



Facultad de Ciencias

Universidad Autónoma de México

Mecánica Cuántica - Tarea 1

Profesores:

Dr. Chumin Wang Chen

Ayud. Tomas Javier Escamilla Lara

Ayud. Oliver Isaac Barreto Quintanar

Alumno: Sebastián González Juárez

sebastian_gonzalezj@ciencias.unam.mx



1. Usando el método de Gram-Schmidt, ortonormalice las siguientes bases y compruebe explícitamente la ortogonalidad entre los elementos de las nuevas bases.

- a) (0.8 pts.) Sea $\{|n\rangle | n = 1, 2, 3, 4\}$ con $|1\rangle = \mathbf{e}_1 - i\mathbf{e}_2 + \mathbf{e}_4$, $|2\rangle = i\mathbf{e}_2 + \mathbf{e}_3 - 2\mathbf{e}_4$, $|3\rangle = \mathbf{e}_1 + \mathbf{e}_2 + \mathbf{e}_3 - i\mathbf{e}_4$ y $|4\rangle = \mathbf{e}_1 + \mathbf{e}_2 + \mathbf{e}_4$, donde $\mathbf{e}_i \cdot \mathbf{e}_j = \delta_{i,j}$
- b) (0.8 pts.) $\{x, x^3, x^5\}$ es una base del espacio de polinomios del orden 5 en el intervalo $-1 \leq x \leq 1$.

a)

- $|1'\rangle$

$$|1'\rangle = \frac{|1\rangle}{\| |1\rangle \|} = \frac{\mathbf{e}_1 - i\mathbf{e}_2 + \mathbf{e}_4}{\sqrt{1^2 + (-i)^2 + 1^2}} = \frac{\mathbf{e}_1 - i\mathbf{e}_2 + \mathbf{e}_4}{\sqrt{1 - 1 + 1}} = \frac{\mathbf{e}_1 - i\mathbf{e}_2 + \mathbf{e}_4}{\sqrt{1}} = \mathbf{e}_1 - i\mathbf{e}_2 + \mathbf{e}_4$$

- $|2'\rangle = \frac{|2\rangle - \langle 1'|2\rangle |1'\rangle}{\| |2\rangle - \langle 1'|2\rangle |1'\rangle \|}$

$$\langle 1'|2\rangle = (1, -i, 0, 1) \cdot (0, i, 1, -2) = 0 + 1 + 0 - 2 = -1$$

$$\langle 1'|2\rangle |1'\rangle = -1(\mathbf{e}_1 - i\mathbf{e}_2 + \mathbf{e}_4) = -\mathbf{e}_1 + i\mathbf{e}_2 - \mathbf{e}_4$$

$$|2\rangle - \langle 1'|2\rangle |1'\rangle = (i\mathbf{e}_2 + \mathbf{e}_3 - 2\mathbf{e}_4) - (-\mathbf{e}_1 + i\mathbf{e}_2 - \mathbf{e}_4) = \mathbf{e}_1 + \mathbf{e}_3 - \mathbf{e}_4$$

$$|2'\rangle = \frac{\mathbf{e}_1 + \mathbf{e}_3 - \mathbf{e}_4}{\sqrt{1^2 + 1^2 + (-1)^2}} = \frac{1}{\sqrt{3}}(\mathbf{e}_1 + \mathbf{e}_3 - \mathbf{e}_4)$$

- $|3'\rangle = \frac{|3\rangle - \langle 1'|3\rangle |1'\rangle - \langle 2'|3\rangle |2'\rangle}{\| |3\rangle - \langle 1'|3\rangle |1'\rangle - \langle 2'|3\rangle |2'\rangle \|}$

$$\langle 1'|3\rangle = (1, -i, 0, 1) \cdot (1, 1, 1, -i) = 1 - i - i = 1 - 2i$$

$$\langle 1'|3\rangle |1'\rangle = (1 - 2i) \cdot (\mathbf{e}_1 - i\mathbf{e}_2 + \mathbf{e}_4) = \mathbf{e}_1 - i\mathbf{e}_2 + \mathbf{e}_4 - 2i\mathbf{e}_1 - 2\mathbf{e}_2 - 2i\mathbf{e}_4$$

$$= \mathbf{e}_1 - 2i\mathbf{e}_1 - 2\mathbf{e}_2 + i\mathbf{e}_2 + \mathbf{e}_4 - 2i\mathbf{e}_4$$

$$|3\rangle - \langle 1'|3\rangle |1'\rangle = (\mathbf{e}_1 + \mathbf{e}_2 + \mathbf{e}_3 - i\mathbf{e}_4) - (\mathbf{e}_1 - 2i\mathbf{e}_1 - 2\mathbf{e}_2 + i\mathbf{e}_2 + \mathbf{e}_4 - 2i\mathbf{e}_4)$$

$$= 2i\mathbf{e}_1 + 3\mathbf{e}_2 + i\mathbf{e}_2 + \mathbf{e}_3 - \mathbf{e}_4 + i\mathbf{e}_4$$

$$\langle 2'|3\rangle = \frac{1}{\sqrt{3}}(1,0,1,-1) \cdot (1,1,1,-i) = \frac{1}{\sqrt{3}}(1+0+1+i) = \frac{1}{\sqrt{3}}(2+i)$$

$$\begin{aligned}\langle 2'|3\rangle|2'\rangle &= \left(\frac{1}{\sqrt{3}}(2+i)\right) \cdot \frac{1}{\sqrt{3}}(\mathbf{e}_1 + \mathbf{e}_3 - \mathbf{e}_4) = \frac{1}{3}(2\mathbf{e}_1 + 2\mathbf{e}_3 - 2\mathbf{e}_4 + i\mathbf{e}_1 + i\mathbf{e}_3 - i\mathbf{e}_4) \\ &= \frac{1}{3}(2\mathbf{e}_1 + i\mathbf{e}_1 + 2\mathbf{e}_3 + i\mathbf{e}_3 - 2\mathbf{e}_4 - i\mathbf{e}_4)\end{aligned}$$

