

Observabler och symmetrier

Tors Lv3

Ponera ett komplicerat klassiskt system (planetsystemet)

→ Tillståndsvariabler (lägen, rörelsemängder)

→ Tidsutv. enligt rörelsekv. (Newton II, ...)

Omöjligt att lösa allmänt! ~

↳ Variablerna "ändras" på ett svärbegripligt sätt med tiden

Två begrepp:

En **bevarad storhet** är en fkn. av tillståndsvariablerna vars värde inte ändras när systemet tidsutvecklas enligt rörelsekv.

Ex. (beror på systemet, men fungerar på planetsystemet)

→ Energi

→ Rörelsemängd

→ Rörelsemängdsmoment

} Bevarade
storheter

En **symmetri** är en regel som ~~får~~ från en given lösning till rörelsekv. konstruerar en annan lösning till samma ekv.

{ Emmy Noether (1915): "Till varje bevarad ^{storhet} ~~symmetri~~ finns det en ^{kontinuerlig} symmetri, och vice versa!" }

Ex.

- Tidsinvarians (senare lägg / tidigare lägg lösningen)
 - Translationsⁱⁿ⁻varians (flytta en lösning i rummet)
 - Rotationer
- } Symmetrier

Noethers teorem: Bevarade storheter $\Leftrightarrow$ symmetrier

1. Kvantfysiken

Tillstånds rum $\mathcal{H}$;

en (linjär) ~~avbild~~ operator är en avbildning s.a.

$$\hat{A}: \mathcal{H} \rightarrow \mathcal{H}, \quad \psi \mapsto \hat{A}\psi \quad (\text{inte } \hat{A}(\psi)!))$$

som är linjär i betydelse att om $\psi = c_1\psi_1 + c_2\psi_2$
så är $\hat{A}\psi = c_1\hat{A}\psi_1 + c_2\hat{A}\psi_2$

Låt $x_1, \dots, x_D$ vara en bas till $\mathcal{H}$

→ $\hat{A}$ är fullständigt bestämd av bilderna

$$\hat{A}|x_1\rangle, \dots, \hat{A}|x_D\rangle \quad \text{linjäritet!}$$

Dessa kan utv. i samma bas:

$$\hat{A}|x_1\rangle = A_{11}|x_1\rangle + \dots + A_{1D}|x_D\rangle$$

(operator komplexa
koeff.)

Alltså; $A_{ij} = \langle x_{ij} | \hat{A} x_i \rangle$ om $x_1, \dots, x_D$ är en ON-bas
komplexa tal

A_{ij} kallas för $\hat{A}$'s matriselement map. basen $x_1, \dots, x_D$

$$\hat{A}'\text{'s matris är } A = \begin{pmatrix} A_{11} & \dots & A_{1D} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ A_{D1} & \dots & A_{DD} \end{pmatrix}$$

Givet $\hat{A}$ inför vi dess Hermitiskonjugat $\hat{A}^\dagger: \mathcal{H} \rightarrow \mathcal{H}$

Beskrivs bäst genom att

$$\langle \psi | \hat{A}^\dagger | \psi' \rangle = \langle \psi' | \hat{A} | \psi \rangle \quad \forall \psi, \psi' \in \mathcal{H}$$

Alternativt:

$$\langle \psi | \hat{A}^\dagger \psi' \rangle = \langle \hat{A} \psi | \psi' \rangle$$

Obs! Dessa två formuleringar är alltså ekvivalenta!

- Operator $\hat{A}: \mathcal{H} \rightarrow \mathcal{H}$
- konjugerad operator: $\hat{A}^\dagger: \mathcal{H} \rightarrow \mathcal{H}$
- om $\hat{A} = \hat{A}^\dagger$ så kallas den för **Hermitesk**
- Låt A vara en sådan storhet med operator $\hat{A}$
- $\mathcal{H}$ kan delas upp enligt $\mathcal{H} = \mathcal{H}_1 \oplus \dots \oplus \mathcal{H}_N$
där varje delrum är ett rum av egentillstånd till $\hat{A}$ med
något visst egenvärde $A_1, \dots, A_N$

$$\Rightarrow \hat{A} \psi_i = A_i \psi_i \quad \left\{ \psi_i \in \mathcal{H}_i \right\}$$

egen-tillstånd *egen-värde*

Egenvärden svarar mot det tänkbara resultat vid en mätning av

↳ om systemet är i tillståndet $\psi = \psi_1 + \dots + \psi_N$
så är det ~~statistisk~~ statistiska förväntansvärdet av en A -mätning

