

15/6/16

Las representaciones $\{|\vec{r}\rangle\}$ y $\{|\vec{p}\rangle\}$

El espacio de Hilbert para una partícula con 3 grados de libertad espaciales es \mathcal{F} , el espacio de las funciones de onda "suaves" de cuadrado integrable.

Vimos las bases especiales:

$$\xi_{\vec{r}_0}(\vec{r}) = \delta(\vec{r} - \vec{r}_0) \quad v_{\vec{p}_0}(\vec{r}) = \frac{1}{(2\pi\hbar)^{3/2}} e^{i\vec{p}_0 \cdot \vec{r}/\hbar}$$

Teníamos la correspondencia $\psi(\vec{r}) \rightarrow |\psi\rangle$

A pesar de que no son verdaderas funciones de onda les asociamos kets en $\mathcal{E}_{\vec{r}}$:

$$\xi_{\vec{r}_0}(\vec{r}) \longleftrightarrow |\vec{r}_0\rangle$$

$$v_{\vec{p}_0}(\vec{r}) \longleftrightarrow |\vec{p}_0\rangle$$

Estos forman kets forman dos bases o "representaciones" muy útiles en $\mathcal{E}_{\vec{r}}$

$\{|\vec{r}_0\rangle\}$: representación de coordenadas.

$\{|\vec{p}_0\rangle\}$: representación de momentos.

Estas bases tienen índices continuos \vec{r}_0 y \vec{p}_0 .

Ya vimos la ortonormalidad y relaciones de clausura:

$$\langle \vec{r}_0 | \vec{r}'_0 \rangle = \delta(\vec{r}_0 - \vec{r}'_0)$$

$$\int d^3r_0 |\vec{r}_0\rangle \langle \vec{r}_0| = \mathbb{I}$$

$$\langle \vec{p}_0 | \vec{p}'_0 \rangle = \delta(\vec{p}_0 - \vec{p}'_0)$$

$$\int d^3p_0 |\vec{p}_0\rangle \langle \vec{p}_0| = \mathbb{I}$$

donde $\langle \vec{r}_0 | \vec{r}'_0 \rangle = \int d^3r \xi_{\vec{r}_0}^*(\vec{r}) \xi_{\vec{r}'_0}(\vec{r}) = \int d^3r \delta(\vec{r} - \vec{r}_0) \delta(\vec{r} - \vec{r}'_0)$

$$\langle \vec{p}_0 | \vec{p}'_0 \rangle = \int d^3r v_{\vec{p}_0}^*(\vec{r}) v_{\vec{p}'_0}(\vec{r}) = \frac{1}{(2\pi\hbar)^3} \int d^3r e^{-i\vec{p}_0 \cdot \vec{r}/\hbar} e^{i\vec{p}'_0 \cdot \vec{r}/\hbar}$$

16/6/16

Componentes de un ket $|\psi\rangle$ en bases $\{|\vec{r}_0\rangle\}$, $\{|\vec{p}_0\rangle\}$ (19)

$$\begin{aligned}
 |\psi\rangle &= \Pi |\psi\rangle = \int d^3r_0 |\vec{r}_0\rangle \langle \vec{r}_0 | \psi \rangle \\
 &= \int d^3r_0 |\vec{r}_0\rangle \int d^3r \xi^*(\vec{r}) \psi(\vec{r}) \\
 &= \int d^3r_0 |\vec{r}_0\rangle \int d^3r \delta(\vec{r} - \vec{r}_0) \psi(\vec{r}) \\
 &= \int d^3r_0 \psi(\vec{r}_0) |\vec{r}_0\rangle
 \end{aligned}$$

Entonces $\psi(\vec{r}_0)$ es el coeficiente de $|\psi\rangle$ en su expansión en la base $\{|\vec{r}_0\rangle\}$.

o podemos decir: ①

(ver ② abajo)

$$\begin{aligned}
 |\psi\rangle &= \Pi |\psi\rangle = \int d^3p_0 |\vec{p}_0\rangle \langle \vec{p}_0 | \psi \rangle \\
 &= \int d^3p_0 |\vec{p}_0\rangle \int v_{\vec{p}_0}^*(\vec{r}) \psi(\vec{r}) d^3r \\
 &= \int d^3p_0 |\vec{p}_0\rangle \int d^3r \frac{e^{i\vec{p}_0 \cdot \vec{r}/\hbar}}{(2\pi\hbar)^{3/2}} \psi(\vec{r}) \\
 &= \int d^3p_0 \bar{\psi}(\vec{p}_0) |\vec{p}_0\rangle
 \end{aligned}$$

