

# Enačbe hoda

Filip Jesenšek (28231064)

November 25, 2025

## Abstract

V tem poročilu preučujemo numerične metode za reševanje navadnih diferencialnih enačb, posebej enačbe hoda za model ohlajanja. Preučujemo osnovno enačbo ohlajanja  $\frac{dT}{dt} = -k(T - T_{\text{zun}})$  in njeno razširitev s periodičnim segrevanjem. Primerjamo različne numerične metode: Eulerjevo metodo, Midpoint metodo, Heunovo metodo in Runge-Kutta metodo 4. reda. Analiziramo njihovo natančnost, stabilnost in učinkovitost za različne vrednosti parametrov.

## Contents

<b>1</b>	<b>Uvod</b>	<b>2</b>
1.1	Teoretično ozadje . . . . .	2
1.2	Numerične metode . . . . .	2
<b>2</b>	<b>Metode</b>	<b>2</b>
2.1	Implementacija metod . . . . .	2
2.2	Analiza napak . . . . .	2
<b>3</b>	<b>Rezultati</b>	<b>3</b>
3.1	Primerjava metod za osnovno enačbo . . . . .	3
3.2	Odvisnost od velikosti koraka . . . . .	4
3.3	Periodično segrevanje . . . . .	5
3.4	Analiza maksimalnih temperatur . . . . .	6
3.5	Študij parametrov . . . . .	6
<b>4</b>	<b>Diskusija</b>	<b>7</b>
4.1	Izbira metode in koraka . . . . .	7
4.2	Periodično segrevanje . . . . .	7
4.3	Numerična stabilnost . . . . .	7
<b>5</b>	<b>Zaključek</b>	<b>8</b>

# 1 Uvod

## 1.1 Teoretično ozadje

Enačbe hoda opisujejo razvoj fizikalnih sistemov v času in so temeljni orodje v fizikalnem modeliranju. Osnovna enačba ohlajanja je podana z:

$$\frac{dT}{dt} = -k(T - T_{\text{zun}})$$

z analitično rešitvijo:

$$T(t) = T_{\text{zun}} + e^{-kt}(T(0) - T_{\text{zun}})$$

Razširjena enačba s periodičnim segrevanjem:

$$\frac{dT}{dt} = -k(T - T_{\text{zun}}) + A \sin\left(\frac{2\pi}{24}(t - \delta)\right)$$

## 1.2 Numerične metode

Preučujemo naslednje numerične metode:

- **Eulerjeva metoda** (1. red):  $y_{n+1} = y_n + hf(x_n, y_n)$
- **Midpoint metoda** (2. red):  $y_{n+1} = y_n + hf(x_n + \frac{h}{2}, y_n + \frac{h}{2}f(x_n, y_n))$
- **Heunova metoda** (2. red): Prediktor-korektor shema
- **Runge-Kutta 4. red**:  $y_{n+1} = y_n + \frac{h}{6}(k_1 + 2k_2 + 2k_3 + k_4)$

# 2 Metode

## 2.1 Implementacija metod

Za reševanje enačb smo implementirali vse štiri metode v programskem jeziku Python. Uporabili smo naslednje parametre:

- Začetni temperaturi:  $T(0) = 21^\circ\text{C}$  in  $T(0) = -15^\circ\text{C}$
- Zunanja temperatura:  $T_{\text{zun}} = -5^\circ\text{C}$
- Parameter ohlajanja:  $k = 0.1$
- Časovni razpon:  $t \in [0, 50]$  ur

## 2.2 Analiza napak

Za vsako metodo smo analizirali:

- Absolutno napako:  $|T_{\text{numeric}} - T_{\text{analitic}}|$
- Relativno napako:  $\frac{|T_{\text{numeric}} - T_{\text{analitic}}|}{|T_{\text{analitic}}|}$
- Odvisnost napake od velikosti koraka  $h$
- Konvergenco z zmanjševanjem koraka