$$E(A) = \bar{A} = A_1 \langle \psi_1 | \psi_1 \rangle + \dots + A_N \langle \psi_N | \psi_N \rangle = \dots$$

ej komp. konj. *resultat* *sannolikhet enl. Born.*

$$E(A) = \bar{A} = A_1 \langle \psi_1 | \psi_1 \rangle + \dots + A_N \langle \psi_N | \psi_N \rangle =$$

$$= \dots = \langle \psi | \hat{A} \psi \rangle$$

En operator $\hat{U}$ är **unitär** om $\hat{U}^\dagger \hat{U} = \hat{U} \hat{U}^\dagger = \hat{I}$
 där $\hat{I}$ är **enhetsoperatören** $\left\{ \hat{I} \psi \equiv \psi \quad \forall \psi \in \mathcal{H} \right\}$

$\left\{ \text{Alltså, en operator multipl. med dess konjugat ger enhetsoperatören} \Rightarrow \text{då är operatören } \underline{\text{unitär}}! \right\}$

"kul" sätt att, givet Hermitesk operator $\hat{A}$, konstruera en unitär operator $\hat{U}$:

$$\hat{U} = \exp(i\hat{A}) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{1}{n!} (i\hat{A})^n \quad \left\{ \begin{array}{l} \text{kalla själv om } \hat{U} \\ \text{blir unitär!} \end{array} \right\}$$

Teorem (Eugene Wigner)

En symmetri verkar på ett tillståndsrum $\mathcal{H}$ genom en unitär operator $\hat{U}$; $\psi \mapsto \hat{U}\psi$

ursprungligt
tillstånd

transformerat
tillstånd

Om symmetrin är kontinuerlig finns det (enl. Noether) en bevarad storhet A . Låt $\hat{A}$ vara motsvarande operator!

Då:

$$\hat{U} = \exp(i\alpha \hat{A})$$

α reell parameter som beskriver symmetrirotationens storlek

Ex. Rotationer $\longleftrightarrow$ rörelsemängdsmoment

Rotera ett system kring origo. Beskriv gsm. rotationsvektor $\vec{\Omega} = \Omega_x \hat{i} + \Omega_y \hat{j} + \Omega_z \hat{k}$

$\rightarrow \vec{\Omega}$ pekar rotationsaxelns riktning och $\Omega = |\vec{\Omega}|$ är rotationsens storlek.

Motsvarande symmetrioperator skrivs

$$\hat{U}_{\vec{\Omega}} = \exp(i \vec{\Omega} \cdot \mathbb{J}) = \exp(i \Omega_x \hat{J}_x + i \Omega_y \hat{J}_y + i \Omega_z \hat{J}_z)$$

där $\mathbb{J} = \hat{J}_x \hat{i} + \hat{J}_y \hat{j} + \hat{J}_z \hat{k} \quad \{ \hat{i} \equiv \hat{i}, \hat{j} \equiv \hat{j}, \hat{k} \equiv \hat{k} \}$

är operatören som svarar mot den bevarade storleken rörelsemängdsmoment.

Foton längs z-axeln

H spänns av $|x_1\rangle =$ polarisation längs x-axeln

$|x_2\rangle =$ — " — " — y-axeln

Rotations vinkel θ kring z-axeln beskrivs av operatören $\hat{U}_{\theta k}$

Dess matris map basen x_1, x_2 är $\hat{U}_{\theta k} = \begin{pmatrix} \cos\theta & \sin\theta \\ -\sin\theta & \cos\theta \end{pmatrix}$

Bestäm själv matrisen $\hat{J}_z$ s.a. $\hat{U}_{\theta k} = \exp\left(\frac{i}{\hbar} \theta \hat{J}_z\right)$
det är ett $\hbar$

Elektronens spinn

$\mathcal{H}$ spänns av χ_1, χ_2 alternativt $\psi_{in}^{\uparrow}, \psi_{in}^{\downarrow}$ för ngn "mätutgång" (enhetsvektor) $\mathbf{in}$

spinnoperatorerna $\hat{\mathbf{S}} = \hat{S}_x \mathbf{i} + \hat{S}_y \mathbf{j} + \hat{S}_z \mathbf{k}$
ist. för $\mathbf{J}$

Map basen χ_1, χ_2 har $\hat{S}_x, \hat{S}_y, \hat{S}_z$ så gäller

$$S_x = \frac{\hbar}{2} \sigma_x$$

$$S_y = \frac{\hbar}{2} \sigma_y$$

$$S_z = \frac{\hbar}{2} \sigma_z$$

för Paulimatriserna

$$\sigma_x = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}, \sigma_y = \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix}, \sigma_z = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$$