

Autoestados y autovalores de K

Llamamos k a los autovalores de K , y $|k\rangle$ a los autoestados correspondientes :

$$K|k\rangle = k|k\rangle$$

Multiplicando por $\langle x|$:

$$\langle x|K|k\rangle = k\langle x|k\rangle$$

Usando $\langle x|K|\psi\rangle = -i\frac{d}{dx}\langle x|\psi\rangle$:

$$-i\frac{d}{dx}\langle x|k\rangle = k\langle x|k\rangle$$

Integrando :

$$\langle x|k\rangle = C e^{ikx}$$

Obtenemos una base continua $\{|k\rangle\}$, donde C se fija por normalización:

$$\langle k|k'\rangle = \delta(k-k') \implies \langle x|k\rangle = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} e^{ikx}$$

El operador K corresponde al observable longitud de onda, $k = \frac{2\pi}{\lambda}$

Sus autoestados son las ondas planas.

Valor medio de K

$$\langle x | K^n | \psi \rangle = (-i)^n \frac{d^n}{dx^n} \langle x | \psi \rangle$$

$$\begin{aligned} \langle \psi | K | \psi \rangle &= \int \langle \psi | x \rangle \langle x | K | \psi \rangle dx \\ &= \int \langle \psi | x \rangle (-i) \frac{d}{dx} \langle x | \psi \rangle dx \\ &= \int \psi^*(x) (-i) \frac{d}{dx} \psi(x) dx \end{aligned}$$

$$\langle \psi | K | \psi \rangle = \int \psi^*(x) (-i) \frac{d\psi(x)}{dx} dx$$

El conmutador $[X, K]$

A partir de los elementos de matriz de X y K en la base $\{|x\rangle\}$:

$$\langle x_1 | X | x_2 \rangle = x_1 \delta(x_1 - x_2) \qquad \langle x_1 | K | x_2 \rangle = -i \frac{d}{dx_1} \delta(x_1 - x_2)$$

calculamos los elementos de matriz de XK y KX :

$$\begin{cases} \langle x_1 | XK | x_2 \rangle = \int \langle x_1 | X | x \rangle \langle x | K | x_2 \rangle dx = -i \int x_1 \delta(x_1 - x) \frac{d}{dx} \delta(x - x_2) dx = -i x_1 \frac{d}{dx_1} \delta(x_1 - x_2) \\ \langle x_1 | KX | x_2 \rangle = \int \langle x_1 | K | x \rangle \langle x | X | x_2 \rangle dx = -i \int \frac{d}{dx_1} \delta(x_1 - x) x \delta(x - x_2) dx = -i x_2 \frac{d}{dx_1} \delta(x_1 - x_2) \end{cases}$$

Antes de restar usamos
$$\begin{cases} x_1 \frac{d}{dx_1} \delta(x_1 - x_2) = \frac{d}{dx_1} [x_1 \delta(x_1 - x_2)] - \delta(x_1 - x_2) \\ x_2 \frac{d}{dx_1} \delta(x_1 - x_2) = \frac{d}{dx_1} [x_2 \delta(x_1 - x_2)] = \frac{d}{dx_1} [x_1 \delta(x_1 - x_2)] \end{cases}$$

y obtenemos

$$\langle x_1 | [X, K] | x_2 \rangle = -i x_1 \frac{d}{dx_1} \delta(x_1 - x_2) + i x_2 \frac{d}{dx_1} \delta(x_1 - x_2) = i \delta(x_1 - x_2) = i \langle x_1 | x_2 \rangle$$

$$[X, K] = i$$

Transformaciones infinitesimales en cuántica

Cambio del valor de expectación de un observable G ante una traslación infinitesimal

$$\left\{ \begin{array}{l} |\psi\rangle \\ \langle G \rangle = \langle \psi | G | \psi \rangle \end{array} \right. \xrightarrow{D_\epsilon = 1 - i\epsilon K} \left\{ \begin{array}{l} |\psi'\rangle = D_\epsilon |\psi\rangle \\ \langle G \rangle' = \langle \psi' | G | \psi' \rangle \end{array} \right.$$

