



## Uygulama

### Soru

$S_1 : x^2 + y^2 + z^2 = 9$  ve  $S_2 : z = x^2 + y^2 - 3$  yüzeyleri veriliyor. Bu yüzeylerin  $P(2, -1, 2)$  noktasındaki teğet düzlemleri arasındaki açıyı bulunuz.

**Çözüm:** İki yüzey arasındaki açı, yüzeylerin normal vektörleri arasındaki açıdır.

Adım 1: Her yüzey için gradyan vektörlerini hesaplayın:  $S_1 : f(x, y, z) = x^2 + y^2 + z^2 - 9 = 0$   
 $S_2 : g(x, y, z) = x^2 + y^2 - z - 3 = 0$

Gradyanları hesaplayalım:

$$\nabla f = \frac{\partial f}{\partial x}\hat{i} + \frac{\partial f}{\partial y}\hat{j} + \frac{\partial f}{\partial z}\hat{k} = (2x)\hat{i} + (2y)\hat{j} + (2z)\hat{k}$$

$$\nabla g = \frac{\partial g}{\partial x}\hat{i} + \frac{\partial g}{\partial y}\hat{j} + \frac{\partial g}{\partial z}\hat{k} = (2x)\hat{i} + (2y)\hat{j} + (-1)\hat{k}$$

Adım 2: Gradyanları  $P(2, -1, 2)$  noktasında değerlendirin:

$$\nabla f(2, -1, 2) = (2(2))\hat{i} + (2(-1))\hat{j} + (2(2))\hat{k} = 4\hat{i} - 2\hat{j} + 4\hat{k}$$

$$\nabla g(2, -1, 2) = (2(2))\hat{i} + (2(-1))\hat{j} + (-1)\hat{k} = 4\hat{i} - 2\hat{j} - \hat{k}$$

Adım 3: Gradyanların iç çarpımını ve büyüklüklerini hesaplayın:

$$\nabla f \cdot \nabla g = (4)(4) + (-2)(-2) + (4)(-1) = 16 + 4 - 4 = 16$$

$$|\nabla f| = \sqrt{4^2 + (-2)^2 + 4^2} = \sqrt{16 + 4 + 16} = \sqrt{36} = 6$$

$$|\nabla g| = \sqrt{4^2 + (-2)^2 + (-1)^2} = \sqrt{16 + 4 + 1} = \sqrt{21}$$

Adım 4: Açı kosinüsünü hesaplayın:

$$\cos \theta = \frac{|\nabla f \cdot \nabla g|}{|\nabla f||\nabla g|} = \frac{16}{6\sqrt{21}} = \frac{8}{3\sqrt{21}}$$

Adım 5: Açıyı bulun:

$$\theta = \arccos\left(\frac{8}{3\sqrt{21}}\right)$$

**Sonuç** olarak, yüzeyler arasındaki açı  $\arccos\left(\frac{8}{3\sqrt{21}}\right)$ 'dir.

### 6. Soru

Küresel koordinat sistemi için:

1. Teğet vektörlerini, ölçek çarpanlarını ve birim taban vektörlerini bulunuz.
2. Sistemin ortogonal olduğunu gösteriniz.

3. Taban vektörlerinin dönüşüm formüllerini yazınız.

Koordinatlar:  $(r, \theta, \phi)$  Dönüşüm denklemleri:

$$x = r \sin \theta \cos \phi$$

$$y = r \sin \theta \sin \phi$$

$$z = r \cos \theta$$

Konum vektörü:  $\vec{r} = x\hat{i} + y\hat{j} + z\hat{k}$

**Çözüm:**

Adım 1: Teğet vektörlerini bulun:

$$\vec{T}_r = \frac{\partial \vec{r}}{\partial r} = \sin \theta \cos \phi \hat{i} + \sin \theta \sin \phi \hat{j} + \cos \theta \hat{k}$$

$$\vec{T}_\theta = \frac{\partial \vec{r}}{\partial \theta} = r \cos \theta \cos \phi \hat{i} + r \cos \theta \sin \phi \hat{j} - r \sin \theta \hat{k}$$

$$\vec{T}_\phi = \frac{\partial \vec{r}}{\partial \phi} = -r \sin \theta \sin \phi \hat{i} + r \sin \theta \cos \phi \hat{j}$$

