

Motivace: měření veličiny \hat{A} ve stavu $|\psi\rangle$

→ nalezneme $a_1 \dots$ s pravd. $\langle a_1 | \psi \rangle^2$ stav po měření $|a_1\rangle$ s pravd. p_1
 $a_2 \dots$ $p_2 = \langle a_2 | \psi \rangle^2$ - " - $|a_2\rangle$ - " - p_2
 \vdots \vdots \vdots

Popis dalšího vývoje / měření v systému?

statistický soubor $\{|\psi_i\rangle, p_i\}_{i=1}^N$.. příp. $|\psi_i\rangle$ normované a $\sum p_i = 1$
 (nemusí být ortogonální)

Další měření např. veličinou \hat{B}

→ nalezeme b_1 s pravd. $\sum_i p_i \langle b_1 | \psi_i \rangle^2 = p_{b_1}$... součet podmírných pravděpodobností

a například $\langle \hat{B} \rangle = \sum_i p_i \langle \psi_i | \hat{B} | \psi_i \rangle \equiv \sum_b \langle b | \hat{B} | b \rangle p_b$

Při dalším měření se mění statistický soubor a může se měnit i průměr jeho průměr.

Elegantní popis → Matice hustoty (statistický operátor)

$\hat{\rho} \equiv \sum_{i=1}^N p_i |\psi_i\rangle\langle\psi_i|$ Ballentine .. prostě stav ρ

Výhoda: bez ohledu na N řádky operátor v \mathcal{H} (matice dim $\mathcal{H} \times \dim \mathcal{H}$)

! každé měření lze popsat pomocí $\hat{\rho}$
 dva statistické soubory popsané stejným $\hat{\rho}$ jsou nerozlišitelné stejným měřením

Měření:

• ~~normované~~ normování ρ : $\text{Tr} \rho = 1$ (odpovídá $\sum_n p_n = 1$)

Důk: $\text{Tr} \rho \equiv \sum_{|m\rangle} \langle m | \rho | m \rangle = \sum_i p_i \langle \psi_i | \psi_i \rangle = \sum p_i = 1$

Vsuvka: STOPA OPERÁTORU ve $\{|m\rangle\}$ je $\text{Tr} \rho$ (ne funkcionální analýza děláte si u nás operátory $\text{Tr} \rho < \infty$)

Pak $\text{Tr} \rho \equiv \sum_m \langle m | \rho | m \rangle$

- stopa nezávisí na bázi

$\text{Tr}_{\tilde{m}} \rho \equiv \sum_{\tilde{m}} \langle \tilde{m} | \rho | \tilde{m} \rangle = \sum_{m, \tilde{m}} \langle \tilde{m} | \tilde{m} \rangle \langle m | \rho | m \rangle \langle m | \tilde{m} \rangle = \sum_{m, \tilde{m}} \delta_{\tilde{m} m} \langle m | \rho | m \rangle = \sum_m \langle m | \rho | m \rangle$
 matice přechodu unit $\rightarrow \delta_{\tilde{m} m}$

- cyklická vlastnost stopy: $(A, B \text{ operátory})$

$\text{Tr} \{AB\} = \sum_{m, n} \langle m | A | m \rangle \langle m | B | n \rangle = \sum_{m, n} \langle m | B | n \rangle \langle n | A | m \rangle = \text{Tr} \{BA\}$

poznámka: někdy se pocije s nenormovanou $\hat{\rho}$... to lze vyřešit
 jedním větou s celkovou pravděpodobností $\rho = \text{Tr} \hat{\rho} \hat{\rho}$

Měření:

• střední hodnota operátoru \hat{A} : $\langle A \rangle = \text{Tr} \{ \rho A \}$

$$\langle A \rangle = \sum_i p_i \langle \psi_i | A | \psi_i \rangle = \sum_{i,n} p_i \langle \psi_i | U X U^\dagger | \psi_i \rangle = \sum_n \langle n | A \left(\sum_i p_i | \psi_i \rangle \langle \psi_i | \right) | n \rangle$$

• provádě podobnost měření systému ve stavu $|\phi\rangle$

$$p_\phi = \langle \phi | \rho | \phi \rangle = \text{Tr} \{ \rho | \phi \rangle \langle \phi | \} = \text{Tr} \{ \rho P_\phi \} = \text{Tr} \{ P_\phi \rho P_\phi \}$$

