

Exemplo. Rotação de 90° no subespaço $\{|e_1\rangle, |e_2\rangle, |e_3\rangle\}$.
 $\hat{R}|e_1\rangle = |e_1\rangle, \hat{R}|e_2\rangle = |e_3\rangle, \hat{R}|e_3\rangle = -|e_2\rangle$

Escrava a representação matricial de \hat{R} e determine os seus valores e vetores próprios.

Resolução: $\hat{R} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}$

$\uparrow \quad \uparrow \quad \nwarrow$
 $|e_1\rangle \quad |e_2\rangle \quad \hat{R}|e_3\rangle$

problema de valores próprios:

$$\hat{R}|\lambda\rangle = \lambda|\lambda\rangle \Leftrightarrow \hat{R}|\lambda\rangle - \lambda\hat{I}|\lambda\rangle = \hat{0} \Leftrightarrow (\hat{R} - \lambda\hat{I})|\lambda\rangle = 0$$

para que existam soluções diferentes da solução trivial ($|\lambda\rangle = |0\rangle$), é necessário que o determinante da matriz $\hat{R} - \lambda\hat{I}$ seja nulo:

$$\begin{vmatrix} 1-\lambda & 0 & 0 \\ 0 & -\lambda & -1 \\ 0 & 1 & -\lambda \end{vmatrix} = 0 \Rightarrow \lambda^2(1-\lambda) + 1-\lambda = 0 \Rightarrow (1-\lambda)(\lambda^2+1) = 0$$

$\lambda_1 = 1, \lambda_2 = i, \lambda_3 = -i$

vetores próprios de $\lambda_1 = 1$:

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & -1 \\ 0 & 1 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{cases} 0=0 \\ y+z=0 \\ y-z=0 \end{cases} \quad \begin{array}{l} x \text{ qualquer, } y=0, z=0 \\ \Rightarrow |\lambda_1\rangle = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} = |e_1\rangle \text{ (normalizado)} \end{array}$$

vetores próprios de $\lambda_2 = i$

$$\begin{bmatrix} 1-i & 0 & 0 \\ 0 & -i & -1 \\ 0 & 1 & -i \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{cases} (1-i)x=0 \\ iy+z=0 \\ y-iz=0 \end{cases} \quad \begin{array}{l} x=0, y \text{ qualquer, } z=-iy \\ \text{normalização: } y^2 + (-iy)^2 = 2y^2 \Rightarrow y= \end{array}$$

$$\Rightarrow |\lambda_2\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ -i \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{2}} (|e_2\rangle - i|e_3\rangle)$$

vetores próprios de $\lambda_3 = -i$

$$\begin{bmatrix} 1+i & 0 & 0 \\ 0 & i & -1 \\ 0 & 1 & i \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{cases} (1+i)x=0 \\ iy-z=0 \\ y+iz=0 \end{cases} \quad \begin{array}{l} x=0, y \text{ qualquer, } z=iy \\ \text{normalização: } y = \frac{1}{\sqrt{2}} \\ \Rightarrow |\lambda_3\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}} (|e_2\rangle + i|e_3\rangle) \end{array}$$

Repare que neste caso $\hat{R}^{\dagger} \neq \hat{R}$ (não é hermitica) e $\langle \lambda_i | \lambda_j \rangle = \delta_{ij}$

VALORES E VETORES PRÓPRIOS DE OPERADORES HERMÍTICOS

Os valores próprios de $\hat{\Omega}$ são, em geral, $\lambda = \text{número complexo}$

Se $|\lambda\rangle$ for vetor próprio, $\hat{\Omega}|\lambda\rangle$ também é. Podemos escolher $|\lambda\rangle$ normalizado ($\langle\lambda|\lambda\rangle=1$)

$$\hat{\Omega}|\lambda\rangle = \lambda|\lambda\rangle \Leftrightarrow \langle\lambda|\hat{\Omega}^* = \lambda^*\langle\lambda|$$