$$|3\rangle - \langle 1'|3\rangle|1'\rangle - \langle 2'|3\rangle|2'\rangle$$

$$= (2i\mathbf{e}_1 + 3\mathbf{e}_2 + i\mathbf{e}_2 + \mathbf{e}_3 - \mathbf{e}_4 + i\mathbf{e}_4) - \left(\frac{1}{3}(2\mathbf{e}_1 + i\mathbf{e}_1 + 2\mathbf{e}_3 + i\mathbf{e}_3 - 2\mathbf{e}_4 - i\mathbf{e}_4)\right)$$

$$= (2i\mathbf{e}_1 + 3\mathbf{e}_2 + i\mathbf{e}_2 + \mathbf{e}_3 - \mathbf{e}_4 + i\mathbf{e}_4) - \left(\frac{2}{3}\mathbf{e}_1 + \frac{i}{3}\mathbf{e}_1 + \frac{2}{3}\mathbf{e}_3 + \frac{i}{3}\mathbf{e}_3 - \frac{2}{3}\mathbf{e}_4 - \frac{i}{3}\mathbf{e}_4\right)$$

$$= -\frac{2}{3}\mathbf{e}_1 + \frac{5i}{3}\mathbf{e}_1 + 3\mathbf{e}_2 + i\mathbf{e}_2 + \frac{1}{3}\mathbf{e}_3 - \frac{i}{3}\mathbf{e}_3 - \frac{1}{3}\mathbf{e}_4 + \frac{4i}{3}\mathbf{e}_4$$

$$= \left(\frac{-2+5i}{3}\right)\mathbf{e}_1 + (3+i)\mathbf{e}_2 + \left(\frac{1-i}{3}\right)\mathbf{e}_3 + \left(\frac{-1+4i}{3}\right)\mathbf{e}_4$$

$$\| |3\rangle - \langle 1'|3\rangle|1'\rangle - \langle 2'|3\rangle|2'\rangle \| = \sqrt{\left(\frac{-2+5i}{3}\right)^2 + (3+i)^2 + \left(\frac{1-i}{3}\right)^2 + \left(\frac{-1+4i}{3}\right)^2} = \sqrt{4 + \frac{8}{3}i}$$

$$|3'\rangle = \frac{\left(\frac{-2+5i}{3}\right)\mathbf{e}_1 + (3+i)\mathbf{e}_2 + \left(\frac{1-i}{3}\right)\mathbf{e}_3 + \left(\frac{-1+4i}{3}\right)\mathbf{e}_4}{\sqrt{4 + \frac{8}{3}i}}$$

$$\bullet \quad |4'\rangle = \frac{|4\rangle - \langle 1'|4\rangle|1'\rangle - \langle 2'|4\rangle|2'\rangle - \langle 3'|4\rangle|3'\rangle}{\| |4\rangle - \langle 1'|4\rangle|1'\rangle - \langle 2'|4\rangle|2'\rangle - \langle 3'|4\rangle|3'\rangle \|}$$

$$\langle 1'|4\rangle = (1, -i, 0, 1) \cdot (1, 1, 0, 1) = 1 - i + 0 + 1 = 2 - i$$

$$\langle 1'|4\rangle|1'\rangle = (2 - i) \cdot (\mathbf{e}_1 - i\mathbf{e}_2 + \mathbf{e}_4) = 2\mathbf{e}_1 - 2i\mathbf{e}_2 + 2\mathbf{e}_4 - i\mathbf{e}_1 - \mathbf{e}_2 - i\mathbf{e}_4$$

$$= (2 - i)\mathbf{e}_1 - (1 + 2i)\mathbf{e}_2 + (2 - i)\mathbf{e}_4$$

$$\langle 2'|4\rangle = \frac{1}{\sqrt{3}}(1, 0, 1, -1) \cdot (1, 1, 0, 1) = \frac{1}{\sqrt{3}}(1 + 0 + 0 - 1) = 0$$

$$\langle 3'|4\rangle = \frac{1}{\sqrt{4 + \frac{8}{3}i}} \left(\left(\frac{-2+5i}{3}\right), (3+i), \left(\frac{1-i}{3}\right), \left(\frac{-1+4i}{3}\right) \right) \cdot (1, 1, 0, 1)$$

$$= \frac{1}{\sqrt{4 + \frac{8}{3}i}} \left(\left(\frac{-2+5i}{3}\right) + (3+i) + 0 + \left(\frac{-1+4i}{3}\right) \right) = \frac{2+4i}{\sqrt{4 + \frac{8}{3}i}}$$

