

Ad ve Soyad :
Numara :
Bölüm :

Soru:	1	2	3	4	5	Toplam
Türü:	Z	Z	Z	S	S	---
Puan:						

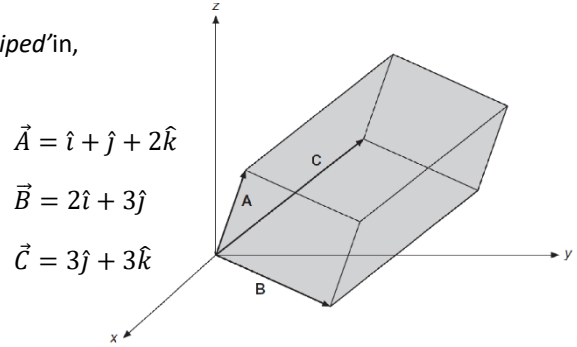
FİZİKTE MATEMATİK METODLAR
TEBİP 2018-2019 Bahar Dönemi Ara Sınavı

1. Aşağıdaki eşitliklerin Levi-Civita sembolü kullanarak doğru olduğunu gösteriniz.

- a. $\vec{v} \times (\vec{a} \times \vec{b}) = \vec{a}(\vec{v} \cdot \vec{b}) - \vec{b}(\vec{v} \cdot \vec{a}) + \vec{a}(\vec{b} \cdot \vec{v}) - \vec{b}(\vec{a} \cdot \vec{v})$ (10 Puan)
- b. $\vec{a} \times (\vec{v} \times \vec{a}) = \frac{1}{2}v^2\vec{a} - (\vec{a} \cdot \vec{v})\vec{a}$ (10 Puan)

2. \vec{A} , \vec{B} ve \vec{C} vektörlerinin oluşturduğu şekildeki paralelepiped'in, vektör analizini kullanarak,

- a. Yüzey alanını, (10 Puan)
- b. Hacmini hesaplayınız. (5 Puan)



3. Aşağıda dönüşümleri verilen paraboloidal koordinat sisteminin,

$$x = 2uv \cos \varphi$$

$$y = 2uv \sin \varphi$$

$$z = u^2 - v^2$$

- a. Teğet vektörlerini, ölçek çarpanlarını ve taban vektörlerini bulunuz. (10 Puan)
- b. Sistemin ortagonallliğini araştırınız. (5 Puan)
- c. dS^2 metriğini hesaplayınız. (10 Puan)
- d. Hacim elemanını ve $0 < u < a$, $0 < v < a$ ve $0 < \varphi < \pi$ ile sınırlı bölgenin hacmini hesaplayınız. (10 Puan)
- e. Aşağıda verilen $\vec{B}(u, v, \varphi)$ 'nin solenoidal bir vektör alanı olup olmadığını araştırın? (10 Puan)

$$\vec{B}(u, v, \varphi) = \frac{\sin m\varphi}{(u^2 + v^2)} \hat{e}_\varphi$$

4. Aşağıda verilen $\psi(r, \theta, \varphi)$ fonksiyonunun $P(2, \frac{\pi}{2}, \pi)$ noktasında radyal doğrultudaki doğrultu türevini hesaplayınız. (20 Puan)

$$\psi(r, \theta, \varphi) = \frac{\sin \theta \cos \varphi}{r^2}$$

5.

Kuantum mekaniğinde momentum operatörü:

$$\hat{P} = -i\hbar\vec{\nabla}$$

Schrödinger Denklemi'nde kinetik enerji ifadesi:

$$E_{kin} = \frac{p^2}{2m}$$

olmak üzere (m :kütle, \hbar :sabit),

$$\psi(\rho, \theta, z) = Ne^{-\rho/a} \cos \theta$$

şeklinde dalga fonksiyonuna sahip bir elektron için $E_{kin}\psi(\rho, \theta, z)$ ifadesini hesaplayınız. (N ve a pozitif sabitler) (20 Puan)

Eğrisel koordinatlarda,

Gradient: $\vec{\nabla}f = \frac{1}{h_i} \frac{\partial f}{\partial u_i} \vec{e}_i$

Diverjans: $\vec{\nabla} \cdot \vec{A} = \frac{1}{h_1 h_2 h_3} \left[\frac{\partial}{\partial u_1} (A_1 h_2 h_3) + \frac{\partial}{\partial u_2} (A_2 h_1 h_3) + \frac{\partial}{\partial u_3} (A_3 h_1 h_2) \right]$

Rotasyonel: $\vec{\nabla} \times \vec{A} = \frac{1}{h_1 h_2 h_3} \begin{vmatrix} h_1 \vec{e}_1 & h_2 \vec{e}_2 & h_3 \vec{e}_3 \\ \frac{\partial}{\partial u_1} & \frac{\partial}{\partial u_2} & \frac{\partial}{\partial u_3} \\ h_1 A_1 & h_2 A_2 & h_3 A_3 \end{vmatrix}$

Laplasyen $\nabla^2 f = \vec{\nabla} \cdot (\vec{\nabla} f) = \frac{1}{h_1 h_2 h_3} \left[\frac{\partial}{\partial u_1} \left(\frac{h_2 h_3}{h_1} \frac{\partial f}{\partial u_1} \right) + \frac{\partial}{\partial u_2} \left(\frac{h_1 h_3}{h_2} \frac{\partial f}{\partial u_2} \right) + \frac{\partial}{\partial u_3} \left(\frac{h_1 h_2}{h_3} \frac{\partial f}{\partial u_3} \right) \right]$

Laplasyen $\nabla^2 \vec{A} = \vec{\nabla}(\vec{\nabla} \cdot \vec{A}) - \vec{\nabla} \times (\vec{\nabla} \times \vec{A})$
