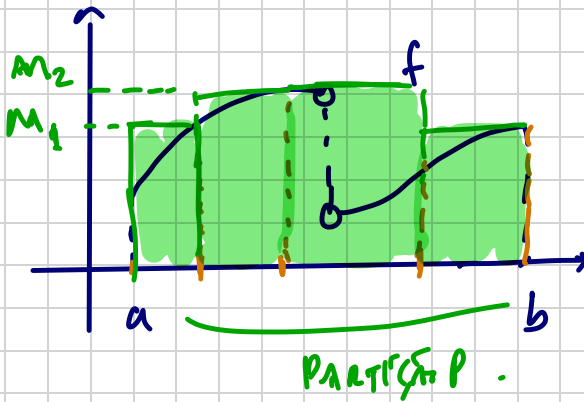
Def.: Seja $f: A \subset \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}$ uma função definida no bloco $A \subset \mathbb{R}^m$; e seja P uma partição de A .

Definimos as somas superiores e inferiores de f por:

$$S(f; P) = \sum_{B \in P} M_i \cdot \text{Vol}(B)$$

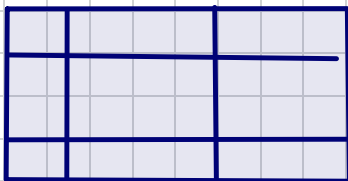
$$s(f; P) = \sum_{B \in P} m_i \cdot \text{Vol}(B) \quad ,$$

No caso $f: A \subset \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$:

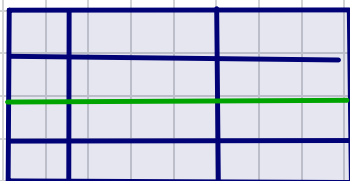


Note que $S(f; P)$ fornece uma aproximação (de cima, no caso) por excesso, enquanto que $s(f; P)$ fornece uma aproximação por falta.

Def.: Sejam P e Q duas partições de um bloco $A \subset \mathbb{R}^m$. Dizemos que Q é um refinamento de P se $Q \subset P$.



PARTIÇÃO P de A .



PARTIÇÃO Q de A .

LEMA 1: Sejam $f: A \subset \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}$ função limitada num bloco A ; e $P \subset A$ uma partição de A .

Então:

$$s(f; P) \leq S(f; P).$$

[Ou seja, uma aproximação por falta sempre é menor ou igual do que uma por excesso].

DEMONSTR: Note que, por definição;

$$m_i \leq M_i \quad \text{em cada}$$

subbloco $B \in P$.

$$\text{Então, } m_i \cdot \text{Vol}(B) \leq M_i \cdot \text{Vol}(B)$$

Somando sobre todos os índices i ;

$$\underbrace{\sum_{i=1}^m m_i \cdot \text{Vol}(B)}_{s(f; P)} \leq \underbrace{\sum_{i=1}^m M_i \cdot \text{Vol}(B)}_{S(f; P)}$$

□.