

18/8/2015

Valor medio de un observable en un estado $|\psi\rangle$

Sup. que preparamos estado $|\psi\rangle$ N veces y medimos obs. A . ~~Medimos a_n $N(a_n)$ veces.~~ Medimos a_n $N(a_n)$ veces.

$$\frac{N(a_n)}{N} \xrightarrow{N \rightarrow \infty} P(a_n) \quad : \text{cuarto postulado}$$

$$\text{con } \sum_n N(a_n) = N$$

Valor medio de las N mediciones:

$$\frac{1}{N} \sum_n a_n N(a_n) \xrightarrow{N \rightarrow \infty} \sum_n a_n P(a_n) = \langle A \rangle_\psi$$

Según el cuarto postulado:

$$P(a_n) = \sum_{i=1}^{g_n} |\langle u_n^i | \psi \rangle|^2$$

$$\Rightarrow \langle A \rangle_\psi = \sum_n a_n \sum_{i=1}^{g_n} |\langle u_n^i | \psi \rangle|^2$$

$$= \sum_n a_n \sum_i \langle \psi | u_n^i \rangle \langle u_n^i | \psi \rangle$$

$$= \sum_n \sum_i \langle \psi | a_n | u_n^i \rangle \langle u_n^i | \psi \rangle$$

$$= \sum_n \sum_i \langle \psi | A | u_n^i \rangle \langle u_n^i | \psi \rangle$$

$$= \langle \psi | A \sum_{n,i} | u_n^i \rangle \langle u_n^i | | \psi \rangle$$

$$= \langle \psi | A | \psi \rangle$$

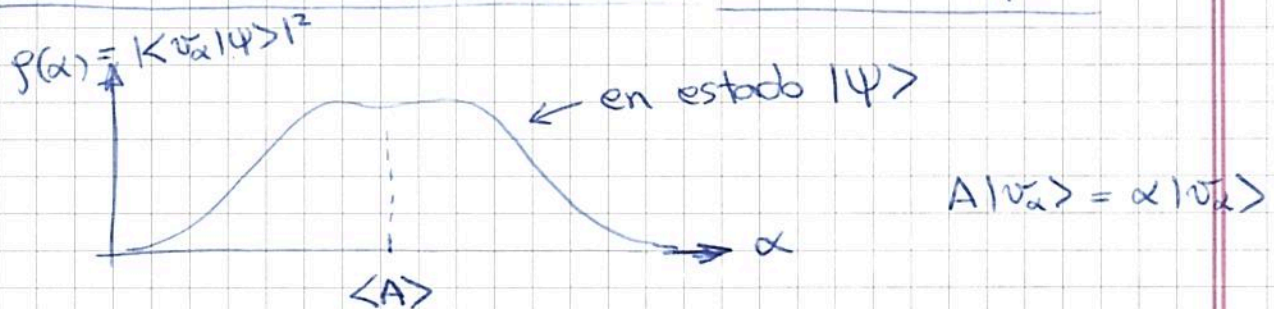
Válido también para espectro continuo (demostrar)

Ejemplos usando la base o representación $\{|\vec{r}\rangle\}$

$$\begin{aligned}\langle x \rangle_\psi &= \langle \psi | x | \psi \rangle \\ &= \langle \psi | \left(\int d\vec{r} |\vec{r}\rangle \langle \vec{r}| \right) x | \psi \rangle \\ &= \int d\vec{r} \langle \psi | \vec{r} \rangle \langle \vec{r} | x | \psi \rangle \\ &= \int d\vec{r} \psi^*(\vec{r}) x \psi(\vec{r})\end{aligned}$$

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

Desviación cuadrática media de A en $|\psi\rangle$



Ancho de la distribución de probabilidad:

$$\begin{aligned}\Delta A &= \sqrt{\langle (A - \langle A \rangle)^2 \rangle} \\ &= \sqrt{\langle \psi | (A - \langle A \rangle)^2 | \psi \rangle} \\ &= \sqrt{\langle A^2 \rangle - \langle A \rangle^2}\end{aligned}$$

Ejemplo importante:

$$\Delta x \Delta p_x \geq \frac{\hbar}{2}$$

Ver C_{III}

y también para y, z

Relaciones de incerteza
de Heisenberg.