• platí i pro provádě měření jednob. ve stavě $|\phi_i\rangle$ není nutné nejne složitě volič $P = \sum_i |\phi_i\rangle \langle \phi_i|$ (ϕ_i ON-množina)

- stav po měření $\tilde{\rho} = \frac{P \rho P}{\text{Tr} \{ P \rho P \}}$ ← normování

• stav po měření odp. operátorem $\hat{A} = \sum_a a \hat{P}_a$ tedy je

$$\tilde{\rho} = \sum_a \frac{\hat{P}_a \rho \hat{P}_a}{\text{Tr} \{ \hat{P}_a \rho \hat{P}_a \}} p_a = \sum_a \hat{P}_a \rho \hat{P}_a$$

pozn: pokud není $\hat{\rho}$ normovaná je třeba ve rovnici pro provádě podobnost nahradit $\hat{\rho} \rightarrow \frac{\hat{\rho}}{\text{Tr} \hat{\rho}}$; nebo chápat výsledek jako podmíněnou provádě podobnost.

Vlastnosti $\hat{\rho}$:

• evidentně $\hat{\rho}^\dagger = \hat{\rho}$ ($p_i \in \mathbb{R}$) Hermitovskost

• $\langle n | \hat{\rho} | n \rangle \geq 0 \quad \forall |n\rangle$ ($p_i \geq 0$) Pozitivní definitnost

• spektrum: $\hookrightarrow \forall$ vl. č. $\in \langle 0, 1 \rangle$ a vl. v. jsou ON množina (nebo takové volič)

pozn: připomínám, že původně mohlo být $\langle \psi_i | \psi_i \rangle \neq 1$

• platí $\text{Tr} \rho^2 \in \langle 0, 1 \rangle$ ← (pro normovanem $\text{Tr} \rho = 1$)

přičem $\text{Tr} \rho^2 = 1 \Leftrightarrow \rho = |\psi\rangle \langle \psi| \dots$ čistý stav, polarizovaný (koherentní směr $|\psi\rangle = |\phi_1\rangle + |\phi_2\rangle$)

$\text{Tr} \rho^2 < 1 \dots$ nekoherentní, smíšený stav

Časový vývoj: ve Schrödingerově reprezentaci: ~~$\frac{d\rho}{dt} = -\frac{i}{\hbar} [H, \rho]$~~

$$i\hbar \frac{\partial}{\partial t} |\psi\rangle = H |\psi\rangle \quad \rightarrow \quad -i\hbar \frac{\partial}{\partial t} \langle \psi| = \langle \psi| H$$

\Rightarrow $i\hbar \frac{\partial}{\partial t} \rho = [H, \rho]$... pozor ... obrácené znaménko než pro operátory v Heisenberg. obraze

DK: $\hookrightarrow \sum_n \left(i\hbar \frac{\partial}{\partial t} |\psi_n\rangle \right) p_n \langle \psi_n | + |\psi_n\rangle p_n \frac{\partial}{\partial t} \langle \psi_n | i\hbar = H \rho - \rho H$

t; čas. závislost: $\rho(t) = e^{-\frac{i}{\hbar} H t} \rho e^{\frac{i}{\hbar} H t}$

t; $\rho_H = e^{\frac{i}{\hbar} H t} \rho e^{-\frac{i}{\hbar} H t}$

pozn: v Heisenbergově obraze $\rho_H = \text{konst.}$

v Diracově / interakční reprezentaci: $i\hbar \frac{\partial}{\partial t} \rho_I = [V_I, \rho_I]$

\Rightarrow rovnice navíc pro $\rho_I \dots$ stejný

PŘÍKLAD: systém .. spin 1/2

čisté stavy: $S_z^+ \dots \rho = 1+x+1 = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$ $S_z^- \dots \rho = 1-x-1 = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$

$S_x^{\pm} \dots \rho = \frac{1}{2}(1 \pm i \rightarrow) (\leftarrow \pm i \leftarrow) = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} & \pm \frac{i}{2} \\ \pm \frac{i}{2} & \frac{1}{2} \end{pmatrix}$

smíšené stavy: $\{ |1\rangle, p_+ = \frac{1}{2}, |-\rangle, p_- = \frac{1}{2} \} = \begin{pmatrix} \frac{1}{2} & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} \end{pmatrix}$...! pro S_z i pro S_x !
→ Experimentálně nerozlišitelné

