

1/10-18

Föreläsning 9

Väntevärden

$$\Psi = \sum_n c_n f_n$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow \langle O \rangle &= \langle \Psi, \hat{O} \Psi \rangle = \langle \sum_m c_m f_m, \hat{O} \sum_n c_n f_n \rangle = \\ &= \sum_m \sum_n c_m^* c_n \langle f_m, \hat{O} f_n \rangle = \sum_m \sum_n c_m^* c_n \langle f_m, \Omega_n f_n \rangle = \\ &= \sum_m \sum_n c_m^* c_n \Omega_n \langle f_m | f_n \rangle = \sum_m \sum_n c_m^* c_n \Omega_n \delta_{mn} = \text{egenvärde} \\ &= \sum_n |c_n|^2 \Omega_n \end{aligned}$$

Ex. Rörelsemängd:

Egenfunktionerna till $\hat{p} = -i\hbar \frac{\partial}{\partial x}$ med reella egenvärden ges av $f_p = \frac{1}{\sqrt{2\pi\hbar}} \exp(ipx/\hbar)$

där $\hat{p}f_p = pf_p$

$$\Rightarrow c(p) = \langle f_p | \Psi \rangle = \frac{1}{\sqrt{2\pi\hbar}} \int_{-\infty}^{\infty} \Psi(x,t) e^{-ipx/\hbar} dx$$

$C(p,t)$ kallas för rörelsemängdsvågfunktionen, brukar benämnas $\Phi(p,t)$.

$$\begin{cases} \Phi(p,t) = \frac{1}{\sqrt{2\pi\hbar}} \int_{-\infty}^{\infty} \Psi(x,t) e^{-ipx/\hbar} dx \\ \Psi(x,t) = \frac{1}{\sqrt{2\pi\hbar}} \int_{-\infty}^{\infty} \Phi(p,t) e^{ipx/\hbar} dp \end{cases}$$

Sannolikheten att mäta rörelsemängden i intervallet $[p, p+dp]$ ges utav:

$$|\Phi(p,t)|^2 dp.$$

Jämföra med sannolikheten att mäta partikeln i läge $[x, x+dx]$

$$|\Psi(x,t)|^2 dx$$

Osäkerhetsrelationen (eller obestämbarhetsrelationen):

Variansen av en observabel A för ett tillstånd Ψ ges av:

$$\begin{aligned} \sigma_A^2 &= \langle (A - \langle A \rangle)^2 \rangle = \langle \Psi | (A - \langle A \rangle)^2 \Psi \rangle = \text{hermitisk operator} \\ &= \langle (A - \langle A \rangle) \Psi | (A - \langle A \rangle) \Psi \rangle \equiv \langle f | f \rangle \end{aligned}$$

där $|f\rangle \equiv |(A - \langle A \rangle)\Psi\rangle$

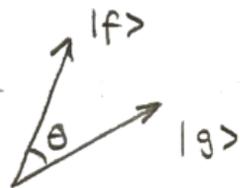
\forall annan observabel B gäller $\sigma_B^2 = \langle g | g \rangle$ där

$|g\rangle \equiv |(B - \langle B \rangle)\Psi\rangle$

Schwarz olikhet:

$$\langle f | f \rangle \langle g | g \rangle \geq |\langle f | g \rangle|^2$$

(vektoranalys:



$$\langle f | f \rangle \sim |f|^2$$

$$\langle g | g \rangle \sim |g|^2$$

$$\langle f | g \rangle \sim |f||g|\cos\theta$$

$$\Rightarrow |f|^2 |g|^2 \geq |f|^2 |g|^2 \cos^2 \theta.$$

$$\langle f | g \rangle = z = \text{Re}(z) + i \text{Im}(z)$$

$$\Rightarrow |z|^2 = |\text{Re}(z)|^2 + |\text{Im}(z)|^2 \geq |\text{Im}(z)|^2$$

$$\text{Im}(z) = \frac{1}{2i} (z - z^*) = \frac{1}{2i} (\langle f | g \rangle - \langle g | f \rangle)$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow \langle f | f \rangle \langle g | g \rangle &= \sigma_A^2 \sigma_B^2 \geq |\langle f | g \rangle|^2 = |z|^2 \geq \\ &\geq \left[\frac{1}{2i} (\langle f | g \rangle - \langle g | f \rangle) \right]^2 \end{aligned}$$

