

Vorlesung

siehe Kopien f. Hamilton Formelismus r. 15.04.

$$\hat{\delta} L = \dot{K}, \quad Q = \hat{\delta} q^i p_i - K \quad L = \dot{q} p - H$$

$$\hat{\delta} f(q, p) = \{Q, f\}_{PB} \quad \hat{\delta} H = \{Q, H\}_{PB} = -\dot{Q}$$

$$\{p_i, x^j\}_{PB} = \delta_i^j$$

$$\{, \}_{PB} \rightarrow \frac{i}{\hbar} [,]$$

$$[p_i, x^j] = \frac{\hbar}{i} \delta_i^j$$

Klass. Mech \rightarrow QM

$$\hat{\delta} \theta = \frac{i}{\hbar} [Q, \theta]$$

$$\dot{\theta} = \frac{i}{\hbar} [H, \theta]$$

Heisenbergsche BWGL f. Q .

$$\rightarrow |\dot{\psi}\rangle = -\frac{i}{\hbar} H |\psi\rangle$$

$$i\hbar \dot{\psi} = H \psi$$

endlich

infinit.

$$|\psi\rangle \xrightarrow{-\frac{i}{\hbar} H} \delta T |\psi\rangle \dots |\psi\rangle \xrightarrow{\text{unitär}} e^{\delta T} |\psi\rangle$$

$$e^{-\frac{i}{\hbar} H \cdot t} = U(t)$$

Vorsicht bei aktiv/passiv - Indizienbeweis f. Vorzeichen

$$|\psi\rangle \mapsto T |\psi\rangle$$

$$\theta \mapsto T \theta T^{-1}$$

// passiv, zB eine Koordinate

aktiv war^{zB} eine Drehung

$$\langle \psi | \theta | \psi \rangle \mapsto \langle \psi | \cancel{T} \theta \cancel{T}^{-1} | \psi \rangle$$

aktiv & passiv
 \rightarrow bleibt gleich!

$$\vec{J} = \vec{L} + \vec{S}$$

$$e^{-\frac{i}{\hbar} \vec{L} \cdot \vec{J}} = e^{-\frac{i}{\hbar} \vec{L} \cdot \vec{L}} \cdot \boxed{e^{-\frac{i}{\hbar} \vec{L} \cdot \vec{S}}}$$

relevanter Anteil
Spinanteil

Symmetrieoperator: $[\vec{J}, H] = 0$ // Bei Drehinvar. Potential

1st Pot. nicht invar $\rightarrow [\vec{J}, H] \neq 0$

Entwicklung f e^{-} -Drehung: "Spin"

$$S_{\pm} |s, \mu\rangle = \hbar \sqrt{(s \mp \mu)(s \pm \mu + 1)} |s, \mu \pm 1\rangle$$

$$S_z |s, \mu\rangle = \hbar \mu |s, \mu\rangle$$

$$S_x = \frac{S_+ + S_-}{2}$$

$$S_y = \frac{S_+ - S_-}{2i}$$

$$S_z = \dots$$

$$\psi = \psi_+(x) \underbrace{|\frac{1}{2}, +\frac{1}{2}\rangle}_{|\uparrow\rangle = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}} + \psi_-(x) \underbrace{|\frac{1}{2}, -\frac{1}{2}\rangle}_{|\downarrow\rangle = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}}$$

$$\vec{S} = \frac{\hbar}{2} \vec{\sigma}$$

$$\sigma_1 = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\sigma_2 = \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix}$$

$$\sigma_3 = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$$

$$\sigma_i \sigma_j = \delta_{ij} \mathbb{1} + i \epsilon_{ijk} \sigma_k$$

$$\text{tr } \sigma_i = 0$$

$$-\frac{i}{\hbar} \vec{L} \vec{S}$$

||

$$\frac{\hbar}{2} \vec{\sigma}$$

Drehoperator im Spin Raum

$$R_{\vec{e}_2} = e^{-\frac{i}{\hbar} \vec{L} \vec{S}} = \mathbb{1} - \frac{i}{\hbar} \vec{L} \vec{S} + \frac{1}{2!} \left(-\frac{i}{\hbar}\right)^2 (\vec{L} \vec{S})^2 + \frac{1}{3!} \left(-\frac{i}{\hbar}\right)^3 (\vec{L} \vec{S})^3 + \dots$$

$\frac{\vec{L}}{ \vec{L} }$ - Richtung d. Drehachse	$ \vec{L} ^2 \mathbb{1}$	$ \vec{L} ^2 (\vec{L} \vec{S})$
\searrow Länge d. Drehwinkels		

|| gerade & unger. Terme zusammen

$$(\vec{L} \vec{S})^2 = L_i S_i L_j S_j = L_i L_j \delta_{ij} \cdot \mathbb{1} = L^2 \cdot \mathbb{1}$$

$$= L_i L_j \delta_{ij}$$

$$\frac{1}{2} \{ \sigma_i, \sigma_j \}$$

$$= \mathbb{1} \cdot \cos \frac{\lambda}{2} - i \vec{e}_x \vec{\sigma} \sin \frac{\lambda}{2}$$

Wenn man einen Spinor 1x herumdreht, so dreht er sein VZ.
2x drehen \rightarrow gleiches VZ

$$R_{|\lambda|=2\pi} = -\mathbb{1} \quad \left. \begin{array}{l} e^{i\varphi} |\psi\rangle \\ |\psi\rangle \end{array} \right\} \begin{array}{l} \text{identische Zustände, erst} \\ \text{bei Interferenzexp.} \\ \text{Rausch 1975} \\ \text{Sichtbar erst bei Überlagerung} \end{array}$$

Spin 1: $|1, \begin{smallmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{smallmatrix}\rangle \rightarrow \vec{X} |\psi\rangle$

$$S_x = \frac{\hbar}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}; \quad S_y = \frac{\hbar}{i\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & 1 \\ 0 & -1 & 0 \end{pmatrix}$$

\parallel \parallel
 $\frac{S_+ + S_-}{2}$ $\frac{S_+ - S_-}{2i}$

$$S_z = \hbar \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}$$

$$|1, m\rangle \quad S_+ |1, 0\rangle = \hbar \sqrt{\frac{11}{2}} |1, 1\rangle$$

$$e^{\frac{i}{\hbar} \vec{L} \cdot \vec{s}}$$

(α, β, γ) 3 Eulervinkel

rechnen in z-Basis:

J_z diagonal

$$= e^{-im'\alpha} \langle j, m' | e^{-\frac{i}{\hbar} J_y \beta} | j, m \rangle e^{-im\gamma}$$

$$d_{m', m}^{(j)} = \dots$$

P... Jacobi Polyn.

$F(\dots)$

irreduzible Tensoroperatoren

V
 E_i
 T_{ij}
 T_{ijk}