→ ②

$\bar{\psi}(\vec{p}_0)$ es el coeficiente en la base $\{|\vec{p}_0\rangle\}$

Ya podemos quitar el ~~cerito~~ cerito y escribir directamente los estados de la base como $\{|\vec{r}\rangle\}$ y $\{|\vec{p}\rangle\}$.

$$\begin{aligned}
 \langle \vec{r} | \psi \rangle &= \psi(\vec{r}) \quad ① \quad \langle \vec{r} | \psi \rangle = \int d^3r_0 \psi(\vec{r}_0) \langle \vec{r} | \vec{r}_0 \rangle = \psi(\vec{r}) \\
 \langle \vec{p} | \psi \rangle &= \bar{\psi}(\vec{p}) \quad ② \quad \langle \vec{p} | \psi \rangle = \int d^3p_0 \bar{\psi}(\vec{p}_0) \langle \vec{p} | \vec{p}_0 \rangle = \bar{\psi}(\vec{p})
 \end{aligned}$$

16/6/16

Operador posición $\vec{R} = (x, y, z)$

(20)

Sabemos como actúa sobre las funciones de onda:

$$\hat{x} \psi(\vec{r}) = x \psi(\vec{r}) = \psi'(\vec{r})$$

Su acción sobre el ket $| \psi \rangle$ está dada por eso:

~~$$\hat{x} | \psi \rangle = | \psi' \rangle$$~~

$$\Rightarrow \langle \vec{r} | \hat{x} | \psi \rangle = \langle \vec{r} | \psi' \rangle = \psi'(\vec{r}) = x \psi(\vec{r})$$

~~expresión de la función de onda~~

22/6/16

En la representación $\{ | \vec{r} \rangle \}$, \hat{x} actúa multiplicando por x .

Lo definimos como operador que actúa sobre los kets de $E_{\vec{r}}$ a través de su acción en la representación $\{ | \vec{r} \rangle \}$.

Análogamente:

$$\langle \vec{r} | x | \psi \rangle = x \langle \vec{r} | \psi \rangle$$

$$\langle \vec{r} | y | \psi \rangle = y \langle \vec{r} | \psi \rangle$$

$$\langle \vec{r} | z | \psi \rangle = z \langle \vec{r} | \psi \rangle$$

donde $\vec{r} = (x, y, z)$

Podemos pensar a los operadores x, y, z como "componentes" de un "operador vectorial", \vec{R} .

Después veremos la justificación, cuando estudiemos las rotaciones.

Elemento de matriz de X

$$\begin{aligned} \langle \psi | x | \psi \rangle &= \langle \psi | \mathbb{I} x | \psi \rangle = \langle \psi | \left(\int_{-\infty}^{\infty} dr | \vec{r} \rangle \langle \vec{r} | \right) x | \psi \rangle \\ &= \int_{-\infty}^{\infty} dr \langle \psi | \vec{r} \rangle \langle \vec{r} | x | \psi \rangle = \int_{-\infty}^{\infty} dr \psi^*(\vec{r}) x \psi(\vec{r}) \end{aligned}$$

Operador momento $\vec{P} = (P_x, P_y, P_z)$

Se define \vec{P} por su acción en la representación $\{\lvert \vec{p} \rangle\}$:

$$\langle \vec{p} | P_x | \psi \rangle = P_x \langle \vec{p} | \psi \rangle = P_x \bar{\Psi}(\vec{p})$$

$$\langle \vec{p} | P_y | \psi \rangle = P_y \langle \vec{p} | \psi \rangle = P_y \bar{\Psi}(\vec{p})$$

$$\langle \vec{p} | P_z | \psi \rangle = P_z \langle \vec{p} | \psi \rangle = P_z \bar{\Psi}(\vec{p})$$

Es importante conocer su acción en la representación $\{\lvert \vec{r} \rangle\}$

$$\langle \vec{r} | P_x | \psi \rangle = \int d^3p \langle \vec{r} | \vec{p} \rangle \langle \vec{p} | P_x | \psi \rangle$$

$$= \frac{1}{(2\pi\hbar)^{3/2}} \int d^3p e^{i\vec{p} \cdot \vec{r}/\hbar} \underbrace{P_x \bar{\Psi}(\vec{p})}_{\text{A}} = \frac{\hbar}{i} \frac{\partial}{\partial x} \Psi(\vec{r})$$

Esto es la transformada de Fourier de $P_x \bar{\Psi}(\vec{p})$.

