

NTMF036

# INTERPRETACE KVANTOVÉ MECHANIKY

Shrnutí 3. přednášky

Pavel Krtouš

# Shrnutí formalismu

## ⊙ kvantový stav

- maximální možná znalost systému
- $|\text{stav}\rangle$  – vektor v Hilbertově prostoru

## ⊙ kvantová pozorovatelná

- kóduje výsledné hodnoty a stavy měření kompatibilních vlastností
- $\hat{A}$  – hermitovský operátor

$$\hat{A} = \sum_a a \hat{P}_a \leftrightarrow \text{projektory } \hat{P}_a \text{ odpovídající hodnotám } a \in I$$

## ⊙ střední hodnota pozorovatelné $\hat{A}$ pro stav $|\text{stav}\rangle$

$$\langle \text{stav} | \hat{A} | \text{stav} \rangle$$

# Vývoj systému

## ⊙ proces I – volný vývoj

$$|st\ t_0\rangle \quad \rightarrow \quad |st\ t_0\rangle = \hat{U}(t|t_0)|st\ t_0\rangle$$

## ⊙ proces II – redukce (kolaps) stavu

$$|st\rangle \quad \rightarrow \quad \left\{ \begin{array}{ll} |\text{red } a\rangle = \hat{P}_a|st\rangle & a \\ \vdots & \\ \vdots & \end{array} \right. \quad p(a) = \langle st|\hat{P}_a|st\rangle$$

# Statistická směs

- ⊙ **směs** = statistický soubor kvantově rozlišitelných  
ale klasicky nerozlišovaných stavů

$$\mathcal{S} = \{ |st\ 1\rangle, |st\ 2\rangle, |st\ 3\rangle, \dots \} \quad p_k = \langle st\ k | st\ k \rangle$$

- ⊙ měření bez čtení výsledku

$$|stav\rangle \rightarrow \mathcal{R} = \{ |m\rangle\langle m | stav \rangle \}_{m \in I}$$

- ⊙ střední hodnota pozorovatelné pro směs  $\mathcal{S}$

$$\langle \hat{A} \rangle = \sum_k \langle st\ k | \hat{A} | st\ k \rangle \quad - \text{vážený průměr středních hodnot}$$

# Efektivní popis statistické směsi

- ⊙ střední hodnota pozorovatelné pro směs  $\mathcal{S}$

$$\langle \hat{A} \rangle = \text{Tr}(\hat{A} \hat{D})$$

- ⊙ směs  $\mathcal{S}$  popsaná *operátorem hustoty*

$$\hat{D} = \sum_k |st\ k\rangle \langle st\ k| \quad \text{normalizace: } p(k) = \langle st\ k|st\ k\rangle$$

# Efektivní popis statistické směsi

- ◉ směs  $\mathcal{S}$  popsaná *operátorem hustoty*

$$\hat{D} = \sum_k |\text{st } k\rangle\langle \text{st } k| \quad \text{normalizace: } p(k) = \langle \text{st } k | \text{st } k \rangle$$

- ◉ vztah směsi  $\mathcal{S}$  a operátoru hustoty není jednoznačný

$$\begin{array}{l} \{|\uparrow\rangle, |\downarrow\rangle\} \\ \{|\rightarrow\rangle, |\leftarrow\rangle\} \end{array} \leftrightarrow \hat{D} = \frac{1}{2} \hat{\mathbb{1}}$$

(stavy normalizované na  $p = \frac{1}{2}$ )

- ◉ jedná se pouze o *efektivní* popis

# Speciální případy

- *čistý stav* – s jistotou máme stav  $|st\rangle$

$$\hat{D} = |st\rangle\langle st| \quad (p = \langle st|st\rangle = 1)$$

- *úplná neznalost* – stejná pravděpodobnost všech stavů

$$\hat{D} = \frac{1}{N} \hat{\mathbb{1}}$$

$N$  – dimenze prostoru = počet kompatibilních stavů

# Speciální případy

- *čistý stav* – s jistotou máme stav  $|st\rangle$

$$\hat{D} = |st\rangle\langle st| \qquad S = 0$$

- *úplná neznalost* – stejná pravděpodobnost všech stavů

$$\hat{D} = \frac{1}{N} \hat{\mathbb{1}} \qquad S = \log N$$

$N$  – dimenze prostoru = počet kompatibilních stavů

- míra neznalosti – *entropie směsi*

$$S = -\text{Tr}(\hat{D} \log \hat{D})$$



# Obecné kvantové měření

- ⊙ báze kompatibilních podprostorů  $\mathcal{H}_a$  s projektory  $\hat{P}_a$
- ⊙ proces měření – kolaps kvantového stavu

- před měřením:

$$|st\rangle$$

- po měření:

*výsledek*

*pravděpodobnost*

*výsledný stav*

$a$

$$p(a) = \langle st | \hat{P}_a | st \rangle$$

$$|\text{red } a\rangle = \hat{P}_a | st \rangle$$

# Obecné kvantové měření

- ⊙ báze kompatibilních podprostorů  $\mathcal{H}_a$  s projektory  $\hat{P}_a$
- ⊙ proces měření – kolaps směsi

- před měřením:

$$\hat{D}$$

- po měření:

*výsledek*

*pravděpodobnost*

*výsledný stav*

$a$

$$p(a) = \text{Tr}(\hat{P}_a \hat{D})$$

$$\hat{D}_{\text{red } a} = \hat{P}_a \hat{D} \hat{P}_a$$

# Obecné kvantové měření

- ◉ báze kompatibilních podprostorů  $\mathcal{H}_a$  s projektory  $\hat{P}_a$
- ◉ proces měření – kolaps směsi

- před měřením:

$$\hat{D}$$

- po měření:

*výsledek*

*pravděpodobnost*

*výsledný stav*

$a$

$$p(a) = \text{Tr}(\hat{P}_a \hat{D})$$

$$\hat{D}_{\text{red } a} = \hat{P}_a \hat{D} \hat{P}_a$$

- po měření bez čtení výsledku:

$$\hat{D}_{\text{red}} = \sum_a \hat{P}_a \hat{D} \hat{P}_a$$

# Skládání systémů – stavy

„svět“ skládající se ze dvou podsystémů (systém  $s$  a přístroj  $a$ )

- ◉ nekorelované stavy

$$|s: \uparrow\rangle |a: -\rangle$$

- ◉ korelované stavy

$$\alpha_{\uparrow} |s: \uparrow\rangle |a: \div\rangle + \alpha_{\downarrow} |s: \downarrow\rangle |a: \div\rangle$$

- ◉ obecný případ

$$\sum_{m,\mu} \alpha_{m,\mu} |s: m\rangle |a: \mu\rangle$$

# Skládání systémů – pozorovatelné

„svět“ skládající se ze dvou podsystémů (systém  $s$  a přístroj  $a$ )

- ◉ pozorovatelné na  $s$

$$\hat{A} = \hat{A}_s \otimes \hat{1}_a$$

- ◉ pozorovatelné na  $a$

$$\hat{B} = \hat{1}_s \otimes \hat{B}_a$$

- ◉ obecná pozorovatelná – není součinnového typu!

$$\hat{Q} = \sum_{m,\mu} \hat{A}_{sm} \otimes \hat{B}_{a\mu}$$