Terminologická poznámka:

diagonální elementy $\rho_{mm} \equiv \langle m | \rho | m \rangle \equiv \text{Tr}(\rho |m\rangle\langle m|)$... populace $|m\rangle$ (obsazení hladiny)

nediagonální elementy ρ_{mn} .. koherence
→ skrývají fáze v čistém stavu: = interferenční členy

$| \psi \rangle = \alpha | m \rangle + \beta | n \rangle \rightarrow \hat{\rho} = \begin{pmatrix} |\alpha|^2 & \alpha\beta^* \\ \beta^*\alpha & |\beta|^2 \end{pmatrix}$

z pozit. definit. $\hat{\rho}$ lze ukázat $|\rho_{mn}|^2 \leq \rho_{mm} \rho_{nn}$ tj. koherence jen mení obsazení

Statistická fyzika

def Entropie stavu: $\sigma = -\text{Tr} \{ \rho \ln \rho \}$... fyzikální $S = k_B \sigma$

platí: $\sigma \geq 0$ přitom $\sigma = 0$ pro čistý stav ... jen vl.č. $p_i = 0, 1$

$\ln N = \sigma$ maximální pro rovne repolar. stav $p_i = \frac{1}{N}$ ← dimenze \mathcal{E} minimální informace o systému

statist. fyzika met σ , tj. $\delta \sigma = 0$ na nějaké fyz. podmínky

např: "kanonický soubor" + dodal. podm. $\langle H \rangle = \text{kousta} = U$
 $\downarrow = \text{Tr} \{ \rho H \}$

řešení: Boltzmannovské rozdělení: $\hat{\rho} = \frac{1}{Z} e^{-\beta H}$

z jedné normalizací $Z = \text{Tr} e^{-\beta H}$... partiční funkce
 β ... vyjde jako Lagrange-multiplikátor .. fyzikálně $\beta = \frac{1}{kT}$

Wignerova reprezentace - QM ve fáz. prostoru

• Hustota pravděpodobnosti nalezené částice v místě x :

$\hat{\rho}(x) \equiv \text{Tr} \{ \hat{\rho} |x\rangle\langle x| \} = \langle x | \hat{\rho} | x \rangle$ (proto matice hustoty)
 $\equiv \rho(x, x)$.. diagonála x -reprez.

V klasické mechanice .. fázový prostor ... statistická fyzika

.. statistický soubor s distrib. fú $\rho(x, p)$... $\rho(x) = \int \rho(x, p) dp$
 $\rho(p) = \int \rho(x, p) dx$

• Hustota pravd. v p :
 $\rho(p) = \text{Tr} \{ \hat{\rho} |p\rangle\langle p| \} = \langle p | \hat{\rho} | p \rangle$

→ $\rho(p, x)$?
→ $\rho(x, p)$?

Def: Wignerova reprezentace matice hustoty

$$\rho_w(x, p) = \frac{1}{2\pi\hbar} \int_{-\infty}^{\infty} \langle x - \frac{1}{2}x' | \hat{\rho} | x + \frac{1}{2}x' \rangle e^{\frac{i}{\hbar}px'} dx' \quad (+ \text{zabezpečení do 3D zjevné})$$

$$= \frac{1}{2\pi\hbar} \int_{-\infty}^{\infty} \langle p - \frac{1}{2}p' | \hat{\rho} | p + \frac{1}{2}p' \rangle e^{-\frac{i}{\hbar}xp'} dp'$$

vlastnosti:

- jako v klas. mech: $\rho(x) = \int \rho(x, p) dp$
 $\rho(p) = \int \rho(x, p) dx$
- $T_{\hbar} \hat{\rho} = \iint \rho_w(x, p) dx dp$

+ bez def Wigner. reprezentaci měřitelných veličin

$$A_w(x, p) \equiv \int_{-\infty}^{\infty} \langle x - \frac{1}{2}x' | \hat{A} | x + \frac{1}{2}x' \rangle e^{-\frac{i}{\hbar}px'} dx'$$

Příklad: potenciální energie $V(x)\delta(x-x') \rightarrow V_w(x, p) = V(x)$
kinetická energie $\frac{p^2}{2m}\delta(p-p') \rightarrow K_w = \frac{p^2}{2m}$