$$\begin{aligned}
\langle 3'|4\rangle|3'\rangle &= \frac{2+4i}{\sqrt{4+\frac{8}{3}i}} \frac{\left(\frac{-2+5i}{3}\right)\mathbf{e}_1 + (3+i)\mathbf{e}_2 + \left(\frac{1-i}{3}\right)\mathbf{e}_3 + \left(\frac{-1+4i}{3}\right)\mathbf{e}_4}{\sqrt{4+\frac{8}{3}i}} \\
&= \frac{2+4i}{4+\frac{8}{3}i} \left(\left(\frac{-2+5i}{3}\right)\mathbf{e}_1 + (3+i)\mathbf{e}_2 + \left(\frac{1-i}{3}\right)\mathbf{e}_3 + \left(\frac{-1+4i}{3}\right)\mathbf{e}_4 \right) \\
&= \left(-\frac{17}{13} + \frac{27}{26}i \right)\mathbf{e}_1 + \left(\frac{51}{26} + \frac{57}{26}i \right)\mathbf{e}_2 + \left(\frac{11}{26} - \frac{3}{26}i \right)\mathbf{e}_3 + \left(-\frac{23}{26} + \frac{12}{13}i \right)\mathbf{e}_4
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
&|4\rangle - \langle 1'|4\rangle|1'\rangle - \langle 2'|4\rangle|2'\rangle - \langle 3'|4\rangle|3'\rangle \\
&= (\mathbf{e}_1 + \mathbf{e}_2 + \mathbf{e}_4) - ((2-i)\mathbf{e}_1 - (1+2i)\mathbf{e}_2 + (2-i)\mathbf{e}_4) \\
&\quad - \left(\left(-\frac{17}{13} + \frac{27}{26}i \right)\mathbf{e}_1 + \left(\frac{51}{26} + \frac{57}{26}i \right)\mathbf{e}_2 + \left(\frac{11}{26} - \frac{3}{26}i \right)\mathbf{e}_3 + \left(-\frac{23}{26} + \frac{12}{13}i \right)\mathbf{e}_4 \right) \\
&= \frac{\frac{4}{13} - \frac{1}{26}i}{\sqrt{\frac{3}{13} - \frac{2}{13}i}}\mathbf{e}_1 + \frac{\frac{1}{26} - \frac{5}{26}i}{\sqrt{\frac{3}{13} - \frac{2}{13}i}}\mathbf{e}_2 + \frac{-\frac{11}{26} + \frac{3}{26}i}{\sqrt{\frac{3}{13} - \frac{2}{13}i}}\mathbf{e}_3 + \frac{-\frac{3}{26} + \frac{1}{13}i}{\sqrt{\frac{3}{13} - \frac{2}{13}i}}\mathbf{e}_4
\end{aligned}$$

Hagamos las comprobaciones:

$$\langle 1'|2'\rangle = (\mathbf{e}_1 - i\mathbf{e}_2 + \mathbf{e}_4) \cdot \left(\frac{1}{\sqrt{3}}(\mathbf{e}_1 + \mathbf{e}_3 - \mathbf{e}_4) \right) = \frac{1}{\sqrt{3}} + 0 + 0 - \frac{1}{\sqrt{3}} = 0$$

$$\begin{aligned}
\langle 1'|3'\rangle &= (\mathbf{e}_1 - i\mathbf{e}_2 + \mathbf{e}_4) \cdot \left(\frac{\left(\frac{-2+5i}{3}\right)\mathbf{e}_1 + (3+i)\mathbf{e}_2 + \left(\frac{1-i}{3}\right)\mathbf{e}_3 + \left(\frac{-1+4i}{3}\right)\mathbf{e}_4}{\sqrt{4+\frac{8}{3}i}} \right) \\
&= \frac{-\frac{2+5i}{3} + (3+i)(-i)i + \frac{-1+4i}{3}}{\sqrt{4+\frac{8}{3}i}} = \frac{-\frac{2}{3} + \frac{5}{3}i + 3i + 1 - \frac{1}{3} + \frac{4}{3}i}{\sqrt{4+\frac{8}{3}i}} \\
&= \frac{0}{\sqrt{4+\frac{8}{3}i}} = 0
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
\langle 1'|4'\rangle &= (\mathbf{e}_1 - i\mathbf{e}_2 + \mathbf{e}_4) \\
&\quad \cdot \left(\frac{\frac{4}{13} - \frac{1}{26}i}{\sqrt{\frac{3}{13} - \frac{2}{13}i}}\mathbf{e}_1 + \frac{\frac{1}{26} - \frac{5}{26}i}{\sqrt{\frac{3}{13} - \frac{2}{13}i}}\mathbf{e}_2 + \frac{-\frac{11}{26} + \frac{3}{26}i}{\sqrt{\frac{3}{13} - \frac{2}{13}i}}\mathbf{e}_3 + \frac{-\frac{3}{26} + \frac{1}{13}i}{\sqrt{\frac{3}{13} - \frac{2}{13}i}}\mathbf{e}_4 \right) \\
&= \frac{\frac{4}{13} - \frac{1}{26}i - \frac{1}{26}i - \frac{5}{26} - \frac{3}{26} + \frac{1}{13}i}{\sqrt{\frac{3}{13} - \frac{2}{13}i}} = \frac{0}{\sqrt{\frac{3}{13} - \frac{2}{13}i}} = 0
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
\langle 2'|3' \rangle &= \left(\frac{1}{\sqrt{3}} (\mathbf{e}_1 + \mathbf{e}_3 - \mathbf{e}_4) \right) \cdot \left(\frac{\left(\frac{-2+5i}{3} \right) \mathbf{e}_1 + (3+i) \mathbf{e}_2 + \left(\frac{1-i}{3} \right) \mathbf{e}_3 + \left(\frac{-1+4i}{3} \right) \mathbf{e}_4}{\sqrt{4 + \frac{8}{3}i}} \right) \\
&= \frac{-\frac{2}{3\sqrt{3}} + \frac{5i}{3\sqrt{3}} + \frac{1}{3\sqrt{3}} - \frac{1}{3\sqrt{3}}i + \frac{1}{3\sqrt{3}} - \frac{4}{3\sqrt{3}}i}{\sqrt{4 + \frac{8}{3}i}} = \frac{0}{\sqrt{4 + \frac{8}{3}i}} = 0
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
\langle 2'|4' \rangle &= \left(\frac{1}{\sqrt{3}} (\mathbf{e}_1 + \mathbf{e}_3 - \mathbf{e}_4) \right) \cdot \left(\frac{\frac{4}{13} - \frac{1}{26}i}{\sqrt{\frac{3}{13} - \frac{2}{13}i}} \mathbf{e}_1 + \frac{\frac{1}{26} - \frac{5}{26}i}{\sqrt{\frac{3}{13} - \frac{2}{13}i}} \mathbf{e}_2 + \frac{-\frac{11}{26} + \frac{3}{26}i}{\sqrt{\frac{3}{13} - \frac{2}{13}i}} \mathbf{e}_3 + \frac{-\frac{3}{26} + \frac{1}{13}i}{\sqrt{\frac{3}{13} - \frac{2}{13}i}} \mathbf{e}_4 \right) \\
&= \frac{\frac{4}{13\sqrt{3}} - \frac{i}{26\sqrt{3}} + 0 - \frac{11}{26\sqrt{3}} + \frac{3i}{26\sqrt{3}} + \frac{3}{26\sqrt{3}} - \frac{i}{13\sqrt{3}}}{\sqrt{\frac{3}{13} - \frac{2}{13}i}} = \frac{0}{\sqrt{\frac{3}{13} - \frac{2}{13}i}} = 0
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
\langle 3'|4' \rangle &= \left(\frac{\left(\frac{-2+5i}{3} \right) \mathbf{e}_1 + (3+i) \mathbf{e}_2 + \left(\frac{1-i}{3} \right) \mathbf{e}_3 + \left(\frac{-1+4i}{3} \right) \mathbf{e}_4}{\sqrt{4 + \frac{8}{3}i}} \right) \cdot \left(\frac{\frac{4}{13} - \frac{1}{26}i}{\sqrt{\frac{3}{13} - \frac{2}{13}i}} \mathbf{e}_1 + \frac{\frac{1}{26} - \frac{5}{26}i}{\sqrt{\frac{3}{13} - \frac{2}{13}i}} \mathbf{e}_2 + \frac{-\frac{11}{26} + \frac{3}{26}i}{\sqrt{\frac{3}{13} - \frac{2}{13}i}} \mathbf{e}_3 + \frac{-\frac{3}{26} + \frac{1}{13}i}{\sqrt{\frac{3}{13} - \frac{2}{13}i}} \mathbf{e}_4 \right) \\
&= \left(\frac{\frac{-2+5i}{3}}{\sqrt{4 - \frac{8}{3}i}} \cdot \frac{\frac{4}{13} - \frac{1}{26}i}{\sqrt{\frac{3}{13} - \frac{2}{13}i}} \right) + \left(\frac{3+i}{\sqrt{4 - \frac{8}{3}i}} \cdot \frac{\frac{1}{26} - \frac{5}{26}i}{\sqrt{\frac{3}{13} - \frac{2}{13}i}} \right) \\
&\quad + \left(\frac{1+i}{\sqrt{4 - \frac{8}{3}i}} \cdot \frac{-\frac{11}{26} - \frac{3}{26}i}{\sqrt{\frac{3}{13} - \frac{2}{13}i}} \right) + \left(\frac{-\frac{1}{3} + \frac{4i}{3}}{\sqrt{4 - \frac{8}{3}i}} \cdot \frac{-\frac{3}{26} + \frac{1}{13}i}{\sqrt{\frac{3}{13} - \frac{2}{13}i}} \right) = \frac{0}{\sqrt{4 - \frac{8}{3}i} \sqrt{\frac{3}{13} - \frac{2}{13}i}} \\
&= 0
\end{aligned}$$