La relación entre $\langle G \rangle$ y $\langle G \rangle'$ es

$$\begin{aligned} \langle G \rangle' &= \langle \psi' | G | \psi' \rangle = \langle \psi | D_\epsilon^\dagger G D_\epsilon | \psi \rangle = \\ &= \langle \psi | (1+i\epsilon K) G (1-i\epsilon K) | \psi \rangle = \\ &= \langle \psi | [G + i\epsilon KG - i\epsilon GK + \mathcal{O}(\epsilon^2)] | \psi \rangle = \\ &= \langle \psi | G | \psi \rangle - i\epsilon \langle \psi | [G, K] | \psi \rangle \end{aligned}$$

$$\langle G \rangle' = \langle G \rangle + \epsilon \frac{\langle [G, K] \rangle}{i}$$

Formulación canónica de la Mecánica Clásica

Se expresa en términos de los corchetes de Poisson:

$$\{g, f\} = \sum_i \left[\frac{\partial g}{\partial x_i} \frac{\partial f}{\partial p_i} - \frac{\partial f}{\partial x_i} \frac{\partial g}{\partial p_i} \right] \quad \text{donde} \quad p_i = \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{x}_i}$$

Algunos corchetes importantes son:

$$\{x, p_x\} = 1 \quad \{x_i, x_j\} = \{p_i, p_j\} = 0 \quad \{x_i, p_j\} = \delta_{ij}$$

Una magnitud arbitraria $g(x_i, p_i)$ cambia en dg ante transformaciones infinitesimales:

traslaciones dx

rotaciones $d\theta$

desplazamiento temporal dt

$$dg = dx \{g, p_x\}$$

$$dg = d\theta \{g, l_z\}$$

$$dg = dt \{g, H\}$$

Formulación canónica de la Mecánica Clásica

Aplicando $\frac{dg}{dt} = \{g, H\}$ a la posición y el momento:

$$\begin{cases} \frac{dx}{dt} = \{x, H\} = +\frac{\partial H}{\partial p} \\ \frac{dp}{dt} = \{p, H\} = -\frac{\partial H}{\partial x} \end{cases} \quad \text{(Ecuaciones de Hamilton)}$$

Y para una partícula sometida a un potencial V : $H = \frac{p^2}{2m} + V(x)$

$$\begin{cases} \frac{dx}{dt} = +\frac{\partial H}{\partial p} = \frac{p}{m} \\ \frac{dp}{dt} = -\frac{\partial H}{\partial x} = -\frac{\partial V}{\partial x} = F(x) \end{cases} \quad \Rightarrow \quad m \frac{d^2x}{dt^2} = F(x) \quad \text{(Newton)}$$

Del operador K al operador P

En cuántica, el generador de traslaciones infinitesimales es el observable K , que corresponde al número de onda, $k = \frac{2\pi}{\lambda}$

En clásica, el generador de traslaciones infinitesimales es el impulso lineal p

$$\begin{cases} \langle G \rangle' = \langle G \rangle + \epsilon \frac{\langle [G, K] \rangle}{i} \\ g' = g + \epsilon \{g, p\} \end{cases}$$

Veremos que el conmutador cuántico se corresponde con el corchete clásico.

Pero no podemos identificar P con K pues tienen distintas unidades :

$$[P] = \text{kg m s}^{-1} \quad [K] = \text{m}^{-1} \quad [P] = [\text{Accion}] [K]$$

Necesitamos saber a que p (en kg m s^{-1}) le corresponde un $k = 2\pi/\lambda$ (en m^{-1})

$$\text{Respuesta: } \hbar \quad P = \hbar K \quad [\hbar] = \text{kg m}^2 \text{ s}^{-1} = [\text{Accion}]$$