• platí $\langle A \rangle \equiv T_{\hbar} \{ \rho A \} = \iint \rho_w(x, p) A_w(x, p) dx dp$ jako klas. mech

pozor: $\rho(x, p)$ není pravd. rozdělení, protože MŮŽE BÝT ZÁPORNÉ!

navíc není možné vytvořit úzký peak

Dá se totiž dokázat (Ballentine): $\iint \rho_w(x, p)^2 dx dp \leq \frac{1}{2\pi\hbar}$

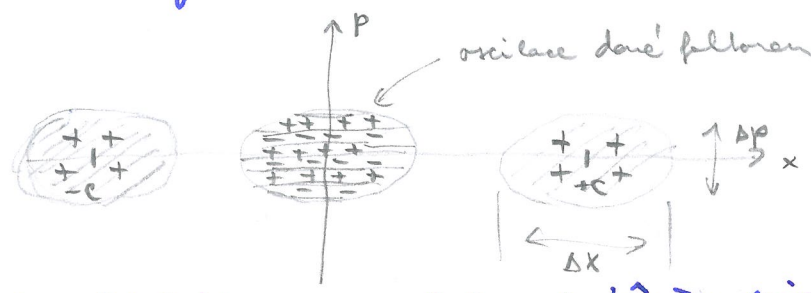
tj; ρ se supu(ρ) na oblasti A .. normování $\rightarrow \rho = \frac{1}{A} \rightarrow A \geq 2\pi\hbar$

PR: $\psi(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi a^2}} e^{-x^2/4a^2}$.. Gauss balík šířky $\Delta x = a$; $\Delta p = \frac{\hbar}{2a}$

$$\rightarrow \rho_w(x, p) = \frac{1}{\pi\hbar} e^{-x^2/20a^2} e^{-p^2/20p^2}$$

pro $\psi(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi a^2}} e^{-(x-x_0)^2/4a^2} e^{ip_0 x/\hbar} \rightarrow \rho_w = \frac{1}{\pi\hbar} e^{-\frac{(x-x_0)^2}{20a^2}} e^{-\frac{(p-p_0)^2}{20p^2}}$

Interference: 2 balíky centrovány v $x = \pm c$



oscilace dané faktorem $\cos \frac{2cp}{\hbar}$ amplituda konst
... rozvinutí v lin $\hbar \rightarrow 0$
(ale rychleji osciluje)

Rozšíření ... Husinich Distribuce ... měření rovinné $\hat{\rho}$ měř mín peak (Gauss)
 $\rho_{\#}(x, p) = \langle xp | \hat{\rho} | xp \rangle \geq 0$ ale neprobí $\rho(x) = \int \rho(x, p) dp$

čas. vývoj (pro Wignera): da se dk:

$$\frac{\partial}{\partial t} \rho_w(x, p, t) = -\frac{p}{m} \frac{\partial}{\partial x} \rho_w(x, p, t) + \frac{dV}{dx} \frac{\partial}{\partial p} \rho_w(x, p, t) + O(\hbar^2)$$

... klasická Liouville rovnice

Matice hustoty pro složený a reduk. systém (otevřené systémy)

[95]

složený systém $\mathcal{X} = \mathcal{X}_1 \otimes \mathcal{X}_2 \dots$ báze $|n_1\rangle |n_2\rangle$

stava operátoru $T_n \hat{\rho} \equiv \sum_{m_1, m_2} \langle m_1 | \langle m_2 | \hat{\rho} | m_1 \rangle | m_2 \rangle \equiv \sum_{m_1, m_2} \hat{\rho}_{m_1 m_2, m_1 m_2}$

uvažujme operátor na \mathcal{X}_1 : $\hat{A}_1 \equiv \hat{A}_1 \otimes \hat{I}$.

potom $\langle A_1 \rangle = T_n \hat{A}_1 \hat{\rho} = \sum_{\substack{m_1, m_2 \\ m'_1, m'_2}} \langle m_1 | \hat{A}_1 | m'_1 \rangle \underbrace{\langle m_2 | m'_2 \rangle}_{\delta_{m_2 m'_2}} \langle m'_1 | \langle m_2 | \hat{\rho} | m_1 \rangle | m_2 \rangle$

$= \sum_{m_1, m'_1} \langle m_1 | \hat{A}_1 | m'_1 \rangle \rho_{m'_1 m_1}^{(1)} \equiv T_{n_1} \hat{A}_1 \hat{\rho}^{(1)}$... částečná stopa

zde $\rho_{m'_1 m_1}^{(1)} \equiv \sum_{m_2} \langle m'_1 | \langle m_2 | \hat{\rho} | m_1 \rangle | m_2 \rangle \equiv \langle m'_1 | T_{n_2} \hat{\rho} | m_1 \rangle$