Se $\hat{\Omega}$ for hermítico e $\hat{\Omega}|\lambda\rangle = \lambda|\lambda\rangle \Rightarrow \langle\lambda|\hat{\Omega}^* = \lambda^*\langle\lambda| = \langle\lambda|\hat{\Omega}$

① $\langle\lambda|\hat{\Omega}|\lambda\rangle = \lambda\langle\lambda|\lambda\rangle = \lambda^*\langle\lambda|\lambda\rangle \Rightarrow \boxed{\lambda^* = \lambda}$

Os valores próprios de um operador hermítico são números reais

② $\hat{\Omega}|\lambda_1\rangle = \lambda_1|\lambda_1\rangle, \hat{\Omega}|\lambda_2\rangle = \lambda_2|\lambda_2\rangle (\lambda_1 \neq \lambda_2)$

$$\lambda_2|\hat{\Omega} = \lambda_2\langle\lambda_2| \Rightarrow \langle\lambda_2|\hat{\Omega}|\lambda_1\rangle = \lambda_2\langle\lambda_2|\lambda_1\rangle = \lambda_1\langle\lambda_2|\lambda_1\rangle \\ \Rightarrow (\lambda_2 - \lambda_1)\langle\lambda_2|\lambda_1\rangle = 0$$

$\Rightarrow \langle\lambda_2|\lambda_1\rangle = 0$ os vetores próprios de diferentes valores próprios são ortogonais

③ Se existirem m vetores próprios do mesmo valor próprio λ_i que são linearmente independentes (degeneração), formam um subespaço de vetores próprios $|\lambda_i\rangle (i=1, \dots, m)$ com valor próprio λ_i , que pode ser gerado por um conjunto de m kets ortogonais.

Os vetores próprios de um operador hermítico definem uma base ortonormal.

Se $\{|\lambda_i\rangle\}$ for a base dos vetores próprios dum operador hermítico $\hat{\Omega}$, $\hat{\Omega}|\lambda_i\rangle = \lambda_i|\lambda_i\rangle \Rightarrow \delta_{ji} = \delta_{ji}\lambda_i$

$$\hat{\Omega} = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n \delta_{ji} \lambda_i |\lambda_j\rangle \langle \lambda_i| = \sum_{i=1}^n \lambda_i |\lambda_i\rangle \langle \lambda_i|$$

(matriz diagonal) $\begin{bmatrix} \lambda_1 & 0 & 0 \\ 0 & \lambda_2 & 0 \\ 0 & 0 & \ddots \end{bmatrix}$

No caso em que há m kets $|\lambda_i\rangle (i=1, \dots, m)$ próprios do valor próprio λ_i , λ_i aparece m vezes na diagonal

POSTULADOS DA MECÂNICA QUÂNTICA

- ① Em cada instante o estado de um sistema físico é descrito por um ket $|\psi\rangle$. Admitiremos que está normalizado. ($\langle\psi|\psi\rangle=1$).
- ② Dois estados diferentes, sem ambiguidade, $|\psi\rangle \neq |\varphi\rangle$, são descritos por kets ortogonais: $\langle\psi|\varphi\rangle=0$
- ③ Qualquer variável dinâmica que possa ser medida no sistema é representada por um operador hermítico \hat{S} (chamado "observável").
- ④ A medição dum observável \hat{S} dá necessariamente um dos seus valores próprios, λ_i . A probabilidade de se obter o valor λ_i , quando o estado do sistema for $|\psi\rangle$, é:

$$P_i = \langle\psi|\lambda_i\rangle\langle\lambda_i|\psi\rangle = |\langle\lambda_i|\psi\rangle|^2$$

(ou: $\sum_{j=1}^m |\langle\lambda_j|\psi\rangle|^2$, se houver m vetores próprios independentes $|\lambda_j\rangle$)