Se puede ver que:

$$\begin{aligned} \mathcal{F} \left[\frac{d^n}{dx^n} \Psi \right] &= \left(\frac{iP_x}{\hbar} \right)^n \bar{\Psi}(\vec{p}) \\ \Rightarrow \frac{\hbar}{i} \mathcal{F} \left[\frac{\partial}{\partial x} \Psi \right] &= P_x \bar{\Psi}(\vec{p}) \end{aligned}$$

$$\frac{1}{(2\pi\hbar)^{3/2}} \int d^3x e^{-i\vec{p}\vec{x}/\hbar} \frac{\hbar}{i} \frac{\partial}{\partial x} \Psi(\vec{x}) = P_x \bar{\Psi}(\vec{p})$$

$$\Rightarrow \langle \vec{r} | P_x | \psi \rangle = \boxed{\int d^3p \int d^3x \frac{\hbar}{i} \frac{\partial}{\partial x} \Psi(\vec{x})}$$

$$= \frac{1}{(2\pi\hbar)^{3/2}} \int d^3p e^{i\vec{p}\vec{r}/\hbar} \frac{1}{(2\pi\hbar)^{3/2}} \int d^3r' e^{-i\vec{p}\vec{r}'/\hbar} \frac{\hbar}{i} \frac{\partial}{\partial x'} \Psi(\vec{r}')$$

$$\begin{aligned}
 &= \frac{1}{(2\pi\hbar)^3} \int d^3r' \frac{\hbar}{i} \frac{\partial}{\partial x^i} \psi(\vec{r}') \int d^3p e^{i\vec{p} \cdot (\vec{r} - \vec{r}')/\hbar} \\
 &= \int d^3r' \frac{\hbar}{i} \frac{\partial}{\partial x^i} \psi(\vec{r}') \delta(\vec{r}' - \vec{r}) = \frac{\hbar}{i} \frac{\partial}{\partial x^i} \psi(\vec{r})
 \end{aligned} \tag{E-26}$$

23/6/16

O sea, en la representación $\{|\vec{r}\rangle\}$:

$$\vec{P} \longrightarrow \frac{\hbar}{i} \vec{\nabla}$$

Elemento de matriz de \tilde{P}_x calculado usando $\{|\vec{r}\rangle\}$

$$\begin{aligned}
 \langle \psi | P_x | \psi \rangle &= \int d^3r \langle \psi | \vec{r} \rangle \langle \vec{r} | P | \psi \rangle \\
 &= \int d^3r \varphi^*(\vec{r}) \frac{\hbar}{i} \frac{\partial}{\partial x} \psi(\vec{r})
 \end{aligned}$$

Relación fundamental: $[x, P_x] = i\hbar$

$$\begin{aligned}
 \langle \vec{r} | [x, P_x] | \psi \rangle &= \langle \vec{r} | x P_x - P_x x | \psi \rangle \\
 &= x \langle \vec{r} | P_x | \psi \rangle - \frac{\hbar}{i} \frac{\partial}{\partial x} \langle \vec{r} | x | \psi \rangle \\
 &= \frac{\hbar}{i} x \frac{\partial}{\partial x} \langle \vec{r} | \psi \rangle - \frac{\hbar}{i} \frac{\partial}{\partial x} x \langle \vec{r} | \psi \rangle \\
 &= i\hbar \langle \vec{r} | \psi \rangle
 \end{aligned}$$

Válido para todo $|\psi\rangle$ y $|\vec{r}\rangle$

$$[x, P_x] = i\hbar \mathbb{1}$$

Relaciones Canónicas de commutación:

$$[R_i, R_j] = 0$$

$$[R_i, P_j] = 0$$

$$[R_i, P_j] = i\hbar S_{ij}$$

 $i, j = 1, 2, 3$

Hermiticidad de R : y P_i

$$\begin{aligned} \langle \psi | \times | \psi \rangle &= \int d\vec{r} \psi^*(\vec{r}) \times \psi(\vec{r}) \\ &= \left[\int d\vec{r} \psi^*(\vec{r}) \times \psi(\vec{r}) \right]^* \\ &= \langle \psi | \times | \psi \rangle^* \quad // \end{aligned}$$

