

QM-I-CV4 - Vzrovné řešení

ÚLOHA 1:

$$\hat{R} = \sum_{n=0}^{N-1} |n+1\rangle\langle n|$$

• $\hat{R}|m\rangle = \sum_{n=0}^{N-1} |n+1\rangle\langle n|m\rangle = \sum_{n=0}^{N-1} |n+1\rangle \delta_{mn} = |m+1\rangle$
 ortogonalita $\langle n|m\rangle = \delta_{mn}$

• $\hat{R}^2|m\rangle = \hat{R}(\hat{R}|m\rangle) = \hat{R}|m+1\rangle = \hat{R}|m+2\rangle$
 užití předchozích výsledků

• podobně $\hat{R}^k|m\rangle = |m+k\rangle$

• $\hat{R}^{-1}|m\rangle = ?$... platí $\hat{R}^{-1}\hat{R} = I$ tj; $\hat{R}^{-1}\hat{R}|m\rangle = |m\rangle$
 neboli $\hat{R}^{-1}|m+1\rangle = |m\rangle \quad \forall m$ tj; také pro $m = n-1$
 neboli $\hat{R}^{-1}|m\rangle = |m-1\rangle$ tj; platí i pro $k \leq 0$

• unitarita: $\hat{R}^\dagger = \left(\sum_n |n+1\rangle\langle n|\right)^\dagger = \sum_n |n\rangle\langle n+1|$ substituce $m = n+1$
 $= \sum_m |m-1\rangle\langle m| = \hat{R}^{-1}$ ✓

tj; normální operátor $[\hat{R}, \hat{R}^\dagger] = \hat{R}\hat{R}^{-1} - \hat{R}^{-1}\hat{R} = I - I = 0$

vlastní vektory a vlastní čísla \hat{R} ?

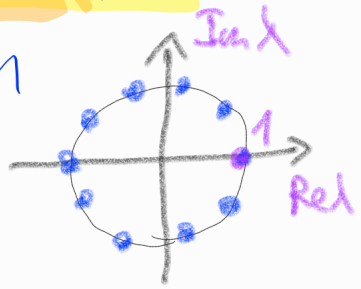
- VLASTNÍ ČÍSLA: (A) z charakteristické rovnice ...

matice $\hat{R} = \begin{pmatrix} 0 & & & 1 \\ 1 & 0 & & \\ & 1 & 0 & \\ & & 1 & 0 \\ & & & \ddots & \ddots \\ & & & & 1 & 0 \\ & & & & & \ddots & \ddots \\ & & & & & & 1 & 0 \\ & & & & & & & \ddots & \ddots \\ & & & & & & & & 1 & 0 \\ & & & & & & & & & \ddots & \ddots \end{pmatrix}$

$|\lambda I - \hat{R}| = \begin{vmatrix} \lambda & & & -1 \\ -1 & \lambda & & \\ & -1 & \lambda & \\ & & \ddots & \ddots & \ddots \\ 0 & & & -1 & \lambda \end{vmatrix} = \Delta_N(\lambda)$

rozvoj dle 1. řádku: $\Delta_N = \lambda^N - 1 = 0$ tj; $\lambda^N = 1$

neboli $\lambda_e = e^{i k_e}$ $k_e = \frac{2\pi}{N} e$ $e = 0, 1, 2, \dots, N-1$



- VLASTNÍ VEKTORY: $|\psi^{(e)}\rangle \equiv \sum_{n=0}^{N-1} \psi_n^{(e)} |n\rangle$

$\hat{R}|\psi\rangle = \sum_{n=0}^{N-1} \psi_n^{(e)} |n+1\rangle = \lambda |\psi\rangle = \lambda \sum_{n=0}^{N-1} \psi_n^{(e)} |n\rangle$ (*)

projekce (*) na $\langle m |$:
$$\sum_{n=0}^{N-1} \psi_n^{(e)} \underbrace{\langle m | m+1 \rangle}_{\delta_{m, m+1}} = \lambda \sum_{n=0}^{N-1} \psi_n^{(e)} \underbrace{\langle m | m \rangle}_{\delta_{m, m}}$$

tedy $\psi_{m+1}^{(e)} = \lambda \psi_m^{(e)}$... tedy $\psi_0^{(e)}$... libovolná konstanta C a

$$\psi_m^{(e)} = \lambda^{-1} \psi_{m-1}^{(e)} = \lambda^{-2} \psi_{m-2}^{(e)} = \dots = \lambda^{-m} C$$

načítá periodická podmínka, $C = \psi_0^{(e)} = \psi_N^{(e)} = \lambda^{-N} C$

to je konzistentní s podmínkou $\lambda^N = 1$, současně to lze chápat jako alternativní způsob nalezení vl. čísel.

NORMOVÁNÍ VLASNÍCH VEKTORŮ

$$1 = \langle \psi^{(e)} | \psi^{(e)} \rangle = \sum_n |\psi_n^{(e)}|^2 = \sum_n |C|^2 |\lambda|^{-2n} \quad \text{ale } |e^{ikl}| = 1$$

tedy $1 = \sum_n |C|^2 = N \cdot C^2 \Rightarrow C = \frac{1}{\sqrt{N}}$

ZÁVĚR: normované

$$|\psi^{(e)}\rangle = \frac{1}{\sqrt{N}} \sum_m e^{-ik_e m} |m\rangle$$

$$k_e = \frac{2\pi l}{N}$$

$l = 0, 1, \dots, N-1$

• vl. č. a vlastní vektory $\hat{A} = \frac{\hat{R} + \hat{R}^\dagger}{2}$ a $\hat{B} = \frac{\hat{R} - \hat{R}^\dagger}{2i}$

podle předchozí vl. č. $\hat{A} = \text{Re } \lambda_e = \cos k_e$ vl. č. $\hat{B} = \text{Im } \lambda_e = \sin k_e$
a vl. vektory jsou $|\psi^{(e)}\rangle$