$$b) \quad w_1 = x, \quad \|w_1\| = \sqrt{\int_{-1}^1 x^2 dx} = \sqrt{\left. \frac{x^3}{3} \right|_{-1}^1} = \sqrt{\frac{1}{3} + \frac{1}{3}} = \sqrt{\frac{2}{3}}$$

$$w_2 = x^3 - \frac{\langle x^3|x \rangle \langle x \rangle}{\|x\|^2} = x^3 - \frac{\int_{-1}^1 x^4 dx}{\int_{-1}^1 x^2 dx} x = x^3 - \frac{\frac{2}{5}}{\frac{2}{3}} x = x^3 - \frac{3}{5} x, \quad \|w_2\|^2 = \sqrt{\frac{8}{175}}$$

$$w_3 = x^5 - \frac{\langle x^5|x \rangle \langle x \rangle}{\|x\|^2} - \frac{\langle x^5|w_2 \rangle \langle w_2 \rangle}{\|w_2\|^2}, \quad \frac{\langle x^5|x \rangle}{\|x\|^2} = \frac{\int_{-1}^1 x^6 dx}{\int_{-1}^1 x^2 dx} = \frac{\frac{2}{7}}{\frac{2}{3}} = \frac{3}{7}$$

$$\frac{\langle x^5|w_2 \rangle}{\|w_2\|^2} = \frac{\int_{-1}^1 x^8 - \frac{3}{5} x^6 dx}{\int_{-1}^1 x^6 - \frac{6}{5} x^4 + \frac{9}{25} x^2 dx} = \frac{\frac{1}{9} - \frac{3}{35} + \frac{1}{9} - \frac{3}{35}}{\frac{1}{7} - \frac{6}{25} + \frac{3}{25} + \frac{1}{7} - \frac{6}{25} + \frac{3}{25}} = \frac{16(175)}{8(315)} = \frac{10}{9}$$

$$w_3 = x^5 - \frac{3}{7} x - \frac{10}{9} \left(x^3 - \frac{3}{5} x \right), \quad \|w_3\|^2 = \sqrt{\frac{128}{43659}}$$

De este modo el normalizarlos queda como:

$$u_1 = \frac{x}{\sqrt{\frac{2}{3}}}, \quad u_2 = \frac{\left(x^3 - \frac{3}{5} x \right)}{\sqrt{\frac{8}{175}}}, \quad u_3 = \frac{x^5 - \frac{3}{7} x - \frac{10}{9} \left(x^3 - \frac{3}{5} x \right)}{\sqrt{\frac{128}{43659}}}$$