Hermiticidad de P_x :

$$\begin{aligned} \langle \psi | P_x | \psi \rangle &= \int d\vec{r} \psi^*(\vec{r}) \left[\frac{\hbar}{i} \frac{\partial}{\partial x} \right] \psi(\vec{r}) \\ &= \frac{\hbar}{i} \int dy dz \int_{-\infty}^{\infty} dx \psi^*(\vec{r}) \frac{\partial}{\partial x} \psi(\vec{r}) \\ &= \frac{\hbar}{i} \int dy dz \left[\underbrace{\psi^*(\vec{r}) \psi(\vec{r})}_{x=-\infty}^{x=\infty} - \int_{-\infty}^{\infty} dx \psi(\vec{r}) \frac{\partial}{\partial x} \psi^*(\vec{r}) \right] \\ &\quad \text{las funciones de onda tienden a cero en } x \rightarrow \pm \infty \\ &= -\frac{\hbar}{i} \int d\vec{r} \psi(\vec{r}) \frac{\partial}{\partial x} \psi^* \\ &= \left[\frac{\hbar}{i} \int d\vec{r} \psi^*(\vec{r}) \frac{\partial}{\partial x} \psi(\vec{r}) \right]^* = \langle \psi | P_x | \psi \rangle^* \end{aligned}$$

Autovectores de X

Vimos: $\langle \vec{r} | \times | \psi \rangle = x \langle \vec{r} | \psi \rangle$

Entonces: cuánto vale $\times | \vec{r}_0 \rangle$?

$$\langle \vec{r} | \times | \vec{r}_0 \rangle = x \langle \vec{r} | \vec{r}_0 \rangle = x \delta(\vec{r} - \vec{r}_0) = x_0 \delta(\vec{r} - \vec{r}_0) = x_0 \langle \vec{r} | \vec{r}_0 \rangle$$

$$\Rightarrow \times | \vec{r}_0 \rangle = x_0 | \vec{r}_0 \rangle, \text{ en gral: } \begin{cases} x | \vec{r} \rangle = x | \vec{r} \rangle \\ y | \vec{r} \rangle = y | \vec{r} \rangle \\ z | \vec{r} \rangle = z | \vec{r} \rangle \end{cases} \quad \forall \vec{r}$$

Entonces, $|\vec{r}\rangle$ es autovector común de X, Y, Z ,

que comutan entre sí. Los "índices" que etiquetan el estado son (x, y, z) . ~~xyz~~ \rightarrow es una cosa.

Autovectores de \vec{P}

Lo mismo ocurre con los autovectores de P_x, P_y y P_z .

24/6/2016

Trabajando en la representación $\{|\vec{p}\rangle\}$ se obtiene:

$$P_x |\vec{p}\rangle = p_x |\vec{p}\rangle$$

$$P_y |\vec{p}\rangle = p_y |\vec{p}\rangle$$

$$P_z |\vec{p}\rangle = p_z |\vec{p}\rangle$$

Notar que esto mismo se puede demostrar trabajando en la representación $\{|\vec{r}\rangle\}$:

$$\langle \vec{r} | P_x | \vec{p} \rangle = \frac{\hbar z}{i \partial x} \langle \vec{r} | \vec{p} \rangle = \frac{\hbar}{i} \frac{\partial}{\partial x} \left[\frac{1}{(2\pi\hbar)^{3/2}} e^{i \vec{p} \cdot \vec{r}/\hbar} \right]$$

$$= \frac{\hbar}{i} \frac{1}{(2\pi\hbar)^{3/2}} \frac{i}{\hbar} p_x e^{i \vec{p} \cdot \vec{r}/\hbar} = p_x \langle \vec{r} | \vec{p} \rangle$$

$$\Rightarrow P_x |\vec{p}\rangle = p_x |\vec{p}\rangle \quad //$$

\vec{R} y \vec{P} son observables

Como $\{|\vec{r}\rangle\}$ y $\{|\vec{p}\rangle\}$ son bases
 \vec{R} y \vec{P} son hermíticos

$\left. \begin{array}{l} \{X, Y, Z\} \\ \{P_x, P_y, P_z\} \end{array} \right\}$ son C.C.O.C. de $E_{\vec{r}}$