$$\langle f|g \rangle \equiv \langle (A - \langle A \rangle) \psi | (B - \langle B \rangle) \psi \rangle$$

$$= \langle \psi | (A - \langle A \rangle)(B - \langle B \rangle) \psi \rangle$$

$$= \langle \psi | (AB - A\langle B \rangle - \langle A \rangle B + \langle A \rangle \langle B \rangle) \psi \rangle$$

$$= \langle \psi | \hat{A} \hat{B} \psi \rangle - \langle B \rangle \langle \psi | \hat{A} \psi \rangle - \langle A \rangle \langle \psi | \hat{B} \psi \rangle + \langle A \rangle \langle B \rangle \underbrace{\langle \psi | \psi \rangle}_{=1}$$

$$= \langle AB \rangle - \langle B \rangle \langle A \rangle - \langle A \rangle \langle B \rangle + \langle A \rangle \langle B \rangle$$

$$\langle g|f \rangle = \langle f|g \rangle^* = \langle BA \rangle - \langle B \rangle \langle A \rangle$$

$$\Rightarrow \langle f|g \rangle - \langle g|f \rangle = \langle AB \rangle - \langle BA \rangle = \langle [\hat{A}, \hat{B}] \rangle$$

$$\text{där } [\hat{A}, \hat{B}] = \hat{A} \hat{B} - \hat{B} \hat{A}$$

$$\Rightarrow \sigma_A^2 \sigma_B^2 \geq \left(\frac{1}{2i} \langle [\hat{A}, \hat{B}] \rangle \right)^2 \quad \leftarrow \text{osäkerhetsrelation}$$

ALLTID reellt!

$$\text{Ex. } \hat{A} = \hat{x}, \hat{B} = \hat{p}$$

$$\text{Kommentator: } [\hat{x}, \hat{p}] = i\hbar$$

$$\Rightarrow \langle [\hat{x}, \hat{p}] \rangle = i\hbar$$

$$\Rightarrow \sigma_x^2 \sigma_p^2 \geq \left(\frac{1}{2i} \langle [\hat{x}, \hat{p}] \rangle \right)^2 = \left(\frac{1}{2i} i\hbar \right)^2 = \frac{\hbar^2}{4}$$

$$\sigma_x \sigma_p \geq \frac{\hbar}{2} \quad (\text{osäkerhetsrelation för } x \text{ \& } p)$$

$$\text{ofta låter man } \sigma_x \rightarrow \Delta x$$

$$\sigma_p \rightarrow \Delta p$$

$$\Delta x \Delta p \geq \frac{\hbar}{2}$$

Alla observabler m. icke-triviala kommutatorer ger upphov till icke-triviala osäkerhetsrelationer. Sådana observabler kallas för inkompatibla.

"Osäkerhetsrelationen" för tid och energi

Tid ej observabel \rightarrow ingen operator.

Vad betyder $\Delta t \Delta E \geq \hbar/2$?

Tid: mått på förändring

Titta på tidsutvecklingen av väntevärdet.

$$\text{Observabel, } O, \text{ tillstånd } \psi \Rightarrow \frac{d}{dt} \langle O \rangle = \frac{d}{dt} \langle \psi | \hat{O} \psi \rangle$$

$$= \left\langle \frac{\partial \psi}{\partial t} | \hat{O} \psi \right\rangle + \langle \psi | \frac{\partial \hat{O}}{\partial t} \psi \rangle + \langle \psi | \hat{O} \frac{\partial \psi}{\partial t} \rangle$$

$$\text{Schrödingerekvationen: } i\hbar \frac{\partial \psi}{\partial t} = \hat{H} \psi$$

$$\Rightarrow \frac{d}{dt} \langle O \rangle = -\frac{1}{i\hbar} \langle \hat{H} \psi | \hat{O} \psi \rangle + \frac{1}{i\hbar} \langle \psi | \hat{O} \hat{H} \psi \rangle + \left\langle \frac{\partial \hat{O}}{\partial t} \right\rangle$$

$$\hat{H} \text{ hermitisk} \Rightarrow \frac{d}{dt} \langle O \rangle = -\frac{1}{i\hbar} \langle \psi | \hat{H} \hat{O} \psi \rangle + \frac{1}{i\hbar} \langle \psi | \hat{O} \hat{H} \psi \rangle$$

$$+ \left\langle \frac{\partial \hat{O}}{\partial t} \right\rangle$$

$$\frac{d}{dt} \langle O \rangle = \frac{i}{\hbar} \langle [\hat{H}, \hat{O}] \rangle + \left\langle \frac{\partial \hat{O}}{\partial t} \right\rangle$$

$$\text{Om } \hat{O} \text{ ej funktion av tiden} \Rightarrow \frac{d}{dt} \langle O \rangle = \frac{i}{\hbar} \langle [\hat{H}, \hat{O}] \rangle$$