Remplazamos K por $\frac{P}{\hbar}$

Del operador K al operador P

$$D_\epsilon = 1 - i\epsilon K \quad \longrightarrow \quad D_\epsilon = 1 - \frac{i}{\hbar}\epsilon P$$

$$D_\xi = e^{-i\xi K} \quad \longrightarrow \quad D_\xi = e^{-\frac{i}{\hbar}\xi P}$$

$$[X, K] = i \quad \longrightarrow \quad [X, P] = i\hbar$$

$$\langle x | k \rangle = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} e^{ikx} \quad \longrightarrow \quad \langle x | p \rangle = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} e^{\frac{i}{\hbar}px}$$

$$\langle x | K | \psi \rangle = -i \frac{\partial \psi}{\partial x} \quad \longrightarrow \quad \langle x | P | \psi \rangle = -i\hbar \frac{\partial \psi}{\partial x}$$

$$\langle \psi | K | \psi \rangle = \int \psi^* \left[-i \frac{\partial \psi}{\partial x} \right] dx \quad \longrightarrow \quad \langle \psi | P | \psi \rangle = \int \psi^* \left[-i\hbar \frac{\partial \psi}{\partial x} \right] dx$$

Unidades Naturales (U.N.) vs. MKS

		U.N.		MKS	
$D(dx) = 1 - i dx P$	$[P]$	m^{-1}		$kg m s^{-1}$	$D(dx) = 1 - \frac{i}{\hbar} dx P$
$D(d\theta) = 1 - i d\theta L$	$[L]$	1	$\xrightarrow[\text{kg m}^2 \text{ s}^{-1}]{\hbar}$	$kg m^2 s^{-1}$	$D(d\theta) = 1 - \frac{i}{\hbar} d\theta L$
$D(dt) = 1 - i dt H$	$[H]$	s^{-1}		$kg m^2 s^{-2}$	$D(dt) = 1 - \frac{i}{\hbar} dt H$

$$\hbar = 6.62 \times 10^{-34} \text{ kg m}^2 \text{ s}^{-1}$$

Conmutadores y corchetes de Poisson

Sean q y p dos operadores que satisfacen $[q, p] = i\hbar$.

Entonces para cualquier función analítica $F(z)$ vale :

$$[q, F(p)] = i\hbar \frac{\partial F}{\partial p} \quad [p, F(q)] = -i\hbar \frac{\partial F}{\partial q}$$

En forma similar, para cualquier $F(u, v)$ y $G(u, v)$ analíticas :

$$[F(q, p), G(q, p)] = i\hbar \left(\frac{\partial F}{\partial q} \frac{\partial G}{\partial p} - \frac{\partial G}{\partial q} \frac{\partial F}{\partial p} \right) + \mathcal{O}(\hbar^2)$$

Tomando valor de expectación sobre un $|\psi\rangle$ se tiene la *relación matemática* :

$$\lim_{\hbar \rightarrow 0} \frac{1}{i\hbar} \langle [F, G] \rangle = \langle \{F, G\} \rangle$$

Cuantización Canónica

En clásica, las tres relaciones

$$dg = dx \{g, p_x\} \quad dg = d\theta \{g, l_z\} \quad dg = dt \{g, H\}$$

se pueden resumir en

$$dg = \epsilon \{g, t\}$$

- ⇒ t es una magnitud física que genera cierta transformación canónica infinitesimal.
- ⇒ dg nos dice como cambia la magnitud g ante la transformación t .

En cuántica:

- ⇒ la magnitud g está representada por un operador hermítico G , a determinar.
- ⇒ la transformación infinitesimal por un operador unitario $U(\epsilon) = 1 - \frac{i}{\hbar} \epsilon T$ (T hermítico).
- ⇒ la variación $d\langle G \rangle$ está determinada por el cambio en el estado: $|\psi'\rangle = (1 - \frac{i}{\hbar} \epsilon T)|\psi\rangle$