Como $\{\lambda_i\}$ é base ortonormal,

$$|\psi\rangle = \sum_{i=1}^n \gamma_i |\lambda_i\rangle, \quad \gamma_i = \langle\lambda_i|\psi\rangle \Rightarrow P_i = |\gamma_i|^2 \text{ e } \sum_{i=1}^n P_i = 1$$

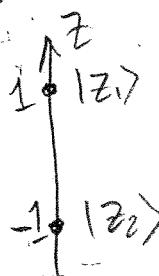
- ⑤ Se a medição de \hat{S} dá o valor λ_i , o estado do sistema muda abruptamente de $|\psi\rangle$ para $|\lambda_i\rangle$

A forma como o estado $|\psi\rangle$ varia em função do tempo, a partir dum instante inicial $t=0$, é:

$$|\psi(t)\rangle = \hat{U}(t) |\psi(0)\rangle$$

onde $\hat{U}(t)$ é o operador de evolução, que será estudado mais à frente. A expressão acima conduz à equação de Schrödinger.

SPIN



Observável $\hat{\sigma}_z$ com apenas dois estados próprios: $|z_1\rangle$ e $|z_2\rangle$ (diferentes ^{sem ambig}) correspondentes aos dois sentidos numa direção z.

Na base dos estados $\{|z_1\rangle, |z_2\rangle\}$, $\hat{\sigma}_z = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix}$

Observe: $-|z_1\rangle$, $i|z_1\rangle$ e, em geral, $e^{i\theta}|z\rangle$ são todos equivalentes

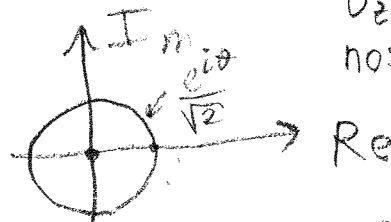
Noutra direção x:

$$\begin{array}{c} |x_1\rangle \quad |x_2\rangle \\ \hline -1 \quad 1 \end{array} \quad \begin{cases} |x_1\rangle = \alpha_1|z_1\rangle + \alpha_2|z_2\rangle \\ |x_2\rangle = \beta_1|z_1\rangle + \beta_2|z_2\rangle \end{cases}$$

$|x_1\rangle$ e $|x_2\rangle$ ortonormais ($\langle x_i | x_j \rangle = \delta_{ij}$)

$\langle x_2 | = 0 \Rightarrow |\alpha_1|^2 = |\alpha_2|^2 = |\beta_1|^2 = |\beta_2|^2 = \frac{1}{2}$ = probabilidade de que $\hat{\sigma}_z$ tenha valores ± 1

$$\Rightarrow |\alpha_i| = |\beta_i| = \frac{1}{\sqrt{2}}$$



α_i e β_i são números na circunferência de raio $\frac{1}{\sqrt{2}}$ e centro na origem, no plano complexo.

Podemos começar por escolher $\alpha_1 = \alpha_2 = \frac{1}{\sqrt{2}}$

$$\Rightarrow |x_1\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}}(|z_1\rangle + |z_2\rangle)$$

para escolher β_1 e β_2 há que ter em conta que:

$$\langle x_1 | x_2 \rangle = 0 \Rightarrow \alpha_1^* \beta_1 + \alpha_2^* \beta_2 = 0 \Rightarrow \beta_1 = -\beta_2$$

escolhendo números reais, $\beta_1 = \frac{1}{\sqrt{2}}$, $\beta_2 = -\frac{1}{\sqrt{2}}$

$$|x_2\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}}(|z_1\rangle - |z_2\rangle)$$

