

Es ~~regida~~ regida por:

$$i\hbar \frac{d}{dt} |\psi(t)\rangle = H(t) |\psi(t)\rangle \quad \text{ESDT}$$

$$\Rightarrow -i\hbar \frac{d}{dt} \langle \psi(t) | = \langle \psi(t) | H(t)$$

- ESDT es lineal y homogénea \rightarrow ppio. de superposición
si $|\psi_1(t)\rangle$ y $|\psi_2(t)\rangle$ son solución $\Rightarrow \lambda_1 |\psi_1(t)\rangle + \lambda_2 |\psi_2(t)\rangle$ también

- $\frac{d}{dt} \langle \psi(t) | \psi(t) \rangle = 0 \quad \Leftarrow \text{ESDT}$
Evolución temporal unitaria

- Conservación de la densidad de probabilidad

$$\rho(\vec{r}, t) = |\psi(\vec{r}, t)|^2 \quad dP(\vec{r}, t) = \rho(\vec{r}, t) d^3r$$

Vale $\frac{\partial}{\partial t} \rho(\vec{r}, t) + \vec{\nabla} \cdot \vec{J}(\vec{r}, t) = 0$ conservación

con $\vec{J}(\vec{r}, t) = \frac{\hbar}{2mi} (\psi^* \vec{\nabla} \psi - \psi \nabla \psi^*) = \frac{\hbar}{m} \text{Re} \left[\psi^* \left(\frac{\hbar}{i} \vec{\nabla} \psi \right) \right]$

- Valor medio de un observable

$$\langle A \rangle(t) = \langle \psi(t) | A(t) | \psi(t) \rangle$$

$A(t)$ puede tener una dependencia temporal explícita (p.ej. el Hamilt. con campos externos dep. de t)

$$\text{ESDT} \Rightarrow \frac{d}{dt} \langle A \rangle(t) = \frac{i}{\hbar} \langle [A, H(t)] \rangle + \frac{\partial A}{\partial t}$$

Si $A = \vec{R}$ y $\vec{P} \Rightarrow$ teorema de Ehrenfest \Rightarrow análogo cuántico de la ley de Newton $\frac{d\langle \vec{R} \rangle}{dt} = \frac{1}{m} \langle \vec{P} \rangle$, $\frac{d\langle \vec{P} \rangle}{dt} = -\langle \vec{\nabla} V(\vec{R}) \rangle$

Sistemas conservativos : $H \neq H(t)$

$$H |\varphi_{ni}\rangle = E_n |\varphi_{ni}\rangle$$

$$|\psi(t)\rangle = \sum_{ni} c_{ni}(t) |\varphi_{ni}\rangle$$

$\hookrightarrow \langle \varphi_{ni} | \psi(t) \rangle$

$$\text{ESDT: } i\hbar \frac{d}{dt} |\psi(t)\rangle = H |\psi(t)\rangle$$

Proyectar sobre $\langle \varphi_{ni} |$: $i\hbar \frac{d}{dt} \langle \varphi_{ni} | \psi(t) \rangle = \underbrace{\langle \varphi_{ni} | H | \psi(t) \rangle}_{E_n \langle \varphi_{ni} |}$

$$\Rightarrow i\hbar \frac{d}{dt} c_{ni}(t) = E_n c_{ni}(t)$$

$$\Rightarrow c_{ni}(t) = c_{ni}(t_0) e^{-iE_n(t-t_0)/\hbar}$$

$$\Rightarrow \left[|\psi(t)\rangle = \sum_{ni} c_{ni}(t_0) e^{-iE_n(t-t_0)/\hbar} |\varphi_{ni}\rangle \right]$$

Estados estacionarios

Si $|\psi(t_0)\rangle$ es autestado de H con E_n :

$$\Rightarrow |\psi(t_0)\rangle = \sum_i c_{ni}(t_0) |\varphi_{ni}\rangle$$

otros $c_{mi}(t_0)$ con $m \neq n$ son cero.

$$\Rightarrow |\psi(t)\rangle = \sum_i c_{ni}(t_0) e^{-iE_n(t-t_0)/\hbar} |\varphi_{ni}\rangle$$

$$= \underbrace{e^{-iE_n(t-t_0)/\hbar}}_{\text{fase global}} \sum_i c_{ni}(t_0) |\varphi_{ni}\rangle \quad \text{no varía en el } t.$$

$= e^{-iE_n(t-t_0)/\hbar} |\psi(t_0)\rangle$

Constantes de movimiento

Sea obs. A tq: $\frac{\partial A}{\partial t} = 0$

$$[A, H] = 0$$

$$1) \frac{d\langle A \rangle}{dt} = \frac{d}{dt} \langle \psi(t) | A | \psi(t) \rangle = 0 \Rightarrow A \text{ es const. de movimiento.}$$

\forall estado

2) Los autovalores de A son "buenos números cuánticos".