Relaciones de incerteza de Heisenberg

Sean A y B op. hermíticos, con conmutador:

$$[A, B] = iC$$

Vemos que C también es hermítico:

$$\begin{aligned} C = -i[A, B] &\Rightarrow C^\dagger = i[A, B]^\dagger = i(AB - BA)^\dagger \\ &= i(B^\dagger A^\dagger - A^\dagger B^\dagger) \\ &= i(BA - AB) \\ &= -i[A, B] = C \quad \checkmark \end{aligned}$$

Sea $|\psi\rangle$ un estado cualquiera:

$$\begin{aligned} (\Delta A)^2 (\Delta B)^2 &= \langle \psi | (A - \langle A \rangle)^2 | \psi \rangle \langle \psi | (B - \langle B \rangle)^2 | \psi \rangle \\ &= \langle \psi | \underbrace{(A - \langle A \rangle)}_{\equiv \tilde{A}}^2 | \psi \rangle \langle \psi | \underbrace{(B - \langle B \rangle)}_{\equiv \tilde{B}}^2 | \psi \rangle \\ &= \langle \psi | \tilde{A}^2 | \psi \rangle \langle \psi | \tilde{B}^2 | \psi \rangle \\ &= \langle \psi | \tilde{A}^\dagger \tilde{A} | \psi \rangle \langle \psi | \tilde{B}^\dagger \tilde{B} | \psi \rangle \\ &= \langle \tilde{A} \psi | \tilde{A} \psi \rangle \langle \tilde{B} \psi | \tilde{B} \psi \rangle = (*) \end{aligned}$$

Usamos desigualdad de Schwartz:

$$|v_1|^2 |v_2|^2 \geq |\langle v_1, v_2 \rangle|^2$$

$$\begin{aligned} (*) &\geq |\langle \tilde{A} \psi | \tilde{B} \psi \rangle|^2 = |\langle \psi | \tilde{A}^\dagger \tilde{B} | \psi \rangle|^2 \\ &= |\langle \psi | \tilde{A} \tilde{B} | \psi \rangle|^2 \end{aligned}$$

Solo nos falta hacer aparecer $[A, B] = [\tilde{A}, \tilde{B}]$

Notar:

$$AB = \frac{AB+BA}{2} + \frac{AB-BA}{2} = \frac{1}{2}\{A,B\} + \frac{1}{2}[A,B]$$

↳ anticonmutador (es hermítico)

Entonces:

$$(\Delta A)^2 (\Delta B)^2 \geq \left| \langle \Psi | \frac{1}{2}\{\tilde{A}, \tilde{B}\} + \frac{1}{2}[\tilde{A}, \tilde{B}] | \Psi \rangle \right|^2$$

$$= \frac{1}{4} \left| \underbrace{\langle \Psi | \{\tilde{A}, \tilde{B}\} | \Psi \rangle}_{\alpha \in \mathbb{R}} + \underbrace{\langle \Psi | iC | \Psi \rangle}_{i\beta, \beta \in \mathbb{R}} \right|^2$$

$$= \frac{1}{4} |\alpha + i\beta|^2$$

El valor de expectación de un op. hermítico es real

$$= \frac{1}{4} (\alpha^2 + \beta^2)$$

$$= \frac{1}{4} \langle \Psi | \{\tilde{A}, \tilde{B}\} | \Psi \rangle^2 + \frac{1}{4} \langle \Psi | C | \Psi \rangle^2$$

Consideremos operadores canónicamente conjugados:

$$[A, B] = i\hbar, \text{ o sea } C = \hbar$$

$$\Rightarrow (\Delta A)^2 (\Delta B)^2 \geq \underbrace{\frac{1}{4} \langle \Psi | \{\tilde{A}, \tilde{B}\} | \Psi \rangle^2}_{\geq 0} + \frac{\hbar^2}{4} \geq \frac{\hbar^2}{4}$$

$$\Rightarrow \boxed{\Delta A \Delta B \geq \frac{\hbar}{2}}$$

Ejemplo: $A = x, B = p_x$

$$\Delta x \Delta p_x \geq \frac{\hbar}{2} \quad \text{Relación de incerteza de Heisenberg.}$$

Válido en general para dos observables conjugados que satisfacen: $[A, B] = i\hbar$

Para dos observables cualquiera:

$$\Delta A \Delta B \geq \frac{1}{2} |\langle [A, B] \rangle|$$

~~Observables que conmutan~~ Observables que conmutan

Teorema (Ver II.D.3)

Si ~~observables que conmutan~~ $[A, B] = 0$, y si $A|\psi\rangle = a|\psi\rangle \Rightarrow A \underbrace{B|\psi\rangle} = a \underbrace{B|\psi\rangle}$

a) Si a es no-degenerado $\Rightarrow |\psi\rangle$ es autoestado de B .