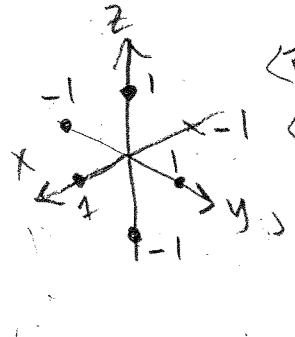
Direção y:

$$|y_1\rangle = \gamma_1|z_1\rangle + \gamma_2|z_2\rangle, |y_2\rangle = \delta_1|z_1\rangle + \delta_2|z_2\rangle$$

$$\langle \hat{\sigma}_z \rangle = 0 \Rightarrow |\gamma_i|^2 = |\delta_i|^2 = \frac{1}{2} \Rightarrow |\gamma_i| = |\delta_i| = \frac{1}{\sqrt{2}} \Rightarrow \gamma_i = \frac{e^{i\theta}}{\sqrt{2}}$$

$$\langle y_1 | x_1 \rangle \langle x_1 | y_1 \rangle = \langle y_1 | x_2 \rangle \langle x_2 | y_1 \rangle = \langle y_2 | x_1 \rangle \langle x_1 | y_2 \rangle = \langle y_2 | x_2 \rangle \langle x_2 | y_2 \rangle =$$

(probabilidade de que $\hat{\sigma}_x$ tenha valores ± 1 nos estados $|y_1\rangle$ e $|y_2\rangle$)



$$\langle y_1 | x_1 \rangle \langle x_1 | y_1 \rangle = |\langle x_1 | y_1 \rangle|^2 = \left| \frac{1}{\sqrt{2}} (\langle z_1 | + \langle z_2 |) (\langle z_1 | z_1 \rangle + \langle z_2 | z_2 \rangle) \right|^2 \\ = \frac{1}{2} |\gamma_1 + \gamma_2|^2 = \frac{1}{2} (\gamma_1^* + \gamma_2^*) (\gamma_1 + \gamma_2) = \frac{1}{2} (1 + \gamma_1^* \gamma_2 + \gamma_2 \gamma_1^*)$$

como deverá ser igual a $\frac{1}{2}$,

$$\Rightarrow \gamma_1^* \gamma_2 = -\gamma_2 \gamma_1^* = -(\gamma_1^* \gamma_2)^* \Rightarrow \gamma_1^* \gamma_2 \text{ é imaginário puro}$$

\Rightarrow se γ_1 for real, então γ_2 será imaginário puro

De forma semelhante:

$$\langle y_2 | x_1 \rangle \langle x_1 | y_2 \rangle = \frac{1}{2} |\delta_1 + \delta_2|^2 = \frac{1}{2} (1 + \delta_1^* \delta_2 + \delta_2 \delta_1^*)$$

\Rightarrow se δ_1 for real, δ_2 será imaginário puro

Por ortogonalidade, $\gamma_1^* \delta_1 + \gamma_2^* \delta_2 = 0$

$$\Rightarrow \boxed{|y_1\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}} (|z_1\rangle + i|z_2\rangle)} \quad \boxed{|y_2\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}} (|z_1\rangle - i|z_2\rangle)}$$

MATRIZES DE PAULI

$$\hat{\sigma}_z = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix} \quad \hat{\sigma}_x \begin{bmatrix} \gamma_{12} & \gamma_{12} \\ \gamma_{12} & -\gamma_{12} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \gamma_{12} & -\gamma_{12} \\ \gamma_{12} & +\gamma_{12} \end{bmatrix}$$

$$\Rightarrow \hat{\sigma}_x \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} \quad \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}^{-1} = \frac{1}{2} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix} \quad \begin{array}{l} \text{(as matrizes} \\ \text{são também} \\ \text{espaco vetorial)} \\ \Rightarrow \text{inversa única} \end{array}$$

$$\Rightarrow \hat{\sigma}_x = \frac{1}{2} \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\hat{\sigma}_y \begin{bmatrix} \gamma_{12} & \gamma_{12} \\ i\gamma_{12} & -i\gamma_{12} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \gamma_{12} & -\gamma_{12} \\ i\gamma_{12} & i\gamma_{12} \end{bmatrix} \Rightarrow \hat{\sigma}_y \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ i & -i \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ i & i \end{bmatrix}$$

$$\hat{\sigma}_y = \frac{1}{2} \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ i & i \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & -i \\ i & i \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{bmatrix}$$