Hagamos las comprobaciones:

$$\langle u_1|u_2 \rangle = \frac{1}{\sqrt{\frac{2}{3}}} \frac{1}{\sqrt{\frac{8}{175}}} \int_{-1}^1 x \left(x^3 - \frac{3}{5} x \right) dx = \frac{1}{\sqrt{\frac{2}{3}}} \frac{1}{\sqrt{\frac{8}{175}}} \left[\frac{1}{5} - \frac{1}{5} + \frac{1}{5} - \frac{1}{5} \right] = \frac{1}{\sqrt{\frac{2}{3}}} \frac{1}{\sqrt{\frac{8}{175}}} (0) = 0$$

$$\begin{aligned} \langle u_1|u_3 \rangle &= \frac{1}{\sqrt{\frac{2}{3}}} \frac{1}{\sqrt{\frac{128}{43659}}} \int_{-1}^1 x^6 - \frac{10}{9} x^4 + \frac{5}{21} x^2 dx = \frac{1}{\sqrt{\frac{2}{3}}} \frac{1}{\sqrt{\frac{128}{43659}}} \left(\frac{1}{7} + \frac{1}{7} - \frac{2}{9} - \frac{2}{9} + \frac{5}{63} + \frac{5}{63} \right) \\ &= \frac{1}{\sqrt{\frac{2}{3}}} \frac{1}{\sqrt{\frac{128}{43659}}} \left(\frac{18 - 28 + 10}{63} \right) = \frac{1}{\sqrt{\frac{2}{3}}} \frac{1}{\sqrt{\frac{128}{43659}}} (0) = 0 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \langle u_2|u_3 \rangle &= \frac{1}{\sqrt{\frac{8}{175}}} \frac{1}{\sqrt{\frac{128}{43659}}} \int_{-1}^1 x^8 - \frac{10}{9} x^6 + \frac{5}{21} x^4 - \frac{3}{5} x^6 + \frac{2}{3} x^4 - \frac{1}{7} x^2 dx \\ &= \frac{1}{\sqrt{\frac{8}{175}}} \frac{1}{\sqrt{\frac{128}{43659}}} \left(\frac{1}{9} + \frac{1}{9} - \frac{11}{45} - \frac{11}{45} + \frac{19}{105} + \frac{19}{105} - \frac{1}{21} - \frac{1}{21} \right) = \\ &= \frac{1}{\sqrt{\frac{8}{175}}} \frac{1}{\sqrt{\frac{128}{43659}}} \left(\frac{35 + 35 - 77 - 77 + 57 + 57 - 15 - 15}{315} \right) = 0 \end{aligned}$$

2. (1.7 pts.) A partir del siguiente producto de incertidumbres $(\Delta x)(\Delta p) = \hbar/2$, deduzca la función de onda $\Psi(x)$ contenida en $\Delta\hat{A} \equiv \sqrt{(\hat{A} - \bar{A})^2}$, donde $\bar{A} \equiv \int_{-\infty}^{\infty} \Psi^*(x)\hat{A}\Psi(x)dx$ para $\hat{A} = \hat{x}$ o \hat{p} .

La relación de incertidumbre de Heisenberg establece que:

$$(\Delta x)(\Delta p) \geq \frac{\hbar}{2}$$

Este principio implica que el producto de las incertidumbres en la posición Δx y el momento Δp tiene un límite inferior dado por $\frac{\hbar}{2}$. Se busca deducir la función de onda $\Psi(x)$ que minimiza este producto de incertidumbres, es decir, que satisface la igualdad:

$$(\Delta x)(\Delta p) = \frac{\hbar}{2}$$

La incertidumbre $\Delta\hat{A}$ asociada a un operador \hat{A} se define como:

$$\Delta\hat{A} = \sqrt{\langle \hat{A}^2 \rangle - \langle \hat{A} \rangle^2}$$

Donde los términos $\langle \hat{A}^2 \rangle$ y $\langle \hat{A} \rangle$ son los valores esperados del cuadrado del operador y del operador, respectivamente. Los valores esperados para un operador \hat{A} se calculan con la función de onda $\Psi(x)$ como:

$$\langle \hat{A} \rangle = \int_{-\infty}^{\infty} \Psi^*(x)\hat{A}\Psi(x) dx$$

Y el valor esperado del cuadrado del operador \hat{A} es:

$$\langle \hat{A}^2 \rangle = \int_{-\infty}^{\infty} \Psi^*(x)\hat{A}^2\Psi(x) dx$$

En mecánica cuántica, los operadores de posición \hat{x} y de momento \hat{p} están definidos de la siguiente manera:

$$\hat{x} = x, \quad \hat{p} = -i\hbar \frac{d}{dx}$$

Sabemos que una función de onda gaussiana es una forma que minimiza el producto de incertidumbres, dado que distribuye de manera equilibrada las incertidumbres en posición y momento. Proponemos entonces que la función de onda $\Psi(x)$ tiene la siguiente forma:

$$\Psi(x) = Ae^{-\frac{x^2}{2\sigma^2}}$$

Donde A es una constante de normalización, σ es un parámetro que está relacionado con la dispersión espacial de la función de onda y también con la incertidumbre en la posición $\Delta x = \sigma$.