Adım 2: Ölçek çarpanlarını bulun:

$$h_r = |\vec{T}_r| = \sqrt{(\sin \theta \cos \phi)^2 + (\sin \theta \sin \phi)^2 + (\cos \theta)^2} = 1$$

$$h_\theta = |\vec{T}_\theta| = \sqrt{(r \cos \theta \cos \phi)^2 + (r \cos \theta \sin \phi)^2 + (-r \sin \theta)^2} = r$$

$$h_\phi = |\vec{T}_\phi| = \sqrt{(-r \sin \theta \sin \phi)^2 + (r \sin \theta \cos \phi)^2} = r \sin \theta$$

Adım 3: Birim taban vektörlerini bulun:

$$\hat{e}_r = \frac{\vec{T}_r}{h_r} = \sin \theta \cos \phi \hat{i} + \sin \theta \sin \phi \hat{j} + \cos \theta \hat{k}$$

$$\hat{e}_\theta = \frac{\vec{T}_\theta}{h_\theta} = \cos \theta \cos \phi \hat{i} + \cos \theta \sin \phi \hat{j} - \sin \theta \hat{k}$$

$$\hat{e}_\phi = \frac{\vec{T}_\phi}{h_\phi} = -\sin \phi \hat{i} + \cos \phi \hat{j}$$

Adım 4: Sistemin ortogonal olduğunu gösterin: İki vektörün ortogonal olması için iç çarpımlarının sıfır olması gerekir.

$$\hat{e}_r \cdot \hat{e}_\theta = (\sin \theta \cos \phi)(\cos \theta \cos \phi) + (\sin \theta \sin \phi)(\cos \theta \sin \phi) + (\cos \theta)(-\sin \theta) = 0$$

$$\hat{e}_r \cdot \hat{e}_\phi = (\sin \theta \cos \phi)(-\sin \phi) + (\sin \theta \sin \phi)(\cos \phi) = 0$$

$$\hat{e}_\theta \cdot \hat{e}_\phi = (\cos \theta \cos \phi)(-\sin \phi) + (\cos \theta \sin \phi)(\cos \phi) = 0$$

İç çarpımların hepsi sıfır olduğundan, küresel koordinat sistemi ortogonaldır.

Adım 5: Taban vektörlerinin dönüşüm formüllerini yazın:

$$\hat{e}_r = \sin \theta \cos \phi \hat{i} + \sin \theta \sin \phi \hat{j} + \cos \theta \hat{k}$$

$$\hat{e}_\theta = \cos \theta \cos \phi \hat{i} + \cos \theta \sin \phi \hat{j} - \sin \theta \hat{k}$$

$$\hat{e}_\phi = -\sin \phi \hat{i} + \cos \phi \hat{j}$$



## Hermitse Operatörler

Hermitse operatörler, kuantum mekaniğinde önemli bir rol oynar. Bir operatörün hermitse olması, fiziksel olarak ölçülebilir bir özelliği temsil ettiği anlamına gelir.

**Tanım:** Bir  $A$  operatörü, eğer her  $\psi$  ve  $\phi$  dalga fonksiyonları için aşağıdaki eşitlik sağlanıyorsa hermitse'dir:

$$\langle \phi | A \psi \rangle = \langle A \phi | \psi \rangle$$

Burada  $\langle \phi | \psi \rangle$ ,  $\phi$  ve  $\psi$  dalga fonksiyonlarının iç çarpımını temsil eder.

Başka bir deyişle:

$$\int \phi^* (A \psi) d\tau = \int (A^* \phi^*) \psi d\tau$$

### Özellikler:

1. Hermitse operatörlerin özdeğerleri reel sayılardır.
2. Hermitse operatörlerin farklı özdeğerlere karşılık gelen özvektörleri ortogondur.

**Örnek:** Momentum operatörü ( $\hat{p} = -i\hbar \frac{\partial}{\partial x}$ ) hermitse'dir.