3) La prob. de medir a_p es indep. de t . en $|\psi(t)\rangle$ general.

Supongamos: $H | \varphi_{npi} \rangle = E_n | \varphi_{npi} \rangle$

$$A | \varphi_{npi} \rangle = a_p | \varphi_{npi} \rangle$$

$$|\psi(t_0)\rangle = \sum_{npi} c_{npi}(t_0) |npi\rangle$$

$$\Rightarrow |\psi(t)\rangle = \sum_{npi} \underbrace{c_{npi}(t_0) e^{-iE_n(t-t_0)}}_{c_{npi}(t)} |npi\rangle$$

La probabilidad de medir a_p ^{en instante} ~~en tiempo~~ t

$$P(a_p, t) = \sum_{ni} |c_{npi}(t)|^2 = \sum_{ni} |c_{npi}(t_0)|^2 \quad |||$$

indep. de t

③ Buen número cuántico

Si en particular $|\psi(t_0)\rangle = |npi\rangle$ Tenemos

$$P(a_p, t) = 1 \quad \text{indep. de } t$$

(el estado sigue siendo autoestado de A)

\Rightarrow vemos que el autovalor a_p es una "etiqueta" que permanece, decimos que es un buen número cuántico.

Frecuencias de Bohr (Leer III-D-2-d)

Sea un obs. B cualquiera.

Vimos que la evolución de su valor ^(medio) en un estado $|\psi(t)\rangle$ se puede obtener como:

$$\frac{d}{dt} \langle B \rangle = \frac{1}{i\hbar} \langle [B, H] \rangle + \left\langle \frac{\partial B}{\partial t} \right\rangle$$

Encontremos una expresión más explícita de $\langle B \rangle(t)$

Expandimos $|\psi(t)\rangle$: $(H|\varphi_{ni}\rangle = E_n|\varphi_{ni}\rangle)$

$$|\psi(t)\rangle = \sum_n \sum_i c_{ni}(t_0) e^{-iE_n(t-t_0)} |\varphi_{ni}\rangle$$

Conjugamos:

$$\langle \psi(t) | = \sum_m \sum_j c_{mj}^*(t_0) e^{iE_m(t-t_0)} \langle \varphi_{mj} |$$

Calculamos $\langle \psi(t) | B | \psi(t) \rangle$:

$$\langle \psi(t) | B | \psi(t) \rangle = \sum_{ni} \sum_{mj} c_{mj}^*(t_0) c_{ni}(t_0) \langle \varphi_{mj} | B | \varphi_{ni} \rangle e^{i(E_m - E_n)t/\hbar}$$

~~Si~~ Si $B \neq B(t) \Rightarrow$ suma de términos oscilatorios

con $\omega_{mn} \equiv \frac{E_m - E_n}{\hbar}$ frecuencias de Bohr

Notar: ω_{mn} son independientes de B , solo dependen del Hamiltoniano.

B aparece en los "pesos" dados por $\langle \varphi_{mj} | B | \varphi_{ni} \rangle$.

Regla de selección

Si $\langle \varphi_{mj} | B | \varphi_{ni} \rangle = 0 \Rightarrow W_{mn}$ estará ausente.

Esto está relacionado con la capacidad de emitir o absorber en ciertas condiciones (en presencia de un H' que contenga a B)

Operador evolución

25/08/2015

Como ESDT es lineal, podremos escribir:

$$|\psi(t)\rangle = U(t, t_0) |\psi(t_0)\rangle$$

Propiedades

1) $U(t_0, t_0) = \mathbb{1}$

2) $i\hbar \frac{d}{dt} U(t, t_0) |\psi(t_0)\rangle = H(t) U(t, t_0) |\psi(t_0)\rangle \quad \forall |\psi(t_0)\rangle$

$$\Rightarrow i\hbar \frac{\partial}{\partial t} U(t, t_0) = H(t) U(t, t_0)$$

Ver acá punto (7), caso conservativo [acá sabemos resolver]

