

DEFINICIÓN DE LA INTEGRAL DEFINIDA

$$\int_a^b f(x) dx = \lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{k=1}^n f(x_k) \Delta x$$

donde $\Delta x = \frac{b-a}{n}$ y $x_k = a + k\Delta x$

TEOREMA FUNDAMENTAL DEL CÁLCULO

$$\int_a^b f(x) dx = F(x) \Big|_a^b = F(b) - F(a)$$

donde f es continua en $[a, b]$ y $F' = f$

PROPIEDADES DE INTEGRACIÓN

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

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

$$\int_a^a f(x) dx = 0 \text{ y } \int_a^b f(x) dx = - \int_b^a f(x) dx$$

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

CURSO DE CÁLCULO

Si quieres estudiar precálculo y cálculo, dale un vistazo a nuestro curso gratuito en YouTube con cientos de videos y ejercicios. ¡Allí nos vemos!



INTEGRALES DEFINIDAS APROXIMADAS

Sumas de Riemann por izquierda y derecha:

$$L_n = \Delta x \sum_{k=0}^{n-1} f(x_k) \quad R_n = \Delta x \sum_{k=1}^n f(x_k)$$

Regla del punto medio:

$$M_n = \Delta x \sum_{k=0}^{n-1} f\left(\frac{x_k + x_{k+1}}{2}\right)$$

Regla del trapecio:

$$T_n = \frac{\Delta x}{2} (f(x_0) + 2f(x_1) + 2f(x_2) + \dots + f(x_n))$$

INTEGRALES COMUNES

$$\int k dx = kx + C$$

$$\int x^n dx = \frac{x^{n+1}}{n+1} + C, n \neq -1$$

$$\int x^{-1} dx = \int \frac{1}{x} dx = \ln|x| + C$$

$$\int \frac{1}{ax+b} dx = \frac{1}{a} \ln|ax+b| + C$$

$$\int \ln|x| dx = x \ln|x| - x + C$$

$$\int e^x dx = e^x + C$$

$$\int a^x dx = \frac{a^x}{\ln a} + C$$

$$\int \text{sen } x dx = -\text{cos } x + C$$

$$\int \text{cos } x dx = \text{sen } x + C$$

$$\int \text{sec}^2 x dx = \text{tan } x + C$$

$$\int \text{sec } x \text{ tan } x dx = \text{sec } x + C$$

$$\int \text{csc } x \text{ cot } x dx = -\text{csc } x + C$$

$$\int \text{csc}^2 x dx = -\text{cot } x + C$$

$$\int \text{tan } x dx = \ln|\text{sec } x| + C$$

$$\int \text{cot } x dx = \ln|\text{sen } x| + C$$

$$\int \text{sec } x dx = \ln|\text{sec } x + \text{tan } x| + C$$

$$\int \text{csc } x dx = \ln|\text{csc } x - \text{cot } x| + C$$

$$\int \frac{1}{a^2 + x^2} dx = \frac{1}{a} \tan^{-1}\left(\frac{x}{a}\right) + C$$

$$\int \frac{1}{\sqrt{a^2 - x^2}} dx = \text{sen}^{-1}\left(\frac{x}{a}\right) + C$$

APROXIMACIÓN POR LA REGLA DE SIMPSON PARA CUALQUIER N

$$S_n = \frac{\Delta x}{3} (f(x_0) + 4f(x_1) + 2f(x_2) + \dots + 2f(x_{n-2}) + 4f(x_{n-1}) + f(x_n))$$

Redes sociales



matemovil1



Matemóvil



Matemóvil



matemovil2

SUSTITUCIÓN TRIGONOMÉTRICA

EXPRESIÓN	SUSTITUCIÓN	EVALUACIÓN DE LA EXPRESIÓN	IDENTIDAD USADA
$\sqrt{a^2 - x^2}$	$x = a \operatorname{sen} \theta$ $dx = a \cos \theta d\theta$	$\sqrt{a^2 - a^2 \operatorname{sen}^2 \theta} = a \cos \theta$	$1 - \operatorname{sen}^2 \theta = \cos^2 \theta$
$\sqrt{x^2 - a^2}$	$x = a \operatorname{sec} \theta$ $dx = a \operatorname{sec} \theta \tan \theta d\theta$	$\sqrt{a^2 \operatorname{sec}^2 \theta - a^2} = a \tan \theta$	$\operatorname{sec}^2 \theta - 1 = \tan^2 \theta$
$\sqrt{a^2 + x^2}$	$x = a \tan \theta$ $dx = a \operatorname{sec}^2 \theta d\theta$	$\sqrt{a^2 + a^2 \tan^2 \theta} = a \operatorname{sec} \theta$	$1 + \tan^2 \theta = \operatorname{sec}^2 \theta$

INTEGRACIÓN POR SUSTITUCIÓN

$$\int_a^b f(g(x))g'(x) dx = \int_{g(a)}^{g(b)} f(u) du$$

donde $u = g(x)$ y $du = g'(x) dx$

INTEGRACIÓN POR PARTES

$$\int u dv = uv - \int v du \text{ donde } v = \int dv$$

$$\int f(x)g'(x) dx = f(x)g(x) - \int f'(x)g(x) dx$$

Versión 1.00.

Fórmulas: Danna / Jorge.

Fuentes: Cálculo de Larson. Cálculo de Stewart.

Redes sociales



matemovil1



Matemóvil



Matemóvil



matemovil2