ÚLOHA 2

$$\hat{X} = \sum_n \cos \frac{2\pi n}{N} |n\rangle\langle n|$$

$$\hat{Y} = \sum_n \sin \frac{2\pi n}{N} |n\rangle\langle n|$$

$$\hat{Z} = \hat{X} + i\hat{Y}$$

• vl. č. a vl. v. očívidně vl. v. jsou $|n\rangle$ (operátory diagon.)

a vl. č., $x = \cos \frac{2\pi n}{N}$ $y = \sin \frac{2\pi n}{N}$ $z = e^{\frac{2\pi i n}{N}} = x + iy$

všimněte si ... \hat{X} a \hat{Y} nejsou splněny vl. v. $\Rightarrow [\hat{X}, \hat{Y}] \neq 0 \Rightarrow [\hat{Z}, \hat{Z}^\dagger] \neq 0$
NORMÁLNÍ $\hat{Z}^\dagger = \hat{X} - i\hat{Y}$

• komutátory: $\{\hat{R}, \hat{A}, \hat{B}\}$ komutují každý s každým

a podobně $\{X, Y, Z\}$ komutují každá s každou
 z ostatních komutátorů odvedeme jen $[\hat{R}, \hat{Z}]$ ostatní podobně

$$[\hat{R}, \hat{Z}] = \left[\sum_n |n+1\rangle\langle n|, \sum_m e^{i\frac{2\pi m}{N}} |m\rangle\langle m| \right]$$

$$= \sum_n \sum_m e^{i\frac{2\pi m}{N}} \left(\delta_{nm} |n+1\rangle\langle m| - \delta_{n+1,m} |m\rangle\langle m| \right) =$$

$$= \sum_n e^{i\frac{2\pi n}{N}} |n+1\rangle\langle n| - \sum_m e^{i\frac{2\pi m}{N}} |m\rangle\langle m-1| = \sum_n e^{i\frac{2\pi n}{N}} (1 - e^{-i\frac{2\pi}{N}}) |n+1\rangle\langle n| \neq 0$$

subst. $m = n+1$

ÚLOHA 3 $\hat{H} = \sum_n \left(\alpha |n\rangle\langle n| + \beta |n+1\rangle\langle n| + \beta |n\rangle\langle n+1| \right)$

• Děkaázat, že \hat{A}, \hat{B} integrovatelné jsou:

uvědomíme si, že $\hat{I} = \sum_n |n\rangle\langle n|$ (relace úplnosti)

tedy $\hat{H} = \alpha \hat{I} + \beta (\hat{R} + \hat{R}^\dagger) = \alpha \hat{I} + \beta (\hat{R} + \hat{R}^{-1}) = f(\hat{R})$

ti \hat{H} je funkce \hat{R} kde $f(x) = \alpha + \beta(x + \frac{1}{x})$

ti $[\hat{H}, \hat{R}] = 0$ podobně $[\hat{H}, \hat{R}^\dagger] = [\hat{R}, \hat{H}]^\dagger = 0$

a tedy $[\hat{H}, \hat{A}] = [\hat{H}, \frac{\hat{R} + \hat{R}^\dagger}{2}] = 0$ a podobně $[\hat{H}, \hat{B}] = 0$

ti dle definice jsou to integrovatelné

• vlastní funkce a čísla \hat{H} :

\hat{H} je funkce $\hat{R} \Rightarrow$ ve n . jsou stejné ... $|\psi^{(n)}\rangle$

a vlastní čísla \hat{H} ... $E_e = f(\lambda_e) = f(e^{i k e}) = \alpha + \beta(e^{i k e} + e^{-i k e})$

ti $E_e = \alpha + 2\beta \cos k e$

System ve stavu $|m\rangle$ v čase $t=0$ + čas. vývoj

$$\text{platí } |m\rangle = \sum_e \langle \psi^{(e)} | m \rangle | \psi^{(e)} \rangle$$

$$\hookrightarrow \text{dle úlohy 1: } (\psi_m^e)^* = \frac{1}{\sqrt{N}} e^{ik_e m}$$

$$\text{tj. } |m\rangle = \frac{1}{\sqrt{N}} \sum_e e^{ik_e m} | \psi^{(e)} \rangle \quad \dots \text{ v čase } t=0$$

$$\text{pro } t>0: | \psi(t) \rangle = e^{-\frac{i}{\hbar} \hat{H} t} | m \rangle = \frac{1}{\sqrt{N}} \sum_e e^{ik_e m} e^{-\frac{i}{\hbar} E_e t} | \psi^{(e)} \rangle$$

pravděpodobnost nalezení částice v místě m pro $t>0$:

$$p_m = | \langle m | \psi(t) \rangle |^2 = \frac{1}{N} \left| \sum_e e^{ik_e m} e^{-\frac{i}{\hbar} E_e t} \underbrace{\langle m | \psi^{(e)} \rangle}_{e^{-ik_e m}} \right|^2$$

$$p_m = \frac{1}{N} \left| \sum_e e^{-\frac{i}{\hbar} E_e t} \right|^2 = \frac{1}{N} \left| \sum_e \exp\left(-\frac{2i}{\hbar} \text{cos } k_e\right) \right|^2$$

lze formulovat jako součin 2 některých komut. (kompatibilních) pozorovatelů \hat{X}, \hat{I} se určitě navzájem s touto pravděpodobnostní hodnotou

$$(x, y) = \left(\cos \frac{2\pi m}{N}, \sin \frac{2\pi m}{N} \right)$$