3) $U(t, t_0) = \mathbb{1} - \frac{i}{\hbar} \int_{t_0}^t dt' H(t') U(t', t_0)$ ecuación integral

4) $|\psi(t)\rangle = U(t, t') U(t', t'') U(t'', t''') \dots U(t''', t_0) |\psi(t_0)\rangle$
 $= U(t, t_0) U(t_0, t'') \dots U(t_2, t_1) U(t_1, t_0)$

5) $U(t, t') U(t', t) = \mathbb{1}$

$$\Rightarrow U(t', t) = U^{-1}(t, t')$$



6) Operador de evolución infinitesimal

$$\text{Sea } dt = t - t_0 \quad i\hbar \frac{d}{dt} |\psi(t)\rangle = \frac{i\hbar}{dt} (|\psi(t+dt)\rangle - |\psi(t)\rangle)$$

$$\begin{aligned} d|\psi(t)\rangle &= |\psi(t+dt)\rangle - |\psi(t)\rangle = H(t) |\psi(t)\rangle dt \\ &= -\frac{i}{\hbar} H(t) |\psi(t)\rangle dt \end{aligned}$$

$$\Rightarrow |\psi(t+dt)\rangle = \left(\mathbb{1} - \frac{i}{\hbar} H(t) dt \right) |\psi(t)\rangle$$

$$\Rightarrow \text{[scribble]} \quad U(t+dt, t)$$

Como $H(t)$ es hermitico $\Rightarrow U(t+dt, t)$ unitario

y como PARA EVOLUCIÓN DURANTE TIEMPO FINITO:

~~U~~ $U(t, t_0)$ es producto de $U(t+dt, t)$ unitarios

$\Rightarrow U(t, t_0)$ es unitario.

$$\Leftrightarrow U^\dagger(t, t_0) = U^{-1}(t, t_0) = U(t_0, t)$$

Conserva la norma de $|\psi(t)\rangle$ - ya lo sabíamos.

7) Caso conservativo $[H \neq H(t)]$

La ecuación diferencial $i\hbar \frac{\partial}{\partial t} U(t, t_0) = H U(t, t_0)$ se puede integrar:

$$U(t, t_0) = e^{-i H (t-t_0) / \hbar}$$

$$\text{Ej. simple: } U(t, t_0) |\varphi_{ni}\rangle = e^{-i H (t-t_0) / \hbar} |\varphi_{ni}\rangle$$

$$|\psi(t)\rangle = \sum_{ni} c_{ni}(t_0) |\varphi_{ni}\rangle = e^{-i E_n (t-t_0) / \hbar} |\varphi_{ni}\rangle$$

Hacer $U(t, t_0) |\psi(t_0)\rangle$ y obtener expresión de $|\psi(t)\rangle$

Operadores unitarios (C_{II})

Dar esto antes
de $U(t, t_0)$

Def: U es unitario si $U^{-1} = U^\dagger$

o sea $U^\dagger U = U U^\dagger = \mathbb{1}$

Teo: U conserva el producto escalar:

Sean $|\psi_1\rangle, |\psi_2\rangle \in E$. Aplicando U :

$$|\tilde{\psi}_1\rangle = U |\psi_1\rangle$$

$$|\tilde{\psi}_2\rangle = U |\psi_2\rangle$$

El producto escalar de los Transformados es:

$$\langle \tilde{\psi}_1 | \tilde{\psi}_2 \rangle = \langle \psi_1 | \underbrace{U^\dagger U}_{\mathbb{1}} | \psi_2 \rangle = \langle \psi_1 | \psi_2 \rangle \quad |||$$

En particular, U conserva la norma $\langle \tilde{\psi} | \tilde{\psi} \rangle = \langle \psi | \psi \rangle$

Propiedades

~~Prop~~ 1) Sea A hermítico $\Rightarrow T = e^{iA}$ es unitario

$$T^\dagger = (e^{iA})^\dagger = \left(\sum_n \frac{(iA)^n}{n!} \right)^\dagger = \sum_n \frac{(-iA^\dagger)^n}{n!} = \text{[scribble]}$$

$$= \sum_n \frac{(-iA)^n}{n!} = e^{-iA} \rightarrow \begin{aligned} T^\dagger T &= e^{-iA} e^{iA} = \mathbb{1} \\ T T^\dagger &= e^{iA} e^{-iA} = \mathbb{1} \end{aligned}$$

2) Si U, V son unitarios $\rightarrow UV$ también.