Proof: $|\psi\rangle$ y $B|\psi\rangle$ autoest. de A con mismo autoval

$$\rightarrow |\psi\rangle \propto B|\psi\rangle \Rightarrow B|\psi\rangle = b|\psi\rangle$$

b) Si a es degenerado $\Rightarrow B|\psi\rangle \in E_a$

En otras palabras: E_a es invariante frente a B

Teorema

$$\begin{aligned} [A, B] = 0 \quad & A|\psi_1\rangle = a_1|\psi_1\rangle \\ & A|\psi_2\rangle = a_2|\psi_2\rangle \quad a_1 \neq a_2 \end{aligned}$$

$$\Rightarrow \langle \psi_1 | B | \psi_2 \rangle = 0$$

Teorema

Si $[A, B] = 0$ se puede hallar una base de E de autoestados comunes de A y B .

Notación : $\{ |u_{n,p}^i\rangle \}$

$$A |u_{n,p}^i\rangle = a_n |u_{n,p}^i\rangle$$

$$B |u_{n,p}^i\rangle = b_p |u_{n,p}^i\rangle$$

Conjunto completo de observables que conmutan (CCOC)

Sea A con $A |u_n\rangle = a_n |u_n\rangle$, a_n no degenerado

Los autosubespacios de A , E_n , son unidimensionales.

$\{u_n\}$ es la única base de autoestados de A .

Decimos que A es un CCOC (con un solo elemento).

Si, p.ej, a_n es ~~degenerado~~ deg. $\Rightarrow \dim(E_n) > 1$

hay libertad para elegir los $\{|u_n^i\rangle\}$ $i=1 \dots g_n$

Tomemos un B / $[A,B]=0$

Vimos que $B|u_n^i\rangle \in E_n$, pero no necesariamente

$|u_n^i\rangle$ es autovector de B .

Podemos construir una base común de A y B en

todos los E_n . Si esta base es única $\{A,B\}$ es un CCOC.

Un conjunto de observables A, B, C, \dots es un CCOC si

i) A, B, C, \dots conmutan entre sí

ii) Los autovalores de ellos determinan un único autoestado.

Compatibilidad de observables

$$\text{Sean } A, B, [A, B] = 0$$

⇒ existe una base de autoestados comunes $\{|a_n, b_p, i\rangle\}$

$$A |a_n, b_p, i\rangle = a_n |a_n, b_p, i\rangle$$

$$B |a_n, b_p, i\rangle = b_p |a_n, b_p, i\rangle$$

Quiere decir que preparando el sistema en alguno de los estados $|a_n, b_p, i\rangle$ ($i = 1, \dots, g_{np}$) es posible medir A y B y obtener con certeza a_n y b_p .

En otras palabras, podemos preparar el estado del sistema de modo que tenga bien definidos A y B.

→ A y B son observables compatibles.

Measurement of A and B

Sea estado $|\psi\rangle$. Podemos escribir:

$$|\psi\rangle = \sum_{n,p,i} |a_n, b_p, i\rangle \langle a_n, b_p, i | \psi \rangle$$

$$= \sum_{n,p,i} c_{npi} |a_n, b_p, i\rangle$$

Medir A e inmediatamente B $\left\{ \begin{array}{l} P(a_n, b_p) = P(b_p | a_n) P(a_n) \\ P(b_p, a_n) = P(a_n | b_p) P(b_p) \end{array} \right.$

El resultado es el mismo:

$$P(a_n, b_p) = P(b_p, a_n) = \sum_i |c_{npi}|^2 \quad \text{probab.}$$

$$|\psi_{\text{final}}\rangle = \sum_i c_{npi} |a_n, b_p, i\rangle / \sqrt{\sum_i |c_{npi}|^2}$$

⇒ Podemos hablar de una medición simultánea de A y B (porque son compatibles \equiv conmutan).

→ extensión o generalización de 4^{to} y 5^{to} postulados.

Cuidado! si $[A, B] \neq 0$

el orden de la medición importa: influye sobre las probabilidades y sobre el estado final.

Preparación de un estado

Si mido un CCOC y obtengo los autovalores

a_n, b_p, c_r, \dots

entonces sé con certeza que el estado después de la medición es el ket

$|a_n b_p c_r \dots\rangle$

Esto es análogo al uso de polarizadores en óptica.