

Koherentna stanja I

- Razvij koherentno stanje harmonskega oscilatorja po lastnih stanjih.
- Izračunaj časovni razvoj koherentnega stanja.
- Izračunaj produkt nedoločenosti položaja in gibalne količine delca v koherentnem stanju harmonskega oscilatorja.

1 Koherentna stanja

Koherentna stanja so lastna stanja anihilacijskega operatorja a s predpisom:

$$a|\psi\rangle = z|\psi\rangle \quad z \in \mathbb{C}$$

Lastna vrednost z je v splošnem kompleksna, saj operator a ni hermitski. Lastno stanje, ki pripada lastni vrednosti z , označimo z:

$$a|z\rangle = z|z\rangle \quad (1)$$

Koherentno stanje razvijemo po lastnih stanjih:

$$|z\rangle = \sum_n c_n |n\rangle \quad (2)$$

in to definicijo vstavimo v (1), pri tem upoštevamo $a|n\rangle = \sqrt{n}|n-1\rangle$:

$$\sum_{n=1}^{\infty} c_n \sqrt{n} |n-1\rangle = \sum_{n=0}^{\infty} z c_n |n\rangle$$

Zaradi ortogonalnosti lastnih stanj $|n\rangle$ se morajo ujemati členi pred enakimi lastnimi funkcijami:

$$c_{n+1} \sqrt{n+1} = z c_n \longrightarrow c_{n+1} = \frac{z}{\sqrt{n+1}} c_n$$

Poskusimo izraziti poljuben člen z začetnim c_0 :

$$c_1 = \frac{z}{\sqrt{1}} c_0, \quad c_2 = \frac{z^2}{\sqrt{1}\sqrt{2}} c_0, \quad c_3 = \frac{z^3}{\sqrt{1}\sqrt{2}\sqrt{3}} c_0, \dots$$
$$c_n = \frac{z^n}{\sqrt{n!}} c_0 \quad (3)$$

Tako smo izrazili splošen člen iz začetnega c_0 , ki je zaenkrat še poljuben. Fiksiramo ga z normalizacijo:

$$\langle z|z\rangle = 1$$

Splošen člen iz (3) vstavimo v (2), tako da dobimo zvezi:

$$|z\rangle = \sum_n \frac{z^n}{\sqrt{n!}} c_0 |n\rangle \quad (4)$$

$$\langle z| = \sum_n \frac{z^{*n}}{\sqrt{n!}} c_0^* \langle n|$$

Ti dve zvezi vstavimo v normalizacijski pogoj:

$$\langle z|z\rangle = \sum_m \frac{z^{*m}}{\sqrt{m!}} c_0^* \langle m| \sum_n \frac{z^n}{\sqrt{n!}} c_0 |n\rangle$$

Sedaj upoštevamo ortonormiranost lastnih stanj ($\langle m|n\rangle = \delta_{m,n}$) in normalizacijo:

$$1 = \sum_n \frac{(z^*z)^n}{n!} c_0^* c_0$$

Spomnimo se, da velja $z^*z = |z|^2$ in $e^x = \sum \frac{x^n}{n!}$, tako da poenostavimo izraz v:

$$\begin{aligned} |c_0|^2 &= e^{-|z|^2} \\ c_0 &= e^{-\frac{|z|^2}{2}} \end{aligned} \quad (5)$$

Člen (5) vstavimo v (4):

$$|z\rangle = \sum_n \frac{z^n}{\sqrt{n!}} e^{-\frac{|z|^2}{2}} |n\rangle \quad (6)$$

Spomnimo se, kako s pomočjo kreacijskega operatorja a^+ tvorimo $|n\rangle$ iz $|0\rangle$:

$$|n\rangle = \frac{a^{+n}}{\sqrt{n!}} |0\rangle$$

To vstavimo v (6) in dobimo:

$$\begin{aligned} |z\rangle &= \sum_n \frac{z^n}{n!} e^{-\frac{|z|^2}{2}} a^{+n} |0\rangle \\ |z\rangle &= e^{a^+ z} e^{-\frac{|z|^2}{2}} |0\rangle \end{aligned} \quad (7)$$

Tako smo prišli do razvoja koherentnega stanja, izraženega z osnovnim stanjem.

2 Časovni razvoj

Enačba (7) ni primerna za časovni razvoj, saj se nočemo ubadati s členom e^{a^+z} . Zato raje uporabimo enačbo (6), saj vemo, kakšen je časovni razvoj lastnih stanj $|n\rangle$:

$$\begin{aligned} |z, t\rangle &= \sum_n \frac{z^n}{\sqrt{n!}} e^{-\frac{|z|^2}{2}} e^{-i(n+\frac{1}{2})\omega t} |n\rangle = e^{-\frac{i\omega t}{2}} \sum_n \frac{(z e^{-i\omega t})^n}{\sqrt{n!}} e^{-\frac{|z|^2}{2}} \frac{a^{+n}}{\sqrt{n!}} |0\rangle = \\ &= e^{-\frac{i\omega t}{2}} e^{a^+ z} e^{-i\omega t} e^{-\frac{|z|^2}{2}} |0\rangle \\ &\underline{|z, t\rangle = e^{-\frac{i\omega t}{2}} |z e^{-i\omega t}\rangle} \end{aligned}$$

3 Nedoločenost položaja in gibalne količine

Nedoločenost poljubne količine A se izračuna kot:

$$\delta A = \sqrt{\langle A^2 \rangle - \langle A \rangle^2} \quad \langle A \rangle = \langle \psi | A | \psi \rangle \quad (8)$$

Z $\langle A \rangle$ označimo pričakovano vrednost količine $\langle A \rangle$.