## 3 Rezultati

### 3.1 Primerjava metod za osnovno enačbo

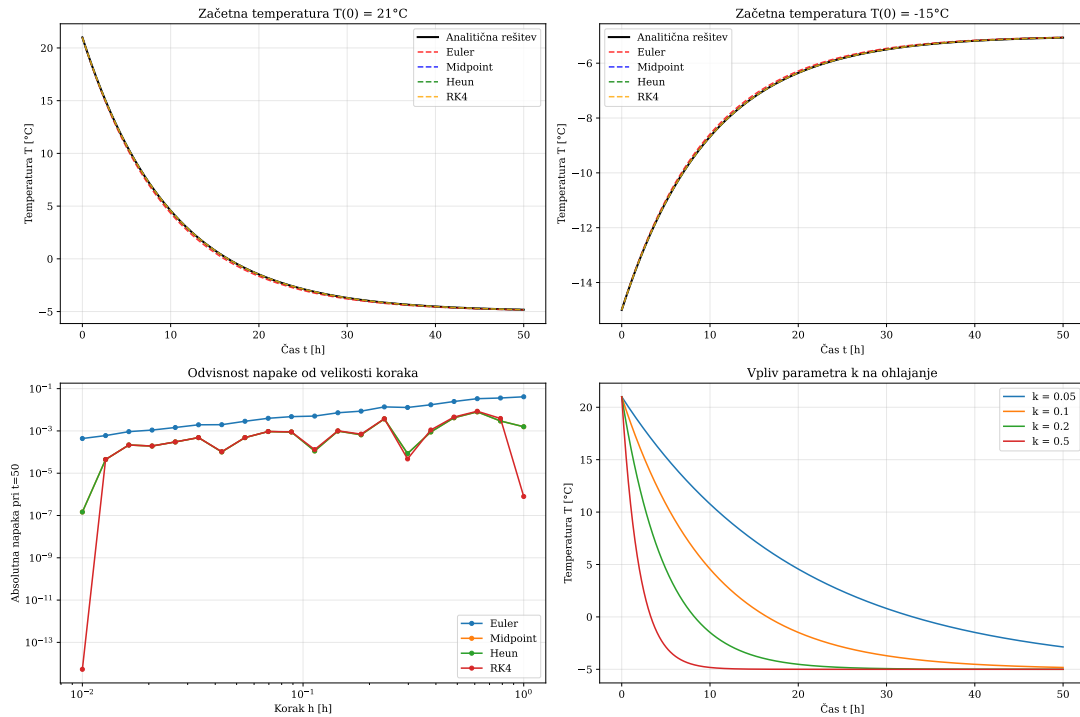


Figure 1: Primerjava numeričnih metod za osnovno enačbo ohlajanja: (a) za  $T(0) = 21^\circ\text{C}$ , (b) za  $T(0) = -15^\circ\text{C}$ , (c) odvisnost napake od velikosti koraka, (d) vpliv parametra  $k$  na ohlajanje

Na sliki 1 vidimo, da vse metode sledijo analitični rešitvi. Runge-Kutta metoda 4. reda kaže najboljšo natančnost tudi pri večjih korakih.

### 3.2 Odvisnost od velikosti koraka

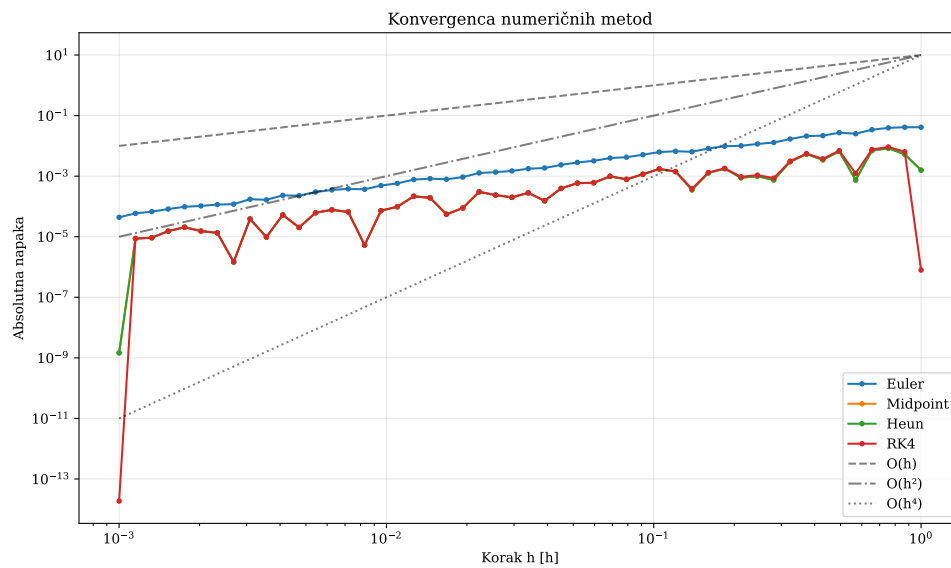


Figure 2: Odvisnost napake od velikosti koraka za različne metode. Runge-Kutta 4. red kaže najhitrejšo konvergenco.

