

$$K \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} = \frac{\partial u}{\partial t} \quad \text{----(12)}$$

donde $K = k/(\rho C)$, C es el calor específico, ρ es la densidad del material y k es la conductividad térmica. Una ecuación similar describe al problema de flujo potencial en un medio poroso saturado.

Ecuaciones Elípticas.

Las ecuaciones diferenciales parciales elípticas son caracterizadas por un discriminante negativo donde se encuentre en la región sobre la cual se define la ecuación. En contraste con las ecuaciones parabólicas e hiperbólicas, las cuales son propagadas en un dominio abierto, las ecuaciones elípticas requieren condiciones de frontera especificadas sobre una frontera cerrada de la región B . Ya sea la función u , su derivada normal o una combinación de la función y su derivada normal debe ser especificada para asegurar una solución única.

Una importante ecuación de este tipo es la ecuación de Laplace la cual describe la distribución de temperatura en estado establecido en un espacio bi-dimensional:

$$\frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial y^2} = 0 \quad \text{----(13)}$$

La expresión equivalente introduciendo al sistema una fuente de calor es llamada ecuación de Poisson y tiene la forma:

$$\frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial y^2} = f(x,y) \quad \text{----(14)}$$

OPERACIONES MATRICIALES RELACIONADAS CON EL ELEMENTO FINITO.

Notación Matricial.

La aplicación de técnicas de análisis numérico a la solución de ecuaciones diferenciales parciales genera grandes sistemas de ecuaciones algebraicas. Un ejemplo típico de $\langle n \rangle$ ecuaciones con $\langle m \rangle$ incógnitas tendría la forma:

$$\begin{aligned} a_{11} x_1 + a_{12} x_2 + a_{13} x_3 + \dots + a_{1m} x_m &= b_1 \\ a_{21} x_1 + a_{22} x_2 + a_{23} x_3 + \dots + a_{2m} x_m &= b_2 \\ &\vdots \\ a_{n1} x_1 + a_{n2} x_2 + a_{n3} x_3 + \dots + a_{nm} x_m &= b_n \end{aligned} \quad \text{----(15)}$$

donde x_i , $i=1,2,3,\dots,m$ son parámetros incógnitas;

b_i , $i=1,2,3,\dots,n$ son valores conocidos y

a_{ij} son coeficientes conocidos.

Lo anterior puede ser escrito en forma matricial como:

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} & \dots & a_{1m} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} & \dots & a_{2m} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & a_{n3} & \dots & a_{nm} \end{bmatrix} \begin{Bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_m \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_n \end{Bmatrix} \quad \text{----(16)}$$

Y se puede representar como:

$$[A] (X) = (B)$$

Definiciones.

Matriz.- Una matriz (n x m) es un arreglo rectangular de números en la forma:

$$[A] = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} & \dots & a_{1m} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} & \dots & a_{2m} \\ a_{n1} & a_{n2} & a_{n3} & \dots & a_{nm} \end{bmatrix}$$

con $\langle n \rangle$ renglones y $\langle m \rangle$ columnas.

Matriz Cuadrada.- Se conoce así a una matriz cuyo número de renglones es igual a su número de columnas ($n=m$).

Matriz Simétrica.- Esta es una matriz cuadrada cuyos elementos son simétricos con respecto a la diagonal, es decir -- $a_{ij} = a_{ji}$.

Matriz Simétrica Señada.- Se conoce así a una matriz con simetría negativa, es decir: $a_{ij} = -a_{ji}$ para todo $i \neq j$.

Matriz Diagonal.- Es una matriz cuadrada con elementos no cero solamente en la diagonal, $a_{ij} = 0$ para todo $i \neq j$.

Matriz Identidad.- Es una matriz diagonal con los elementos en la diagonal iguales a la unidad, $a_{ij} = 0$ para todo $i \neq j$ y $a_{ij} = 1$ para todo $i=j$. (Matriz Unidad)

Matriz Triangular.- Son matrices cuyos elementos son cero ya sea sobre o bajo la diagonal, conociéndose como matriz triangular superior e inferior respectivamente.

Matriz Conjugada.- Esta matriz es obtenida por reemplazar cada elemento de la matriz por su conjugado complejo. Además, si $[A]$ tiene elementos a_{ij} todos ellos reales, la matriz conjugada denotada por $[A]^*$ es igual a $[A]$.

Matriz Transpuesta.- Esta matriz denotada por $[A]^T$, es obtenida por intercambiar en $[A]$ sus renglones y columnas, esto es, $a_{ij}^T = a_{ji}$.

Matriz Hermitiana.- es una matriz cuya transpuesta es su conjugada. Así, si todos los elementos de $[A]$ son reales, $[A]$ es hermitiana si y solo si es simétrica.

Operaciones Matriciales.

Adición Matricial.- Dos matrices se pueden sumar (o restar) si tienen las mismas dimensiones. Si $[C] = [A] + [B]$ entonces $c_{ij} = a_{ij} + b_{ij}$ para todo i y j .

$$\begin{matrix} [C] & = & [A] & + & [B] & = & [A+B] \\ (m,n) & & (m,n) & & (m,n) & & (m,n) \end{matrix}$$

Multiplicación Matricial.- Una matriz $[A]$ puede ser multiplicada por una matriz $[B]$ para formar el producto $[A][B]$ solo si el número de columnas en $[A]$ es igual al número de renglones en $[B]$.

$$\begin{matrix} [A] & [B] & = & [C] \\ (n,m) & (m,r) & & (n,r) \end{matrix}$$

donde:

$$c_{ij} = \sum_{k=1}^m a_{ik} b_{kj} \quad (i=1,2,\dots,n; j=1,2,\dots,r)$$

Es importante notar que la ley de conmutatividad no es válida para multiplicación matricial:

$$[A][B] \neq [B][A]$$

Determinante de una Matriz.- Existen varios métodos para obtener el determinante de una matriz (definido solo para