3) U es unitario \Leftrightarrow ~~[scribble]~~

U aplicado a base $\{|\nu_i\rangle\}$

da otra base $\{U|\nu_i\rangle\}$

4) Si U es unitario \Rightarrow su matriz $[U]_{ij} = \langle \nu_i | U | \nu_j \rangle$ es unitaria
Ej: Matriz de una rotación [scribble].

5) Sea U op. unitario \Rightarrow sus autovalores satisfacen $u = e^{i\varphi}$, $\varphi \in \mathbb{R}$

Notar: $|u| = 1$

$$U|u\rangle = u|u\rangle \leftrightarrow \langle u|U^\dagger = u^*\langle u|$$

$$\Rightarrow \langle u|U^{-1}U|u\rangle = u^*u\langle u|u\rangle \xrightarrow{U^{-1}} 1 = u^*u = |u|^2$$

Transformaciones unitarias de operadores

Sobre un operador A , aplicamos el operador unitario U así:

$$\tilde{A} = U A U^\dagger$$

Properties

1) Sea $\{|v_i\rangle\}$ una base de E .

$$\text{Aplicando } U: U|v_i\rangle = |\tilde{v}_i\rangle \quad (\Rightarrow \langle v_i|U^\dagger = \langle \tilde{v}_i|)$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow \langle \tilde{v}_i | \tilde{A} | \tilde{v}_j \rangle &= \langle v_i | U^\dagger U A U^\dagger U | v_j \rangle \\ &= \langle v_i | A | v_j \rangle \end{aligned}$$

\Rightarrow los elementos de matriz de ~~operadores~~ no cambian al aplicar la transformación U a ~~operadores~~ y estados.

2) En particular, si $|\alpha_n\rangle$ es / $A|\alpha_n\rangle = \alpha_n|\alpha_n\rangle$

~~$U|\alpha_n\rangle = |\tilde{\alpha}_n\rangle$~~ Sea $|\tilde{\alpha}_n\rangle = U|\alpha_n\rangle$

~~$U A U^\dagger U|\alpha_n\rangle = U A |\alpha_n\rangle = \alpha_n U|\alpha_n\rangle = \alpha_n |\tilde{\alpha}_n\rangle$~~ $\Rightarrow \tilde{A}|\tilde{\alpha}_n\rangle = U A U^\dagger U|\alpha_n\rangle$

$$= U A |\alpha_n\rangle = \alpha_n U|\alpha_n\rangle = \alpha_n |\tilde{\alpha}_n\rangle$$

$|\tilde{\alpha}_n\rangle$ es autoestado de \tilde{A} con mismo autovalor α_n .

3) $\tilde{F}(A) = F(\tilde{A})$

Operador unitario infinitesimal

Sea $U(\epsilon)$ op. unitario / $U(\epsilon) \xrightarrow{\epsilon \rightarrow 0} \mathbb{1}$

$$\Rightarrow U(\epsilon) = \mathbb{1} + \epsilon G + \dots$$

$$\Rightarrow G \text{ es anti-hermítico : } G^\dagger = -G$$

Let $F = iG$. Se obtiene:

$$\begin{cases} U(\epsilon) = \mathbb{1} - i\epsilon F \\ \tilde{A} - A = -i\epsilon [F, A] \end{cases}$$

(Complemento G_{III})

Representaciones de Schrödinger y Heisenberg

Con la ESDT y las reglas de cuantización (para definir ~~observables~~ observables) introducimos la "representación de Schrödinger".

Estado $|\psi(t)\rangle$ evoluciona y operadores $A(\vec{R}, \vec{P})$ no.

Notación: $|\psi_s(t)\rangle$

Evolución Temporal:

$$\left. \begin{aligned} |\psi_s(t)\rangle &= U(t, t_0) |\psi_s(t_0)\rangle \\ \text{como } U(t, t_0)^{-1} &= U^\dagger(t, t_0) \end{aligned} \right\} |\psi_s(t_0)\rangle = U^\dagger(t, t_0) |\psi_s(t)\rangle$$

Definimos: $|\Psi_H\rangle = U^\dagger(t, t_0) |\Psi_S(t)\rangle = |\Psi_S(t_0)\rangle$

En la representación de Heisenberg el estado no evoluciona.