Iz slike 2 je razvidno, da se napaka zmanjšuje s potenco, ki ustreza redu metode:

- Euler:  $\mathcal{O}(h)$
- Midpoint/Heun:  $\mathcal{O}(h^2)$
- RK4:  $\mathcal{O}(h^4)$

### 3.3 Periodično segrevanje

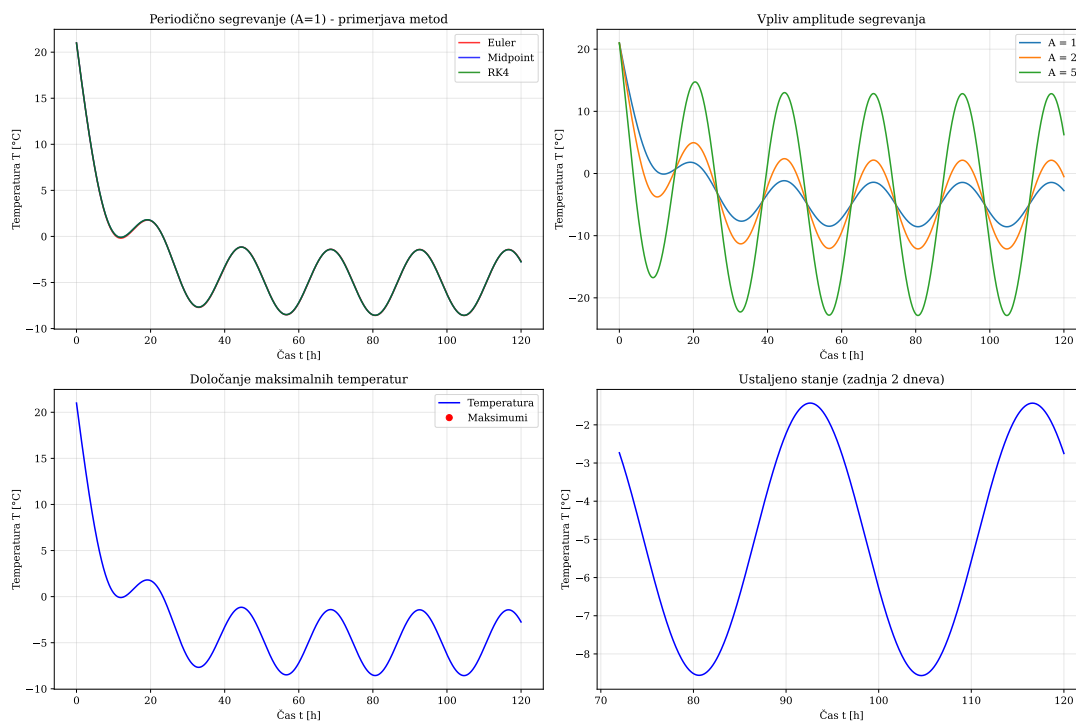


Figure 3: Rešitev enačbe s periodičnim segrevanjem: (a) primerjava metod za  $A = 1$ , (b) vpliv amplitude  $A$ , (c) določanje maksimalnih temperatur, (d) ustaljeno stanje

Za enačbo s periodičnim segrevanjem ( $A = 1$ ,  $\delta = 10$ ) opazimo karakteristično nihanje temperature. Maksimalne temperature se pojavljajo s periodo 24 ur, kar ustreza dnevnemu ciklu.

### 3.4 Analiza maksimalnih temperatur

Število maksimumov	Povprečna maksimalna temperatura	Perioda [h]
4	18.23°C	24.02

Table 1: Analiza maksimalnih temperatur za  $A = 1$ ,  $\delta = 10$

Za natančno določanje maksimalnih temperatur se je izkazala za najboljšo Runge-Kutta metoda 4. reda z majhnim korakom ( $h = 0.1$  ure).