\equiv redukována matice hustoty

poznámky:

nejde udělat se stavem - redukce 14.21 \rightarrow 14.21(1)

- všechna měření operátorů působícími na \mathcal{X}_1 lze předvedět jen pomocí $\hat{\rho}^{(1)}$. Tj informace skryté v ρ není dostupná pro popis systému 1
- $\hat{\rho}^{(1)}$ splňuje v reál. matice hustoty, tj $\rho^\dagger = \rho$; $\langle n | \rho | n \rangle \geq 0$
 $T_n \rho = \rho \cdot 1$
- speciální případ ... nezávislé systémy $\hat{\rho} = \hat{\rho}_1 \otimes \hat{\rho}_2$
pak $\hat{\rho}^{(1)} \equiv T_{n_2} \hat{\rho} = \hat{\rho}_1$ a $\hat{\rho}^{(2)} \equiv T_{n_1} \hat{\rho} = \hat{\rho}_2$
- $\hat{\rho}^{(1)}$ může být smíšený stav i v případě, že $\hat{\rho}$ je čistý
 \rightarrow model měření ... přednáška Paula Kratošče o interpretacích
- je možné napal čarový vývoj $\hat{\rho}^{(1)}$, ale pro reálnější situaci je potřeba použít aproximace .. Mistrovské rovnice = vliv prostředí, dekoherence, disipace, relaxace

PR: tlumený kvantový LHO

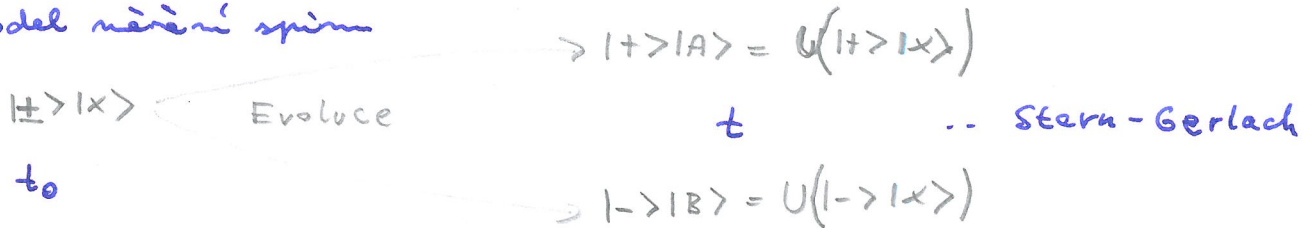
$$\frac{\partial \hat{\rho}^{(1)}}{\partial t} = \underbrace{-i \hbar [\omega a^\dagger a, \hat{\rho}^{(1)}]}_{\text{izo. LHO}} + \frac{\gamma}{2} ([a \hat{\rho}^{(1)} a^\dagger] + [a, \hat{\rho}^{(1)} a^\dagger])$$

malé konst. popisující vliv prostředí

řešený příklad:

$$\mathcal{H} = \mathcal{H}_{spin} \otimes \mathcal{H}_{poloha}$$

model měření spinu



Evoluce neovlivňuje spin, ale koreluje jej s polohou

① t_0 - čistý stav

čistý stav

$$|\psi_0\rangle = |+\rangle|x\rangle \quad \rho = |+\rangle\langle+| \otimes |x\rangle\langle x|$$

$$|\psi\rangle = |+\rangle|A\rangle \quad \rho = |+\rangle\langle+| \otimes |A\rangle\langle A|$$

$$\langle S_z \rangle = \frac{\hbar}{2} \quad \langle S_x \rangle = 0$$

$$\langle S_z \rangle = \frac{\hbar}{2} \quad \langle S_x \rangle = 0$$

② nepolarizovaný stav

nepolariz. stav

stat. soubor: $|+\rangle|x\rangle \dots \frac{1}{2}; |-\rangle|x\rangle \dots \frac{1}{2}$

$$|+\rangle|A\rangle \dots \frac{1}{2} \quad |-\rangle|B\rangle \dots \frac{1}{2}$$