3.1 Nedoločenost δx

Zračunajmo pričakovano vrednost koordinate x :

$$\langle x \rangle = \langle z | x | z \rangle = \frac{x_0}{\sqrt{2}} \langle z | a + a^+ | z \rangle$$

Upoštevali smo, da se operator za x izraža s kreacijskim in anihilacijskim operatorjem kot $x = \frac{x_0}{\sqrt{2}}(a + a^+)$. Sedaj upoštevamo še (1) in $\langle z | a^+ | z \rangle = \langle a z | z \rangle = z^* \langle z | z \rangle = z^*$, in dobimo:

$$\begin{aligned} \langle x \rangle &= \frac{x_0}{\sqrt{2}}(z + z^*) \\ \langle x \rangle &= \sqrt{2} x_0 \operatorname{Re}(z) \end{aligned} \quad (9)$$

Preden si pogledamo $\langle x^2 \rangle$, izračunajmo še:

$$\underline{\langle z | a^{+n} a^m | z \rangle} = \langle a^n z | a^m | z \rangle = \langle z^n z | z^m | z \rangle = z^{*n} z^m \langle z | z \rangle = \underline{z^{*n} z^m}$$

Rezultat nam bo prišel prav pri izračunu mešanih ščenov v x^2 :

$$x^2 = \frac{x_0^2}{2}(a^2 + a^{+2} + a a^+ + a^+ a)$$

Po prejšnjem izračunu znamo izračunati $a^+ a$. Zato moramo člen $a a^+$ izraziti z $a^+ a$. Zvezo dobimo iz komutatorja, saj velja $[a, a^+] = a a^+ - a^+ a = 1 \rightarrow a a^+ = 1 + a^+ a$.

Tako za $\langle x^2 \rangle$ dobimo:

$$\begin{aligned} \langle x^2 \rangle &= \frac{x_0^2}{2} [z^2 + z^{*2} + 2z^* z + 1] = \frac{x_0^2}{2} [(z^* + z)^2 + 1] \\ \langle x^2 \rangle &= \frac{x_0^2}{2} [(2 \operatorname{Re}(z))^2 + 1] \end{aligned} \quad (10)$$

Enačbi (10) in (9) vstavimo v (8) in dobimo:

$$\begin{aligned} \delta x &= \sqrt{\frac{x_0^2}{2} (4 \operatorname{Re}^2(z) + 1) - 2x_0^2 \operatorname{Re}^2(z)} \\ \delta x &= \frac{\sqrt{2}}{2} x_0 \end{aligned} \quad (11)$$

3.2 Nedoločenost δp

Spomnimo se, kako se operator za p zapiše z a in a^+ :

$$\begin{aligned} p &= -i \frac{p_0}{\sqrt{2}} (a - a^+) \\ p^2 &= -\frac{p_0^2}{2} (a^2 + a^{+2} - a a^+ + a^+ a) \end{aligned}$$

S pomočjo gornjih enačb izračunamo $\langle p \rangle$ in $\langle p^2 \rangle$:

$$\begin{aligned} \langle p \rangle &= \langle z | p | z \rangle = -i \frac{p_0}{\sqrt{2}} \langle z | a - a^+ | z \rangle = -i \frac{p_0}{\sqrt{2}} (z - z^*) = -i \frac{p_0}{\sqrt{2}} 2i \operatorname{Im}(z) \\ \langle p \rangle &= \sqrt{2} p_0 \operatorname{Im}(z) \end{aligned} \quad (12)$$

S podobnimi koraki kot $\langle x^2 \rangle$ izračunamo še $\langle p^2 \rangle$:

$$\begin{aligned} \langle p^2 \rangle &= \langle z | p^2 | z \rangle = -\frac{p_0^2}{2} (z^2 + z^{*2} - 2z^* z - 1) = -\frac{p_0^2}{2} ((z - z^*)^2 - 1) \\ \langle p^2 \rangle &= -\frac{p_0^2}{2} ((2i \operatorname{Im}(z))^2 - 1) \end{aligned} \quad (13)$$

Enačbi (13) in (12) vstavimo v (8), tako da dobimo:

$$\begin{aligned} \delta p &= \sqrt{-\frac{p_0^2}{2} ((2i \operatorname{Im}(z))^2 - 1) - 2p_0^2 \operatorname{Im}(z)} \\ \delta p &= \frac{p_0}{\sqrt{2}} \end{aligned} \quad (14)$$

3.3 Produkt $\delta x \delta p$

Zmnožimo enačbi (11) in (14):

$$\delta x \delta p = \frac{x_0}{\sqrt{2}} \frac{p_0}{\sqrt{2}}$$

Spomnimo se zveze $p_0 = \frac{\hbar}{x_0}$, tako da se zgornja enačba prepíše v:

$$\underline{\delta x \delta p = \frac{\hbar}{2}}$$