$$\left. \begin{aligned} d\langle G \rangle &= \langle \psi' | G | \psi' \rangle - \langle \psi | G | \psi \rangle \\ &= \langle \psi | (1 + \frac{i}{\hbar} \epsilon T) G (1 - \frac{i}{\hbar} \epsilon T) | \psi \rangle - \langle \psi | G | \psi \rangle \\ &= \langle \psi | (G + \frac{i}{\hbar} \epsilon TG - \frac{i}{\hbar} \epsilon GT) | \psi \rangle - \langle \psi | G | \psi \rangle \\ &= \frac{i}{\hbar} \epsilon \langle \psi | [T, G] | \psi \rangle \end{aligned} \right\} d\langle G \rangle = \epsilon \frac{1}{i\hbar} \langle [G, T] \rangle$$

Cuantización Canónica

Comparemos las ecuaciones de evolución clásica y cuántica :

$$dg = \epsilon \{g, t\} \qquad d\langle G \rangle = \epsilon \frac{1}{i\hbar} \langle [G, T] \rangle$$

Tenemos además :

$$\lim_{\hbar \rightarrow 0} \frac{1}{i\hbar} \langle [G, T] \rangle = \langle \{G, T\} \rangle$$

$$\lim_{\hbar \rightarrow 0} \langle GT \rangle = \langle G \rangle \langle T \rangle$$

Entonces en el límite clásico ($\hbar \rightarrow 0$) las ecuaciones para dg y $d\langle G \rangle$ son similares,

$$dg = \epsilon \{g, t\} \qquad d\langle G \rangle = \epsilon \{ \langle G \rangle, \langle T \rangle \}$$

si la regla de cuantización de magnitudes físicas (“cuantización canónica”) es:

1. A cada magnitud física $g(x_i, p_j)$ le corresponde el operador $G = g(X_i, P_j)$
2. Los operadores X_i y P_j satisfacen $[X_i, P_j] = i\hbar \delta_{ij}$

Operador traslación en 3-dimensiones

Partícula que se mueve en el espacio

$$\left. \begin{array}{l} \{|\vec{r}\rangle\} \\ \{x, y, z\} \end{array} \right\} \quad \hat{X}|\vec{r}\rangle = x|\vec{r}\rangle \quad \hat{Y}|\vec{r}\rangle = y|\vec{r}\rangle \quad \hat{Z}|\vec{r}\rangle = z|\vec{r}\rangle$$

Un desplazamiento está identificado por 3 paráms.

$D(\vec{\xi}) = D(\xi_x, \xi_y, \xi_z)$, por que definimos tres operadores

$$\left\{ \begin{array}{l} D(\epsilon_x, 0, 0) \equiv 1 - \frac{i}{\hbar} \epsilon_x P_x \\ D(0, \epsilon_y, 0) \equiv 1 - \frac{i}{\hbar} \epsilon_y P_y \\ D(0, 0, \epsilon_z) \equiv 1 - \frac{i}{\hbar} \epsilon_z P_z \end{array} \right.$$

$$D(\epsilon_x, 0, 0) D(0, \epsilon_y, 0) = D(0, \epsilon_y, 0) D(\epsilon_x, 0, 0)$$

$$\Rightarrow P_x P_y = P_y P_x \quad \Rightarrow [P_x, P_y] = 0$$

Operador traslación en 3-dimensiones

Sea $|\psi'\rangle = D(\epsilon_x, 0, 0)|\psi\rangle$.

Entonces $\langle\psi'|Y|\psi'\rangle = \langle\psi|Y|\psi\rangle$ $\langle y'\rangle = \langle y\rangle$

$$\begin{aligned}\langle Y'\rangle &= \langle\psi'|\hat{Y}|\psi'\rangle = \langle\psi|(1 + i\frac{\epsilon_x}{\hbar}P_x)Y(1 - i\frac{\epsilon_x}{\hbar}P_x)|\psi\rangle \\ &= \langle\psi|Y|\psi\rangle + \epsilon_x \frac{\langle [X, P_y] \rangle}{\hbar}\end{aligned}$$

$$\langle Y'\rangle = \langle Y\rangle \Rightarrow [X, P_y] = 0$$

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