Låt $\hat{A} \equiv \hat{H}$, $\hat{B} \equiv \hat{O}$ i vår osäkerhetsrelation

$$\Rightarrow \sigma_H^2 \sigma_O^2 \geq \left[\frac{1}{2i} \langle [\hat{H}, \hat{O}] \rangle \right]^2 = \left[\frac{1}{2i} \frac{\hbar}{i} \frac{d}{dt} \langle O \rangle \right]^2 = \frac{\hbar^2}{4} \left(\frac{d\langle O \rangle}{dt} \right)^2$$

$$\sigma_H^2 \sigma_O^2 \geq \frac{\hbar^2}{4} \left| \frac{d\langle O \rangle}{dt} \right|^2$$

$$\text{Låt } \sigma_H \equiv \Delta E$$

$$\Delta t \equiv \frac{\sigma_O}{|d\langle O \rangle/dt|} \Rightarrow \Delta t \Delta E \geq \frac{\hbar}{2}$$

Vågfunktioner och tillståndsvektorer

Tillstånd i ett system ges av tidsberoende vektorer i Hilbertrummet: $|S(t)\rangle$

Vågfunktionen är då projektionen av $|S(t)\rangle$ på $|x\rangle$

$$\psi(x,t) \equiv \langle x | S(t) \rangle$$

Rörelsemängdsvågfunktionen ges då av

$$\Phi(p,t) \equiv \langle p | S(t) \rangle$$

ψ och Φ är samma tillstånd i olika representationer. ψ och Φ innehåller lika mycket information.

Observabler \rightarrow operatorer, dvs linjära transformationer av tillståndsvektorer.

$$|\beta\rangle = \hat{O}|\alpha\rangle, \quad |\alpha\rangle, |\beta\rangle \in L^2.$$

Vektorerna kan skrivas i en bas $\{|e_n\rangle\}$ dvs.

$$|\alpha\rangle = \sum_n a_n |e_n\rangle \quad \text{där } a_n \equiv \langle e_n | \alpha \rangle$$

Operatorer kan skrivas i termer av basen $\{|e_n\rangle\}$:

$$O_{mn} = \langle e_m | \hat{O} | e_n \rangle = \langle e_m | \hat{O} | e_n \rangle$$

$$\Rightarrow |\beta\rangle = \hat{O}|\alpha\rangle$$

$$\Rightarrow b_m = \langle e_m | \beta \rangle = \sum_n O_{mn} a_n$$

Dirac-notation:

$\forall |\alpha\rangle \exists$ en dual $\langle \alpha |$, def. via $\langle \alpha | f \rangle = \int \alpha^* f dx$

$\langle \alpha |$ - bra, $|\alpha\rangle$ - ket

Operatorer kan bildas av bras och kets:

ex. projektionsoperatorn: $\hat{P} = |\alpha\rangle\langle\alpha|$

Tar ut komponenten längs $|\alpha\rangle$ av en vektor $|\beta\rangle$

$$\hat{P}|\beta\rangle = (|\alpha\rangle\langle\alpha|)|\beta\rangle = |\alpha\rangle(\langle\alpha|\beta\rangle) = \underbrace{(\langle\alpha|\beta\rangle)}_{\text{komp. av } |\beta\rangle \text{ längs } |\alpha\rangle} |\alpha\rangle$$

komp. av $|\beta\rangle$ längs $|\alpha\rangle$

$\{|e_n\rangle\}$ ortonormal bas:

Enhetsoperatorn: $\hat{1} = \sum_n |e_n\rangle\langle e_n|$

$$\Rightarrow \hat{1}|\alpha\rangle = \sum_n |e_n\rangle\langle e_n|\alpha\rangle = \sum_n (\langle e_n|\alpha\rangle)|e_n\rangle =$$

$$= \sum_n a_n |e_n\rangle = |\alpha\rangle$$

p.s.s för kontinuerliga spektra: