

Nabitá částice v magnetickém poli1) Opakování klasické mechaniky:

• Newton. pohyb. rovnice: $m \frac{d\vec{v}}{dt} = \vec{F}$

kde • Lorentzova síla: $\vec{F} = q(\vec{E} + \vec{v} \times \vec{B})$

• Elektromagnetické pole je popsáno potenciály:

$$\vec{E} = -\vec{\nabla}\phi - \partial_t \vec{A}$$

$$\vec{B} = \vec{\nabla} \times \vec{A}$$

kalibrační
invariance:

$$\vec{A} \rightarrow \vec{A}' = \vec{A} + \vec{\nabla}\chi$$

$$\phi \rightarrow \phi' = \phi - \partial_t \chi$$

nemění polární pohyb částic

• Lagrangeův formalismus:

$$\mathcal{L}(\vec{x}, \vec{v}, t) = \frac{1}{2} m \vec{v}^2 - q\phi(x, t) + q \vec{v} \cdot \vec{A}(x, t)$$

→ generuje Lorenz. sílu:

Lagrange - rovnice: $\frac{d}{dt} \left(\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial v_x} \right) = \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial x_x} = -q \frac{\partial \phi}{\partial x_x} + q v_y \frac{\partial A_y}{\partial x_x}$

$$\rightarrow = \frac{d}{dt} (m v_x + q A_x) = m \frac{dv_x}{dt} + q \frac{\partial A_x}{\partial x_y} v_y + q \frac{\partial A_x}{\partial t}$$

$$m \frac{dv_x}{dt} = -q \left(\frac{\partial \phi}{\partial x_x} + \frac{\partial A_x}{\partial t} \right) + q \left(v_y \frac{\partial A_y}{\partial x_x} - v_z \frac{\partial A_z}{\partial x_y} \right)$$

Lorentzova síla: $F_x = q \left(-\frac{\partial \phi}{\partial x_x} + \partial_t A_x \right) + q \epsilon_{x\alpha\beta} v_\beta \epsilon_{\alpha\mu\nu} \frac{\partial A_\mu}{\partial x_\nu}$

$$= q \left[-\left(\frac{\partial \phi}{\partial x_x} + \partial_t A_x \right) + v_y \frac{\partial A_y}{\partial x_x} - v_z \frac{\partial A_z}{\partial x_y} \right]$$

• Hamiltonův formalismus

- kanonická hybnost $\vec{p} = \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \vec{v}} = m \vec{v} + q \vec{A}$

$$H(\vec{x}, \vec{p}) = \vec{v} \cdot \vec{p} - \mathcal{L} = \frac{1}{2m} (\vec{p} - q \vec{A})^2 + q\phi(x, t)$$

pozn: \vec{p} není pozorovatelná (závisí na kalibraci!)

ale stále intimně souvisí s transl. invariancí:

$$\frac{d}{dt} (p_x) = \frac{d}{dt} \left(\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial v_x} \right) = \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial x_x} = 0 \text{ pro transl invar ve směru } \vec{e}_x$$

2) Kvantově mechanický popis

$$\hat{H} = \frac{(\hat{p}_\alpha + q\hat{A}_\alpha)(\hat{p}_\alpha - q\hat{A}_\alpha)}{2m} + q\hat{\phi}$$

$$\vec{x} \equiv \{\hat{x}_\alpha\}_{\alpha=1}^3 \equiv (\hat{x}, \hat{y}, \hat{z})$$

kde operátory: \hat{x}_α -- násobení mezil. prom. (v souřad. repr.)

kanon. souř. a kanon. hybn. $\hat{p}_\alpha \equiv -i\hbar \frac{\partial}{\partial x_\alpha}$ (generátor posunutí)

→ splňují kanonické komutační relace $[\hat{x}_\alpha, \hat{p}_\beta] = i\hbar \delta_{\alpha\beta}$

$\hat{\phi} \equiv \phi(\hat{x}, \hat{y}, \hat{z})$ klas. potenc. funkce

$\hat{A}_\alpha \equiv A_\alpha(\hat{x}, \hat{y}, \hat{z})$

Další důležité pozorovatelné:

• operátor rychlosti

obecně operátor změny veličiny $\hat{A} \equiv \frac{i}{\hbar} [\hat{H}, \hat{A}]$

zde: $\hat{V}_\alpha \equiv \frac{i}{\hbar} [\hat{H}, \hat{x}_\alpha] = \frac{i}{\hbar} \frac{1}{2m} [(\hat{p}_\alpha - q\hat{A}_\alpha)(\hat{p}_\alpha + q\hat{A}_\alpha), \hat{x}_\alpha]$

$$\hat{V}_\alpha = \frac{1}{m} (\hat{p}_\alpha - q\hat{A}_\alpha)$$

(stejně jako klas. vzorec na předch. str.)

důležité komut. relace:

1) $[\hat{x}_\alpha, \hat{V}_\beta] = \frac{i\hbar}{m} \delta_{\alpha\beta}$ -- zjevné

2) $[\hat{V}_\alpha, \hat{V}_\beta] = \frac{i\hbar q}{m^2} \epsilon_{\alpha\beta\gamma} \hat{B}_\gamma$ ($\frac{i\hbar}{m} \omega_c$)

tj: $\hat{H} = \frac{1}{2} m \hat{V}_\alpha \hat{V}_\alpha + q\hat{\phi}$

Dk druhé relace: ... stačí $[V_x, V_y] +$ aplikická změna

$$[V_x, V_y] = \frac{1}{m^2} [p_x - qA_x, p_y - qA_y] = \frac{-q}{m^2} ([p_x, A_y] + [A_x, p_y]) = -\frac{q\hbar}{m^2} \left(\frac{\partial A_x}{\partial y} - \frac{\partial A_y}{\partial x} \right) = -B_z \dots \times A$$

• operátor Lorentzovy síly

Hessenbergova pohybová rovnice (při považování $\hat{V}_\alpha^{(H)} \equiv e^{\frac{i}{\hbar} \hat{H} t} \hat{V}_\alpha e^{-\frac{i}{\hbar} \hat{H} t}$):

$$m \frac{d\hat{V}_\alpha^{(H)}}{dt} = m \frac{i}{\hbar} [\hat{H}, \hat{V}_\alpha^{(H)}] = m \frac{i}{\hbar} \frac{1}{2} m [\hat{V}_\beta^{(H)} \hat{V}_\beta^{(H)}, \hat{V}_\alpha^{(H)}] + m \frac{i}{\hbar} q [\hat{\phi}, \hat{V}_\alpha^{(H)}]$$

pozn: komutátory v Heisenberg repr. stejné! \downarrow $V_\beta [V_\beta, V_\alpha] + [V_\beta, V_\alpha] V_\beta$ $\rightarrow \frac{i\hbar}{m} \frac{\partial \phi}{\partial x_\alpha}$

$$= m \frac{i}{\hbar} \frac{1}{2} m \frac{i\hbar q}{m^2} \epsilon_{\beta\alpha\gamma} (V_\beta^{(H)} B_\gamma^{(H)} + B_\gamma^{(H)} V_\beta^{(H)}) - q \frac{\partial \phi}{\partial x_\alpha}$$

tj $m \frac{d\hat{V}_\alpha^{(H)}}{dt} = q \frac{1}{2} (\hat{V}^{(H)} \times \hat{B}^{(H)} - \hat{B}^{(H)} \times \hat{V}^{(H)}) + q \hat{E}^{(H)} \equiv \vec{F}^{(H)}$

jako klasický vzorec až na pořadí operátorů

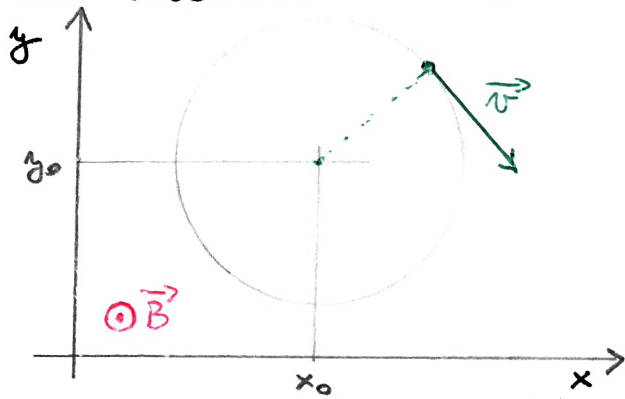
3, Pohyb částice v homogenním MG poli

QM MP-3

(Landauovy hladiny)

volba souřadnic:

opak. klas. mechaniky:



$$\dots \vec{B} = B \vec{e}_z$$

.. klasický pohyb $\vec{F} = q \vec{v} \times \vec{B} = m \frac{v^2}{r}$

→ "cyklotronová frekv": $\omega_c \equiv \frac{v}{r} = \frac{qB}{m}$

$$x = x_0 + r \cos(\omega_c t + \delta)$$

$$(*) \quad y = y_0 + r \sin(\omega_c t + \delta)$$

$$v_x = -\omega_c r \sin(\omega_c t + \delta)$$

$$v_y = \omega_c r \cos(\omega_c t + \delta)$$

Kvantové řešení:

... volba kalibrace: $\vec{A} = (-yB, 0, 0)$... $\nabla \cdot \vec{A} = 0$ $\nabla \times \vec{A} = \vec{B}$

• algebraické řešení:

$$\hat{H} = \left[\frac{1}{2} m (\hat{V}_x^2 + \hat{V}_y^2) \right] + \frac{1}{2} m \hat{V}_z^2 \equiv \hat{H}_{xy} + \hat{H}_z$$

$$\text{platí: } \left. \begin{aligned} [\hat{V}_y, \hat{V}_z] &= \frac{i\hbar q}{m^2} B_x = 0 \\ [\hat{V}_z, \hat{V}_x] &= \frac{i\hbar q}{m^2} B_y = 0 \end{aligned} \right\} \rightarrow [\hat{H}_{xy}, \hat{H}_z] = 0$$

→ separabilita

$$E = E_{xy} + E_z : \quad - \quad \hat{H}_z = \frac{1}{2} m \hat{V}_z^2 \quad \text{kde } \hat{V}_z \equiv \frac{1}{m} \hat{p}_z \quad \dots \text{ volná částice}$$

$$- \quad \hat{H}_{xy} = \frac{1}{2} m \frac{|q|B}{m^2} (\hat{Q}^2 + \hat{P}^2) = \frac{1}{2} \omega_c (\hat{Q}^2 + \hat{P}^2)$$

$$\text{kde } \hat{Q} \equiv \frac{m}{|q|B} \hat{V}_x \quad \hat{P} \equiv \frac{m}{|q|B} \hat{V}_y$$

$$\text{přitom: } [\hat{Q}, \hat{P}] = \frac{m^2}{|q|B} [\hat{V}_x, \hat{V}_y] = \frac{m^2}{|q|B} \frac{i\hbar q}{m^2} B = \pm i\hbar$$

→ komut. relace jako x, p ; nebo p, x známé nebo je $\frac{1}{|q|}$

$$\text{anihil. oper: } \hat{a} \equiv \frac{1}{\sqrt{2}} (\hat{Q} + i\hat{P}) \quad \text{resp } \hat{a} \equiv \frac{1}{\sqrt{2}} (\hat{P} + i\hat{Q})$$

$$\Rightarrow \text{jako LH} \quad [\hat{a}, \hat{a}^\dagger] = \hbar \quad \dots \quad \hat{N} \equiv \hat{a}^\dagger \hat{a} \quad \dots \text{ násob. } \hbar$$

$$\rightarrow E_{xy} = \hbar \omega_c \left(m + \frac{1}{2} \right)$$

Závěr: spektrum

$$E_m(\nu_z, \ell) = \hbar \omega_c \left(m + \frac{1}{2} \right) + \frac{1}{2} m \nu_z^2;$$

kde $m = 0, 1, 2, \dots$; $\nu_z \in \langle 0, \infty \rangle$ a $\ell \dots$ dodateč. degenerace později

• Řešení v souřadnic. repréz. (Landau)

QM [MP-4]

Zeitschrift für Phys. 64 (1930) 629

v naší kalibraci: $\hat{H} = \frac{1}{2m} [(\hat{p}_x + \hat{y} q B)^2 + p_y^2 + p_z^2]$

kde $\hat{p}_x \equiv -i\hbar \partial_x$ tj $[\hat{p}_x, \hat{H}] = [\hat{p}_z, \hat{H}] = 0$ $[\hat{p}_y, \hat{H}] \neq 0$

tj USKO: $\{\hat{P}_x, \hat{P}_z, \hat{H}\}$

... společné ú vektory: $\psi(x, y, z) = e^{i(k_x \cdot x + k_z \cdot z)} \phi(y)$

stac. SR: $-\frac{\hbar^2}{2m} \nabla^2 \psi - \frac{i\hbar q}{m} B y \partial_x \psi + \frac{q^2 B^2 y^2}{2m} \psi - E \psi = 0$

$-\frac{\hbar^2}{2m} \phi''(y) + \frac{\hbar q B k_x}{m} y \phi(y) + [\frac{q^2 B^2}{2m} y^2 + \frac{\hbar^2}{2m} (k_x^2 + k_z^2) - E] \phi(y) = 0$

$y_0 = -\frac{\hbar k_x}{q B}$

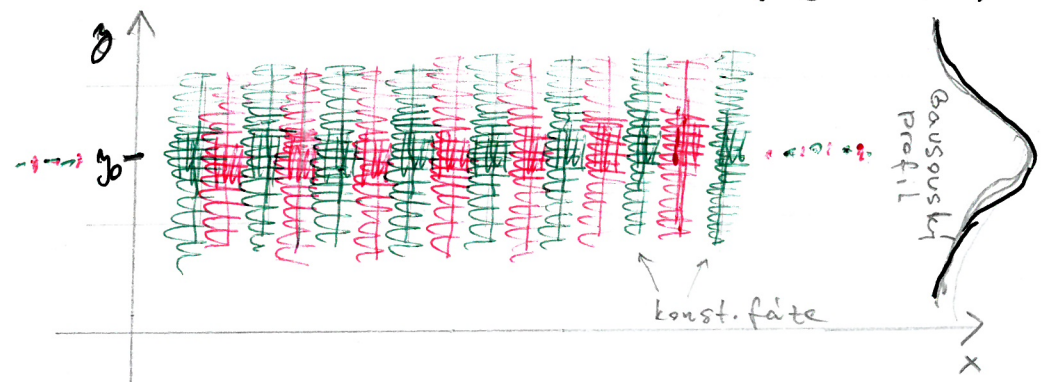
$\Rightarrow -\frac{\hbar^2}{2m} \phi''(y) + \frac{m}{2} \omega_c^2 (y - y_0)^2 = \epsilon \phi$... $\epsilon \equiv E - \frac{\hbar^2 k_z^2}{2m}$

posunutý LHO: řešení: $\psi(x, y, z) = N e^{i k_x x + i k_z z} H_n(\sqrt{\frac{1}{2}} \omega_c (y - y_0)) e^{-\frac{1}{2} \omega_c^2 (y - y_0)^2}$

$\omega_c \equiv \frac{1}{\hbar} \sqrt{\frac{m |q| \hbar c}{m}} \equiv \sqrt{\frac{|q| \hbar}{m}}$ $\leftarrow \equiv \langle x, y, z | k_x, k_z, n \rangle$

spektrum $E_n(k_x, k_z) = \hbar \omega_c (n + \frac{1}{2}) + \frac{\hbar^2 k_z^2}{2m}$ $n = 0, 1, 2, \dots$
 $k_x, k_z \in \langle 0, \infty \rangle$

Obrázek řešení:
($n=0$)



interpretace:

další pozorovatelné:

$\hat{X}_0 \equiv \hat{X} + \frac{\hat{V}_y}{\omega_c}$

$\hat{Y}_0 \equiv \hat{Y} - \frac{\hat{V}_x}{\omega_c}$

... souřadnice středu trajektorie

poloměr trajektorie

$\hat{\mu}^2 \equiv (\hat{X} - \hat{X}_0)^2 + (\hat{Y} - \hat{Y}_0)^2 = \frac{1}{\omega_c^2} (\hat{V}_x^2 + \hat{V}_y^2)$

tj $\hat{H}_{xy} \equiv \frac{1}{2} m \omega_c^2 \hat{\mu}^2$... tj $\hat{\mu}$ je integrál pohybu

a navíc $\mu = \frac{1}{\omega_c} \sqrt{(2m+1) \hbar} \left[\equiv \sqrt{\frac{2E_{xy}}{m \omega_c^2}} \right]$
 \leftarrow oscilatorové x_0

~ tj n určuje poloměr trajektorie

souřadnice středu: $[\hat{H}, \hat{x}_0] = [\hat{H}, \hat{y}_0] = 0$

.. integrály pohybu

$$DK: [\hat{H}_{xy}, \hat{x}_0] = \left[\frac{1}{2} m (V_x^2 + V_y^2), \hat{x} + \frac{1}{\omega_c} \hat{V}_y \right] = \frac{1}{2} m \underbrace{[V_x^2, \hat{x}]}_{-\frac{2i\hbar}{m} \hat{V}_x} + \frac{m}{2\omega_c} \underbrace{[V_x^2, \hat{V}_y]}_{\frac{2i\hbar q B}{m^2} \hat{V}_x} = 0$$

$$[\hat{H}_{xy}, \hat{y}_0] = \left[\frac{1}{2} m (V_x^2 + V_y^2), \hat{y} - \frac{1}{\omega_c} \hat{V}_x \right] = -\frac{1}{2} m \frac{2i\hbar}{m} \hat{V}_y + \frac{m}{2\omega_c} \hat{V}_y \frac{2i\hbar q B}{m^2} = 0$$

ale $[\hat{x}_0, \hat{y}_0] = -\frac{i\hbar}{m\omega_c} \equiv -i\tilde{d}^2$... nekompatibilní proměnné
 → relace neurčitosti $\Delta x_0 \cdot \Delta y_0 \geq \frac{\hbar}{2m\omega_c}$

$$DK: [\hat{x}_0, \hat{y}_0] = \left[\hat{x} + \frac{1}{\omega_c} \hat{V}_y, \hat{y} - \frac{1}{\omega_c} \hat{V}_x \right] = -\frac{1}{\omega_c} [\hat{x}, \hat{V}_x] + \frac{1}{\omega_c} [\hat{V}_y, \hat{y}] - \frac{1}{\omega_c^2} [\hat{V}_y, \hat{V}_x]$$

$$= -\frac{\hbar i}{m\omega_c} - \frac{\hbar i}{m\omega_c} + \frac{1}{\omega_c^2} \frac{i\hbar}{m} \omega_c \checkmark$$

PŘÍLOHA:
 v souřadnicové reprezentaci:

$$\hat{y}_0 = \hat{y} - \frac{\hat{v}_x}{\omega_c} = \hat{y} - \frac{1}{\omega_c m} (\hat{p}_x - qA_x) = \frac{i\hbar}{m\omega_c} \partial_x$$

tj; nalezený stav $\hat{y}_0 |\psi\rangle = -\frac{\hbar k_x}{m\omega_c} |\psi\rangle = -\frac{\hbar k_x}{qB} |\psi\rangle = y_0 |\psi\rangle$

→ je vlastním vektorem operátoru $\hat{y}_0 \dots \Delta y_0 = 0 \dots$ + rel. neurč.

⇒ nekonečná neurčitost \hat{x}_0

pozn: $\hat{y}_0 = \frac{-\hat{p}_x}{qB}$...!?! \hat{p}_x není hybnost, ale y -složka souř. středu!

pozn k degeneraci: Položení do boxu:



+ period. okr. podm. → $k_x = \frac{2\pi m_x}{D_x}$ $m_x = 0, \pm 1, \pm 2, \dots$

+ řešení se téměř nezaují pokud $y_0 \in (0, D_y)$ tj; jen $m_x = 0, -1, -2, \dots, -M_M$

tj. $\max_{y_0} \frac{-\hbar k_x}{m\omega_c} = \frac{\hbar}{qB} \frac{2\pi M_M}{D_x} \leq D_y$ tj; $M_M \approx \frac{D_x D_y}{2\hbar} \cdot \frac{qB}{\hbar} = \frac{D_x D_y}{2\pi d^2}$

kde $d^{-2} \equiv \frac{\hbar}{m\omega_c}$... (dříve v pozn. ... $(x_0^2 \dots$ typ rozměr $(\hbar \omega_c)$)

interpretace: $2\pi d^2 \dots$ plocha jednoho stavu

4) Kalibrační transformace

Tvrzení: záměna $\vec{A} \rightarrow \vec{A}' = \vec{A} + \nabla \chi$

nenaruší platnost ∇
(tSR)

$$\vec{\phi} \rightarrow \vec{\phi}' = \vec{\phi} - \frac{q}{\hbar} \nabla \chi$$

$$\psi \rightarrow \psi' = e^{\frac{i}{\hbar} q \chi} \psi$$

pozn: v klas mech stačí první dvě... neznění sílu

DK: Lemma: $(-i\hbar \vec{\nabla} - q\vec{A}') \psi' = e^{\frac{i}{\hbar} q \chi} (-i\hbar \vec{\nabla} - q\vec{A}) \psi$

DK -- jen dosazení z def... dodat člen z \vec{A}' "sežere" $[\vec{\nabla}, e^{\frac{i}{\hbar} q \chi}]$

DK tvrzení: $\frac{1}{2m} (-i\hbar \vec{\nabla} - q\vec{A}')^2 \psi' + q\phi' \psi' - i\hbar \partial_t \psi'$

$$= \frac{1}{2m} e^{\frac{i}{\hbar} q \chi} (-i\hbar \vec{\nabla} - q\vec{A})^2 \psi + [q\phi\psi - q\partial_t \chi \psi - i\hbar \frac{i}{\hbar} q \partial_t \chi \psi] e^{\frac{i}{\hbar} q \chi}$$

$$= e^{\frac{i}{\hbar} q \chi} \left\{ \frac{1}{2m} (-i\hbar \vec{\nabla} - q\vec{A})^2 \psi + q\phi\psi \right\} \quad \checkmark$$

Další důsledky lemmatu:

- $\langle \psi | \hat{V} | \psi \rangle = \langle \psi | \frac{1}{m} (\hat{\vec{p}} - q\vec{A}) | \psi \rangle = \langle \psi | \hat{V} | \psi \rangle$

→ kalibrační invariance $\langle \vec{V} \rangle$

(neplatí pro $\langle \vec{p} \rangle$!)

... dokonce platí, že spektrum \vec{V} je kalib. invar!

- tak hustoty pravdě podobnosti plyne z tSR: (odvodit nacv.)

$$\vec{J} = \frac{i\hbar}{2m} (\psi \nabla \psi^* - \psi^* \nabla \psi) - \frac{q}{m} \vec{A} |\psi|^2$$

$$= \frac{1}{2m} [(\psi^* \hat{\vec{p}} \psi - \psi \hat{\vec{p}} \psi^*) - 2q\vec{A} |\psi|^2]$$

$$= \frac{1}{m} \text{Re} \{ \psi^* (\hat{\vec{p}} - q\vec{A}) \psi \} \quad \dots \text{kalibrační invariant.}$$

$$= \text{Re} \{ \psi^* \hat{V} \psi \}$$

5) Aharonov - Bohm efekt

(Phys. Rev. 115 (1959) 485 ; Physics Today ; Sept. 2009, 38)

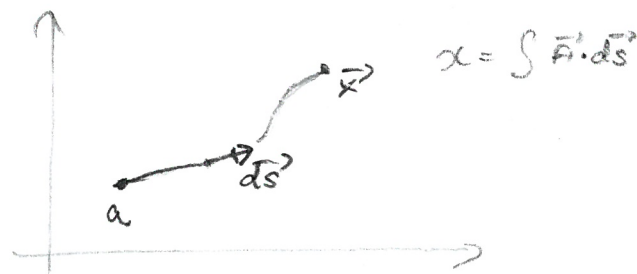
A) volná částice ... řešení $\psi_0(x,t)$

↳ tj; $\vec{E}=0$; $\vec{B}=0$... lze volit $\vec{A}=0$

kalibrační transformace $0 = \vec{B} = \nabla \times \vec{A} \dots \vec{A} = +\nabla \chi$
nové (A')

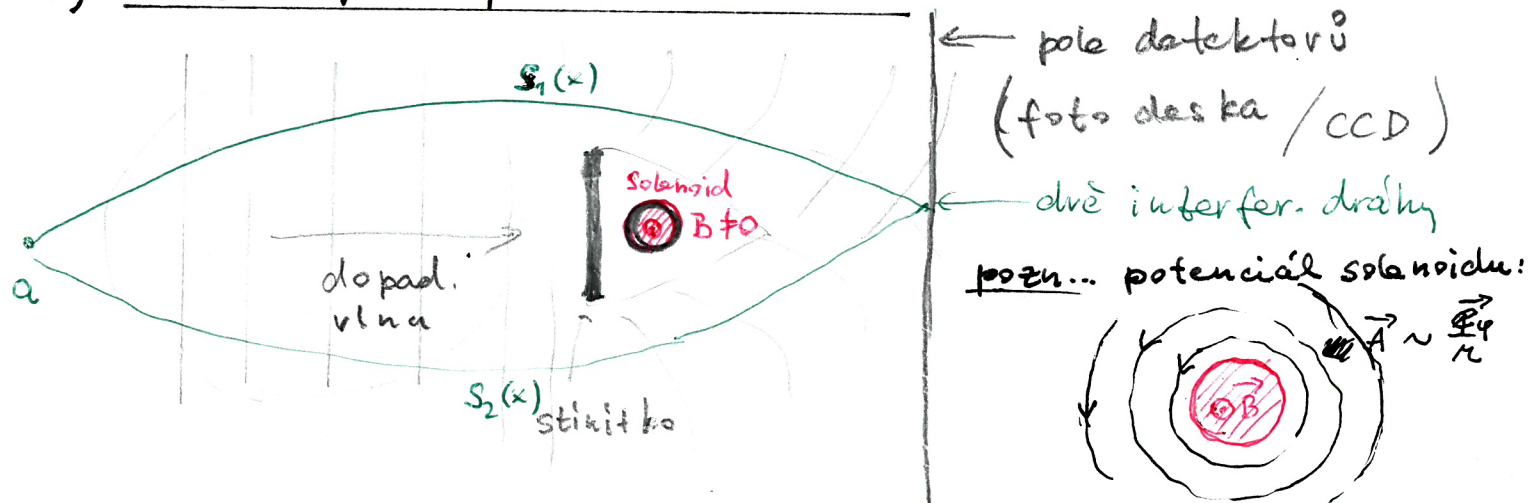
→ v této kalibraci $\psi(x,t) = e^{\frac{i}{\hbar} q \chi} \psi_0(x,t)$

přitom $\chi(\vec{x}) = \int_a^{\vec{x}} \vec{A} \cdot d\vec{s}$



$\nabla \times \vec{A} = 0 \Rightarrow \chi$ nezávisí na dráze
 (v jednoduše souvislé obl.)

B) stále 0 pole \vec{B} , ale na oblasti "sclírou":



interferuje $\chi_1 = \int_{S_1} \vec{A} \cdot d\vec{s}$ a $\chi_2 = \int_{S_2} \vec{A} \cdot d\vec{s}$

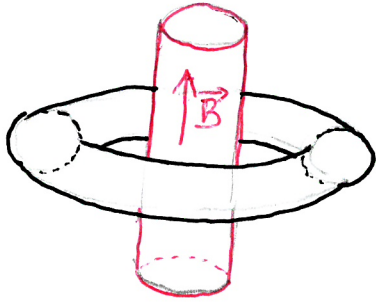
podle Stokes. věty: $\chi_1 - \chi_2 = \oint_{S_1 \cup (-S_2)} \vec{A} \cdot d\vec{s} = \oint \text{rot } \vec{B} \cdot d\vec{S} = \int \vec{B} \cdot d\vec{S} = \Phi$
+S1 U (-S2) Magnetický tok

→ interference dána faktorem $\exp \left\{ \frac{i}{\hbar} q \Phi \right\}$

Fyzikální důsledky:

- pole je sice nenulové, ale v oblasti kam částice nemůže
- buď \vec{B} působí nelokálně nebo \vec{A} má reálný fyz. význam (ale jen kalibr. invar. veličiny z něj odvozené)

Pozny: AB pro vázané stavy



vlnou od malinkoty na solenoid

SR v cylindrických souř:

$$\Delta = \left(\frac{\partial}{\partial \rho}\right)^2 + \frac{1}{\rho} \frac{\partial}{\partial \rho} + \frac{1}{\rho^2} \left(\frac{\partial}{\partial \varphi}\right)^2 + \left(\frac{\partial}{\partial z}\right)^2$$

$$\Psi \sim \psi(\rho, z) e^{im\varphi} \quad \longrightarrow \quad -\frac{m^2}{\rho^2}$$

v mg. poli lze volit $A_\varphi = \frac{\Phi}{2\pi\rho}$ $A_\rho = A_z = 0$ $\Phi \dots$ mg. tok

\longrightarrow změna $m \rightarrow m - F$; kde $F = \frac{\Phi q}{2\pi\hbar}$

6) Částice se spinem v MB poli - Pauliho rovnice

stavový prostor pro částici se spinem 1/2:

$$\mathcal{H} = L^2(\mathbb{R}^3) \otimes \mathbb{C}^2 \equiv \mathcal{H}_R \otimes \mathcal{H}_S \quad \psi \in \mathcal{H} \text{ lze reprezent. } \begin{pmatrix} \psi_+(\vec{r}) \\ \psi_-(\vec{r}) \end{pmatrix}$$

↑ ↑
poloha spin

pozorovatelné

poloha ... $\hat{x}_i \equiv \hat{x}_i \otimes I$... $\hat{x}_i \begin{pmatrix} \psi_+(\vec{r}) \\ \psi_-(\vec{r}) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_i \psi_+(\vec{r}) \\ x_i \psi_-(\vec{r}) \end{pmatrix}$

hybnost ... $-i\hbar \nabla \otimes I$... $\hat{p} \psi = \begin{pmatrix} -i\hbar \nabla \psi_+ \\ -i\hbar \nabla \psi_- \end{pmatrix}$

spin $I \otimes \hat{S}$ $\hat{S}_i \psi = \frac{\hbar}{2} \sigma_i \begin{pmatrix} \psi_+(\vec{r}) \\ \psi_-(\vec{r}) \end{pmatrix}$

interakční energie magnetického momentu $\vec{\mu}$ v mg poli:

$-\vec{\mu} \cdot \vec{B}$

operátor magnetického momentu $\hat{\vec{\mu}} = g \mu \frac{\hat{S}}{\hbar}$

g ... konstanta pro danou částici .. gyromag. poměr
 μ ... tzv. Bohr magneton $\mu = \frac{e\hbar}{2m}$ pro elektron
 resp. nuclear magneton $\mu = \frac{e\hbar}{2m_p}$ pro proton/neutron

- g = 2 elektron
- g = 5.6 proton
- g = -3.82 neutron

Schrödingerova rovnice ~~pro~~ pro

$$\hat{H} = \frac{[\hat{\vec{p}} - q\vec{A}(\vec{r})]^2}{2m} + qV(\vec{r}) - \hat{\vec{\mu}} \cdot \vec{B}$$

působí v \mathcal{H}_R

působí v \mathcal{H}_S

... \equiv Pauliho rovnice

pozn. s použitím relace

$$(\vec{\sigma} \cdot \vec{a})(\vec{\sigma} \cdot \vec{b}) = \vec{a} \cdot \vec{b} + i \vec{\sigma} \cdot (\vec{a} \times \vec{b})$$

\otimes viz
něsl.
strana

se dá upravit do tvaru

$$\left\{ \frac{1}{2m} [\vec{\sigma} \cdot (\vec{p} - q\vec{A})]^2 + q\phi \right\} \psi = i\hbar \partial_t \psi$$

k tomuto tvaru lze rovnici dojit nere relativistickou limitou Diracovy rovnice pro částici se spinem 1/2

$$\otimes [\vec{\sigma} \cdot (\vec{p} - q\vec{A})]^2$$

$$= (\vec{p} - q\vec{A})^2 + i \vec{\sigma} \cdot (\vec{p} - q\vec{A}) \times (\vec{p} - q\vec{A}) = (\vec{p} - q\vec{A})^2 - q\hbar \vec{\sigma} \cdot \vec{B}$$

$$\underbrace{\vec{p} \times \vec{p}}_0 - q \underbrace{(\vec{p} \times \vec{A} + \vec{A} \times \vec{p})}_0 + q^2 \underbrace{\vec{A} \times \vec{A}}_0$$

není o protěže nekmutují ... $[p_i, A_j] = -i\hbar \nabla A$

$$-i\hbar \text{rot } A = -i\hbar \vec{B}$$

pozn: vyšší spin $S > 1/2$... $\mathcal{H}_S = \mathbb{C}^{2S+1}$

$$a |4\rangle = \begin{pmatrix} \psi_{s=4}(\mu) \\ \psi_{s=3}(\mu) \\ \vdots \\ \psi_{s=0}(\mu) \end{pmatrix}$$

Aplikace na zemanův jev ... Atom v homogenním mg poli

$$\hat{H} = \frac{(\hat{\vec{p}} + e\vec{A})^2}{2M} + V(\vec{R})$$

↑ - pro atom vodíku $-\frac{\hbar^2}{2M}$

BÚNO mg pole ve směru z: $\vec{B} = B\vec{e}_z = \text{rot } \vec{A}$

... symmetric gauge ... $\vec{A} = \frac{1}{2} \vec{B} \times \vec{R} = \frac{B}{2} (-y_1, x_1, 0)$... $\text{div } \vec{A} = 0$

$$\hat{H} = \frac{\hat{\vec{p}}^2}{2M} + \frac{e}{2M} (\hat{\vec{p}} \cdot \vec{A} + \vec{A} \cdot \hat{\vec{p}}) + \frac{e^2 \vec{A}^2}{2M} + V(\vec{R})$$

$$\begin{aligned} & -i\hbar \nabla \cdot \vec{A} + \vec{A} \cdot \nabla \\ & \rightarrow i\hbar \nabla \cdot \vec{A} + 2\vec{A} \cdot \nabla \\ & \uparrow \text{"} \nabla \cdot \vec{A} = 0 \text{"} \\ & [\nabla, A] \text{ nekmutují} \end{aligned}$$

$\sim B^2$... většinou se zanedbává ve slabějším mg poli ≈ 0

$$\hat{H} = \frac{\hat{\vec{p}}^2}{2M} + \frac{e}{M} \vec{A} \cdot \hat{\vec{p}} + V(\vec{R}) = H_{\text{atom}} + \frac{e}{2M} \vec{B} \cdot \vec{L}$$

$$\vec{A} \cdot \hat{\vec{p}} = \frac{1}{2} (\vec{B} \times \vec{R}) \cdot \hat{\vec{p}} = \frac{1}{2} \vec{B} \cdot (\vec{R} \times \hat{\vec{p}}) = \frac{1}{2} \vec{B} \cdot \vec{L}$$

přidání spinové ho členu $-\vec{\mu} \cdot \vec{B} = +g \frac{e\hbar}{2M} \frac{1}{2} \vec{\sigma} \cdot \vec{B}$

$$\rightarrow \hat{H} = H_{\text{atom}} + \frac{e}{2M} \vec{B} \cdot (\vec{L} + g\vec{S}) \rightarrow L_z + 2S_z$$

energie E_n pro $|l, m\rangle$

energie $\frac{e}{2M} B (m + \frac{g}{2} S_z) \hbar$
 pro $\psi = \begin{pmatrix} |l, m\rangle \\ 0 \end{pmatrix}$ a $\begin{pmatrix} 0 \\ |l, m\rangle \end{pmatrix}$ ± 1