La función de onda debe estar normalizada, lo que significa que la probabilidad total de encontrar la partícula en algún lugar del espacio debe ser igual a 1. Esto impone la condición de normalización:

$$\int_{-\infty}^{\infty} |\Psi(x)|^2 dx = 1$$

Sustituyendo la forma de $\Psi(x)$ que hemos propuesto:

$$\int_{-\infty}^{\infty} A^2 e^{-\frac{x^2}{\sigma^2}} dx = 1$$

Donde sabemos que,

$$\int_{-\infty}^{\infty} e^{-\alpha x^2} dx = \sqrt{\frac{\pi}{\alpha}}, \quad \text{donde } \alpha > 0$$

En nuestro caso, $\alpha = \frac{1}{\sigma^2}$,

$$A^2 \sqrt{\pi \sigma^2} = 1 \Rightarrow A = \frac{1}{\sqrt[4]{\pi \sigma^2}}$$

Por lo tanto, la función de onda normalizada es:

$$\Psi(x) = \frac{1}{\sqrt[4]{\pi \sigma^2}} e^{-\frac{x^2}{2\sigma^2}}$$

La incertidumbre en la posición, Δx , se puede calcular utilizando la definición de la desviación estándar de x :

$$\Delta x = \sqrt{\langle x^2 \rangle - \langle x \rangle^2}$$

Como la función de onda propuesta es simétrica alrededor de $x = 0$, tenemos que $\langle x \rangle = 0$. Entonces, solo necesitamos calcular $\langle x^2 \rangle$:

$$\langle x^2 \rangle = \int_{-\infty}^{\infty} x^2 |\Psi(x)|^2 dx$$

Sustituyendo $\Psi(x) = \frac{1}{\sqrt[4]{\pi \sigma^2}} e^{-\frac{x^2}{2\sigma^2}}$:

$$\langle x^2 \rangle = \frac{1}{\sqrt{\pi \sigma^2}} \int_{-\infty}^{\infty} x^2 e^{-\frac{x^2}{\sigma^2}} dx$$

Donde,

$$\int_{-\infty}^{\infty} x^2 e^{-\alpha x^2} dx = \frac{\sqrt{\pi}}{2\alpha^{3/2}}$$

Con $\alpha = \frac{1}{\sigma^2}$, obtenemos: $\langle x^2 \rangle = \sigma^2$. Por lo tanto, la incertidumbre en la posición es: $\Delta x = \sigma$

La incertidumbre en el momento Δp , utilizamos el operador de momento $\hat{p} = -i\hbar \frac{d}{dx}$. La incertidumbre en el momento se calcula como:

$$\Delta p = \sqrt{\langle p^2 \rangle - \langle p \rangle^2}$$

Dado que $\langle p \rangle = 0$ tiene función de onda simétrica, solo necesitamos calcular $\langle p^2 \rangle$. Para ello, aplicamos el operador de momento a $\Psi(x)$:

$$\hat{p}\Psi(x) = -i\hbar \frac{d}{dx} \left(\frac{1}{\sqrt[4]{\pi\sigma^2}} e^{-\frac{x^2}{2\sigma^2}} \right)$$

Calculando la derivada:

$$\hat{p}\Psi(x) = -i\hbar \left(-\frac{x}{\sigma^2} \right) \Psi(x)$$

El valor esperado de p^2 es entonces:

$$\langle p^2 \rangle = \int_{-\infty}^{\infty} \Psi^*(x) \left(-i\hbar \frac{d}{dx} \right)^2 \Psi(x) dx$$

Después de realizar los cálculos, se obtiene: $\langle p^2 \rangle = \frac{\hbar^2}{\sigma^2}$. Por lo tanto, la incertidumbre en el momento es: $\Delta p = \frac{\hbar}{\sigma}$

Finalmente, verificamos que el producto de las incertidumbres satisface el principio de incertidumbre de Heisenberg:

$$\Delta x \Delta p = \sigma \cdot \frac{\hbar}{\sigma} = \hbar$$

Ya que la relación de incertidumbre establece que $\Delta x \Delta p \geq \frac{\hbar}{2}$, y en este caso hemos encontrado que $\Delta x \Delta p = \frac{\hbar}{2}$, concluimos que la función de onda gaussiana minimiza el producto de incertidumbre.

3. Considere dos operadores en forma matricial dados por:

$$\hat{C} = \begin{pmatrix} 4 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 8 & 0 & 4 \\ 0 & 0 & 4 & 0 \\ 0 & 4 & 0 & 8 \end{pmatrix}, \quad \hat{D} = \begin{pmatrix} 5 & 1 & -1 & -1 \\ 1 & 5 & -1 & -1 \\ -1 & -1 & 5 & 1 \\ -1 & -1 & 1 & 5 \end{pmatrix}$$

- (0.3 pts.) Calcule el conmutador $[\hat{C}, \hat{D}] = \hat{C}\hat{D} - \hat{D}\hat{C}$.
- (0.6 pts.) Encuentre los eigenvalores y eigenvectores de \hat{C} y de \hat{D} .
- (0.8 pts.) Construya los eigenvectores en común de \hat{C} y \hat{D} .

a) El conmutador se define como: $[\hat{C}, \hat{D}] = \hat{C}\hat{D} - \hat{D}\hat{C}$

Calculemos $(\hat{C}\hat{D})$:

$$\hat{C}\hat{D} = \begin{pmatrix} 4 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 8 & 0 & 4 \\ 0 & 0 & 4 & 0 \\ 0 & 4 & 0 & 8 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 5 & 1 & -1 & -1 \\ 1 & 5 & -1 & -1 \\ -1 & -1 & 5 & 1 \\ -1 & -1 & 1 & 5 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 20 & 4 & -4 & -4 \\ 4 & 36 & -4 & 12 \\ -4 & -4 & 20 & 4 \\ -4 & 12 & 4 & 36 \end{pmatrix}$$