Para q las predicciones físicas no cambien debemos transformar los operadores. ~~Definimos~~

Aplicamos la forma genral de transformaciones

unitarias: $(|\tilde{\psi}\rangle = U|\psi\rangle, \tilde{A} = UAU^\dagger)$

$$A_H(t) = U^\dagger(t, t_0) A_S(t) U(t, t_0)$$

Caso conservativo: $H_S \neq H_S(t) \Rightarrow U(t, t_0) = e^{-iH_S(t-t_0)/\hbar}$

si $[A_S, H_S] = 0$ y $A_S \neq A_S(t)$

$$\Rightarrow [A_S, U(t, t_0)] = 0 \Rightarrow A_H(t) = A_S$$

(In particular: $H_H = H_S$)

$\Rightarrow A_H \neq A_H(t) \rightarrow$ es constante de movimiento
(el estado también está quieto)

Ecuación de movimiento de Heisenberg

Sea $A(t)$, $H_S(t)$ generales.

$$\frac{d}{dt} A_H(t) = \frac{d}{dt} [U^\dagger(t, t_0) A_S(t) U(t, t_0)]$$

$$= \frac{dU^\dagger(t, t_0)}{dt} A_s(t) U(t, t_0) + U^\dagger(t, t_0) \frac{dA_s(t)}{dt} U(t, t_0) \\ + U^\dagger(t, t_0) A_s(t) \frac{dU(t, t_0)}{dt}$$

$$\left. \begin{aligned} \frac{dU(t, t_0)}{dt} &= \frac{1}{i\hbar} H_s(t) U(t, t_0) \\ \frac{dU^\dagger(t, t_0)}{dt} &= -\frac{1}{i\hbar} U^\dagger(t, t_0) H_s(t) \end{aligned} \right\}$$

$$\frac{dA_H(t)}{dt} = -\frac{1}{i\hbar} \cancel{U^\dagger(t, t_0)} U^\dagger(t, t_0) \overset{H_s(t)}{A_s(t)} U(t, t_0) \\ + U^\dagger(t, t_0) \frac{dA_s(t)}{dt} U(t, t_0)$$

$$+ \frac{1}{i\hbar} U^\dagger(t, t_0) A_s(t) H_s(t) U(t, t_0)$$

$$\cancel{U^\dagger(t, t_0) A_s(t)} \text{ Insertar } U(t, t_0) U^\dagger(t, t_0)$$

$$= -\frac{1}{i\hbar} \underbrace{U^\dagger(t, t_0) H_s(t) U(t, t_0)}_{H_H(t)} \underbrace{U^\dagger(t, t_0) A_s(t) U(t, t_0)}_{A_H(t)}$$

$$+ U^\dagger(t, t_0) \frac{dA_s(t)}{dt} U(t, t_0)$$

$$+ \frac{1}{i\hbar} \underbrace{U^\dagger(t, t_0) A_s(t) U(t, t_0)}_{A_H(t)} \underbrace{U^\dagger(t, t_0) H_s(t) U(t, t_0)}_{H_H(t)}$$

$$= \frac{1}{i\hbar} \left[A_H(t), H_H(t) \right] + \cancel{U^\dagger(t, t_0)} \left[\frac{dA_s(t)}{dt} \right]_H$$

$$\Rightarrow i\hbar \frac{dA_H(t)}{dt} = \left[A_H(t), H_H(t) \right] + i\hbar \left(\frac{dA_s(t)}{dt} \right)_H$$

Análogo clásico: Generalización del Teorema de Ehrenfest

$$\text{Sea } H_S(t) = \frac{P_S^2}{2m} + V(X_S, t)$$

$$H_H(t) = \frac{P_H^2}{2m} + V(X_H, t)$$

$$\widetilde{F(A)} = F(\tilde{A})$$

$$\blacksquare \quad i\hbar \frac{d}{dt} X_H(t) = [X_H(t), H_H(t)]$$

$$[X_H(t), H_H(t)] = \left[X_H(t), \frac{P_H(t)^2}{2m} \right]$$

$$= \frac{1}{2m} P_H(t) \underbrace{[X_H(t), P_H(t)]}_{i\hbar} + \frac{1}{2m} [X_H(t), P_H(t)] P_H(t)$$

$$= \frac{i\hbar}{m} P_H(t) \Rightarrow \frac{d}{dt} X_H(t) = \frac{1}{m} P_H(t)$$

$$\gamma \quad \frac{d}{dt} P_H(t) = -\frac{\partial V}{\partial x}(X_H, t)$$

$$[P, G(x)] = -i\hbar G'(x) \quad (48) - B_{II}$$