$$\rho = \frac{1}{2} (|+\rangle\langle+| \otimes |x\rangle\langle x| + |-\rangle\langle-| \otimes |x\rangle\langle x|) \quad \rho_S = \frac{1}{2} \hat{I}$$

$$\rho = \frac{1}{2} (|+\rangle\langle+| \otimes |A\rangle\langle A| + |-\rangle\langle-| \otimes |B\rangle\langle B|)$$

$$\langle S_z \rangle = 0 \quad \langle S_x \rangle = 0$$

$$\rho_S = \frac{1}{2} \hat{I} \quad \dots \text{měření jako } t_0$$

$$p_+ = \frac{1}{2} \quad p_{+x} = \frac{1}{2}$$

③ čistý stav

čistý stav

$$|\psi_0\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}} (|+\rangle|x\rangle + |-\rangle|x\rangle) \quad \dots \text{ob. ob. } S_x \cdot \frac{\hbar}{2}$$

$$|\psi\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}} (|+\rangle|A\rangle + |-\rangle|B\rangle)$$

$$\rho = \frac{1}{2} (|+\rangle\langle+| \otimes |x\rangle\langle x| + |-\rangle\langle-| \otimes |x\rangle\langle x| + |+\rangle\langle-| \otimes |x\rangle\langle x| + |-\rangle\langle+| \otimes |x\rangle\langle x|)$$

$$\rho = \frac{1}{2} (|+\rangle\langle+| \otimes |A\rangle\langle A| + |-\rangle\langle-| \otimes |B\rangle\langle B| + |+\rangle\langle-| \otimes |A\rangle\langle B| + |-\rangle\langle+| \otimes |B\rangle\langle A|)$$

$$\rho_S = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\rho_S = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = \frac{1}{2} \hat{I} \quad \dots \text{redukce jako po měření } S_z!$$

$$\langle S_z \rangle = 0 \quad \langle S_x \rangle = \frac{\hbar}{2}$$

$$\langle S_z \rangle = 0 \quad \langle S_x \rangle = 0$$

$$p_+ = \frac{1}{2} \quad p_{+x} = 1$$

$$p_+ = \frac{1}{2} \quad p_{+x} = \frac{1}{2}$$

④ nepolarizovaný stav

nepolar. stav

$$|\psi_0\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}} (|+\rangle|x\rangle + |-\rangle|x\rangle); \frac{1}{\sqrt{2}} (|+\rangle|x\rangle - |-\rangle|x\rangle)$$

$$\frac{1}{\sqrt{2}} (|+\rangle|A\rangle + |-\rangle|B\rangle) \quad \frac{1}{\sqrt{2}} (|+\rangle|A\rangle - |-\rangle|B\rangle)$$

$$\rho = \frac{1}{2} (|+\rangle\langle+| \otimes |x\rangle\langle x| + |-\rangle\langle-| \otimes |x\rangle\langle x|) \quad \rho_S = \frac{1}{2} \hat{I}$$

$$\rho = \frac{1}{2} (|+\rangle\langle+| \otimes |A\rangle\langle A| + |-\rangle\langle-| \otimes |B\rangle\langle B|)$$

$$\langle S_z \rangle = \langle S_x \rangle = 0$$

$$\rho_S = \frac{1}{2} \hat{I}$$

$$p_+ = p_{+x} = \frac{1}{2}$$

$$\langle S_z \rangle = \langle S_x \rangle = 0$$

$$p_+ = p_{+x} = \frac{1}{2}$$

... udělat na cvičení!

Pří 2: nechtě $H = H_1 + H_2$ kde H_1 působí na \mathcal{H}_1 a H_2 na $\mathcal{H}_2 \dots \mathcal{H} = \mathcal{H}_1 \otimes \mathcal{H}_2$

napíšte evoluční rovnici pro reduk. matici hustoty

$$T_{\mathcal{H}_2} \left(i\hbar \frac{\partial \rho}{\partial t} = [H_1, \rho] \right)$$

→ separované systémy
→ nezávislá dynamika

$$\left(i\hbar \frac{\partial}{\partial t} \rho^{(1)} = T_{\mathcal{H}_2} (H_1 \rho - \rho H_1) + T_{\mathcal{H}_2} (H_2 \rho - \rho H_2) \right)$$

$$[H_1, \rho^{(1)}] = H_1 \rho^{(1)} - \rho^{(1)} H_1 \quad \leftarrow \text{DK: rozpis do baz}$$