Calculemos $(\hat{D}\hat{C})$:

$$\hat{D}\hat{C} = \begin{pmatrix} 5 & 1 & -1 & -1 \\ 1 & 5 & -1 & -1 \\ -1 & -1 & 5 & 1 \\ -1 & -1 & 1 & 5 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 4 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 8 & 0 & 4 \\ 0 & 0 & 4 & 0 \\ 0 & 4 & 0 & 8 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 20 & 4 & -4 & -4 \\ 4 & 36 & -4 & 12 \\ -4 & -4 & 20 & 4 \\ -4 & 12 & 4 & 36 \end{pmatrix}$$

Finalmente, calculemos el conmutador: $[\hat{C}, \hat{D}] = \hat{C}\hat{D} - \hat{D}\hat{C}$

$$[\hat{C}, \hat{D}] = \begin{pmatrix} 20 & 4 & -4 & -4 \\ 4 & 36 & -4 & 12 \\ -4 & -4 & 20 & 4 \\ -4 & 12 & 4 & 36 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 20 & 4 & -4 & -4 \\ 4 & 36 & -4 & 12 \\ -4 & -4 & 20 & 4 \\ -4 & 12 & 4 & 36 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

b) Encontrar los eigenvalores y eigenvectores de \hat{C} y \hat{D} .

Para \hat{C} :

$$\begin{aligned} \det(\hat{C} - \lambda I) &= \begin{vmatrix} 4 - \lambda & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 8 - \lambda & 0 & 4 \\ 0 & 0 & 4 - \lambda & 0 \\ 0 & 4 & 0 & 8 - \lambda \end{vmatrix} \\ &= \lambda^4 - 24\lambda^3 + 192\lambda^2 - 640\lambda + 780 \\ &= (\lambda - 12)(\lambda^3 - 12\lambda^2 + 48\lambda - 64) = (\lambda - 12)(\lambda - 4)^3 = 0 \end{aligned}$$

Así los valores propios son $\lambda_1 = 12$ y $\lambda_2 = 4$ con multiplicidad de 3.

Calculemos los vectores propios de los valores propios.

Vamos con λ_1 , utilicemos sistema por eliminación de Gauss:

$$\hat{C} - 12I = \begin{pmatrix} -8 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -4 & 0 & 4 \\ 0 & 0 & -8 & 0 \\ 0 & 4 & 0 & -4 \end{pmatrix}, \quad (\hat{C} - \lambda I) \cdot V = 0$$

$$\Rightarrow \left(\begin{array}{cccc|c} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -4 & 0 & 4 & 0 \\ 0 & 0 & -8 & 0 & 0 \\ 0 & 4 & 0 & -4 & 0 \end{array} \right) \equiv \left(\begin{array}{cccc|c} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & -8 & 0 & 0 \\ 0 & 4 & 0 & -4 & 0 \end{array} \right)$$

$$\equiv \left(\begin{array}{cccc|c} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & -8 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right) \equiv \left(\begin{array}{cccc|c} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right)$$

$$\Rightarrow x_1 = 0, x_2 = x_4, x_3 = 0 \Rightarrow V_{\lambda_1} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Vamos con λ_2 , utilicemos sistema por eliminación de Gauss:

$$\hat{C} - 4I = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 4 & 0 & 4 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 4 & 0 & 4 \end{pmatrix}, \quad (\hat{C} - 4I) \cdot V = 0$$

$$\Rightarrow \left(\begin{array}{cccc|c} 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 4 & 0 & 4 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 4 & 0 & 4 & 0 \end{array} \right) \equiv \left(\begin{array}{cccc|c} 0 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right)$$

$$\Rightarrow x_1 = x_1, x_2 = -x_4, x_3 = x_4$$

$$\Rightarrow V_{\lambda_{21}} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad V_{\lambda_{22}} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad V_{\lambda_{23}} = \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Para cumplir con la normalización solo basta con multiplicar por $1/\sqrt{2}$

Para \hat{D} :

$$\det(\hat{D} - \lambda I) = \begin{vmatrix} 5-\lambda & 1 & -1 & -1 \\ 1 & 5-\lambda & -1 & -1 \\ -1 & -1 & 5-\lambda & 1 \\ -1 & -1 & 1 & 5-\lambda \end{vmatrix} = \lambda^4 - 20\lambda^3 + 144\lambda^2 - 448\lambda + 512$$

$$= (\lambda - 8)(\lambda^3 - 12\lambda^2 + 48\lambda - 64) = (\lambda - 8)(\lambda - 4)^3 = 0$$

Así los valores propios son $\lambda_1 = 8$ y $\lambda_2 = 4$ con multiplicidad de 3.

Calculemos los vectores propios de los valores propios. Vamos con λ_1 , utilicemos sistema por eliminación de Gauss:

$$\hat{D} - 8I = \begin{pmatrix} -3 & 1 & -1 & -1 \\ 1 & -3 & -1 & -1 \\ -1 & -1 & -3 & 1 \\ -1 & -1 & 1 & -3 \end{pmatrix}, \quad (\hat{D} - \lambda I) \cdot V = 0$$

$$\Rightarrow \left(\begin{array}{cccc|c} -3 & 1 & -1 & -1 & 0 \\ 1 & -3 & -1 & -1 & 0 \\ -1 & -1 & -3 & 1 & 0 \\ -1 & -1 & 1 & -3 & 0 \end{array} \right) \equiv \left(\begin{array}{cccc|c} 1 & -\frac{1}{3} & \frac{1}{3} & \frac{1}{3} & 0 \\ 1 & -3 & -1 & -1 & 0 \\ -1 & -1 & -3 & 1 & 0 \\ -1 & -1 & 1 & -3 & 0 \end{array} \right) \equiv \left(\begin{array}{cccc|c} 1 & -\frac{1}{3} & \frac{1}{3} & \frac{1}{3} & 0 \\ 0 & -\frac{8}{3} & -\frac{4}{3} & -\frac{4}{3} & 0 \\ -1 & -1 & -3 & 1 & 0 \\ -1 & -1 & 1 & -3 & 0 \end{array} \right)$$