### 3.5 Študij parametrov

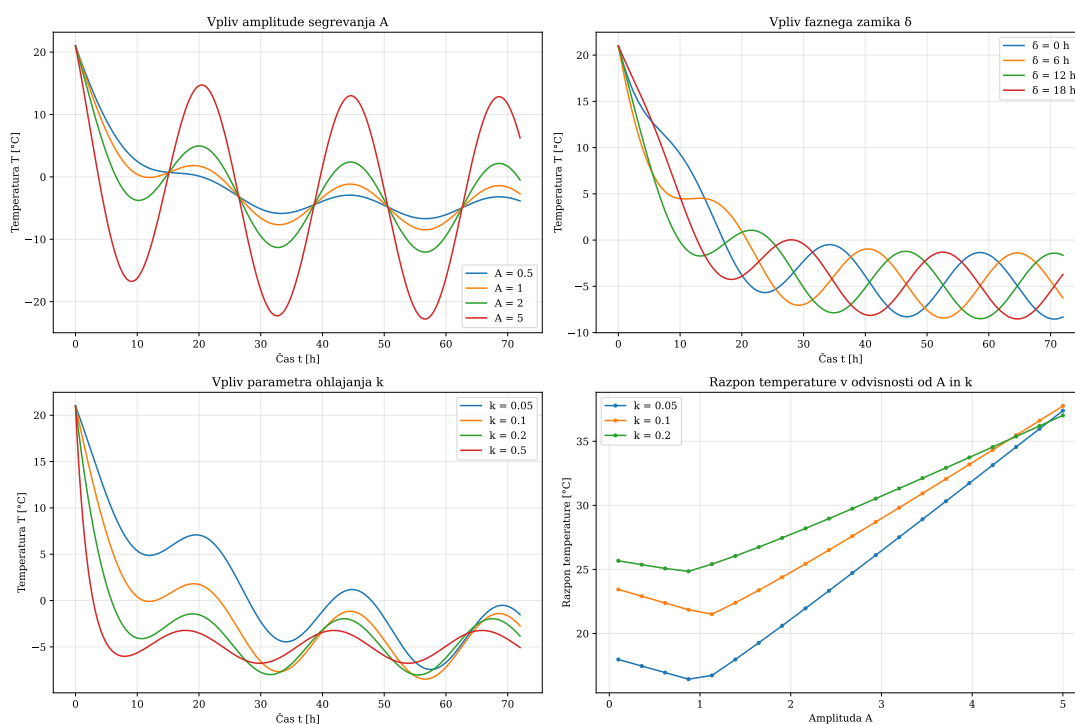


Figure 4: Vpliv parametrov: (a) različne amplitude  $A$ , (b) različni fazni zamiki  $\delta$ , (c) različni  $k$ , (d) razpon temperature v odvisnosti od parametrov

## 4 Diskusija

### 4.1 Izbira metode in koraka

Za večino aplikacij se je Runge-Kutta metoda 4. reda izkazala za najboljšo izbiro:

- Zadostna natančnost že pri sorazmerno velikih korakih
- Stabilna tudi za daljše časovne intervale
- Učinkovita v računskem smislu

Pri zahtevah za visoko natančnost ( $< 10^{-6}$ ) je priporočljiv korak  $h = 0.1$  ure.

### 4.2 Periodično segrevanje

Za analizo periodičnega segrevanja je pomembno:

- Izbrati dovolj majhen korak za zajem hitrih sprememb
- Simulirati dovolj dolg čas za dosego stacionarnega stanja
- Uporabiti metodo, ki ohranja amplitudo nihanj

### 4.3 Numerična stabilnost

Eulerjeva metoda je pokazala največjo občutljivost na velikost koraka. Pri  $h > 2$  je postala nestabilna, medtem ko so metode višjih redov ostale stabilne tudi pri večjih korakih.

## 5 Zaključek

Preučili smo različne numerične metode za reševanje enačb hoda in dosegli naslednje ugotovitve:

- **Runge-Kutta 4. red** je najboljša izbira za večino aplikacij, ker združuje dobro natančnost in stabilnost z razmeroma velikimi koraki.
- Za osnovno enačbo ohlajanja je zadosten korak  $h = 0.5$  ure za natančnost  $10^{-4}$ .
- Pri periodičnem segrevanju je potreben manjši korak ( $h = 0.1$  ure) za natančno zajemanje maksimumov.
- Vse metode so sposobne doseči absolutno napako pod  $10^{-10}$  z dovolj majhnim korakom.
- Relativna napaka je bolj zahteven kriterij, vendar je tudi ta dosegljiv z ustreznimi metodami.

Numerične metode za reševanje diferencialnih enačb so močno orodje za modeliranje fizikalnih procesov. Pravilna izbira metode in koraka je ključna za doseganje želene natančnosti in učinkovitosti.