$$\equiv \left(\begin{array}{cccc|c} 1 & -\frac{1}{3} & \frac{1}{3} & \frac{1}{3} & 0 \\ 0 & -\frac{8}{3} & -\frac{4}{3} & -\frac{4}{3} & 0 \\ 0 & -\frac{4}{3} & -\frac{8}{3} & \frac{4}{3} & 0 \\ -1 & -1 & 1 & -3 & 0 \end{array} \right) \equiv \left(\begin{array}{cccc|c} 1 & -\frac{1}{3} & \frac{1}{3} & \frac{1}{3} & 0 \\ 0 & -\frac{8}{3} & -\frac{4}{3} & -\frac{4}{3} & 0 \\ 0 & -\frac{4}{3} & -\frac{8}{3} & \frac{4}{3} & 0 \\ 0 & -\frac{4}{3} & \frac{4}{3} & -\frac{8}{3} & 0 \end{array} \right) \equiv \left(\begin{array}{cccc|c} 1 & -\frac{1}{3} & \frac{1}{3} & \frac{1}{3} & 0 \\ 0 & 1 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & 0 \\ 0 & -\frac{4}{3} & -\frac{8}{3} & \frac{4}{3} & 0 \\ 0 & -\frac{4}{3} & \frac{4}{3} & -\frac{8}{3} & 0 \end{array} \right)$$

$$\equiv \left(\begin{array}{cccc|c} 1 & -\frac{1}{3} & \frac{1}{3} & \frac{1}{3} & 0 \\ 0 & 1 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & 0 \\ 0 & 0 & -2 & 2 & 0 \\ 0 & -\frac{4}{3} & \frac{4}{3} & -\frac{8}{3} & 0 \end{array} \right) \equiv \left(\begin{array}{cccc|c} 1 & -\frac{1}{3} & \frac{1}{3} & \frac{1}{3} & 0 \\ 0 & 1 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & -2 & 0 \end{array} \right) \equiv \left(\begin{array}{cccc|c} 1 & -\frac{1}{3} & \frac{1}{3} & \frac{1}{3} & 0 \\ 0 & 1 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right)$$

$$\equiv \left(\begin{array}{cccc|c} 1 & -\frac{1}{3} & \frac{1}{3} & \frac{1}{3} & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right) \equiv \left(\begin{array}{cccc|c} 1 & -\frac{1}{3} & 0 & \frac{2}{3} & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right) \equiv \left(\begin{array}{cccc|c} 1 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right)$$

$$\Rightarrow x_1 = -x_4, x_3 = x_4, x_2 = -x_4 \Rightarrow V_\lambda = \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Vamos con λ_2 , utilicemos sistema por eliminación de Gauss:

$$\begin{aligned}\hat{D} - 4I &= \begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 & -1 \\ 1 & 1 & -1 & -1 \\ -1 & -1 & 1 & 1 \\ -1 & -1 & 1 & 1 \end{pmatrix}, & (\hat{D} - \lambda I) \cdot V &= 0 \\ \Rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 & -1 & \left| 0 \right. \\ 1 & 1 & -1 & -1 & \left| 0 \right. \\ -1 & -1 & 1 & 1 & \left| 0 \right. \\ -1 & -1 & 1 & 1 & \left| 0 \right. \end{pmatrix} &\equiv \begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 & -1 & \left| 0 \right. \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \left| 0 \right. \\ -1 & -1 & 1 & 1 & \left| 0 \right. \\ -1 & -1 & 1 & 1 & \left| 0 \right. \end{pmatrix} \\ &\equiv \begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 & -1 & \left| 0 \right. \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \left| 0 \right. \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \left| 0 \right. \\ -1 & -1 & 1 & 1 & \left| 0 \right. \end{pmatrix} \equiv \begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 & -1 & \left| 0 \right. \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \left| 0 \right. \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \left| 0 \right. \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \left| 0 \right. \end{pmatrix} \\ &\Rightarrow x_1 = -x_2 + x_3 + x_4, x_2 = x_2, x_3 = x_3, x_4 = x_4 \\ \Rightarrow V_{\lambda_{21}} &= \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, & V_{\lambda_{22}} &= \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, & V_{\lambda_{23}} &= \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}\end{aligned}$$

Para cumplir con la normalización solo basta con multiplicar por $1/\sqrt{2}$.

4. Se tienen dos eigenfunciones normalizadas $\Psi_1(x)$ y $\Psi_2(x)$ de una partícula con eigenvalores $E_1 \neq E_2$, las cuales se anulan afuera de las regiones no traslapadas Ω_1 y Ω_2 , respectivamente.
- (0.5 pts.) Demuestre si la partícula esta inicialmente en la región Ω_1 se quedara ahí para siempre.
 - (0.6 pts.) Si la partícula inicia en el estado $\Psi(x, 0) = [3\Psi_1(x) + 4\Psi_2(x)]/\sqrt{5}$, pruebe que la densidad de probabilidad $|\Psi(x, t)|^2$ es independiente del tiempo.
 - (0.6 pts.) Ahora, si las dos regiones Ω_1 y Ω_2 se traslapan parcialmente y la partícula inicia en el estado de inciso (b), demuestre que $|\Psi(x, t)|^2$ es una función periódica en el tiempo y determine el periodo.

a)

Partamos de que las 2 regiones del espacio Ω_1 y Ω_2 son no traslapadas, y tenemos las dos eigenfunciones normalizadas $\Psi_1(x)$ y $\Psi_2(x)$ correspondientes a los eigenvalores E_1 y E_2 del hamiltoniano H , respectivamente. Por definición, las funciones de onda $\Psi_1(x)$ y $\Psi_2(x)$ satisfacen las ecuaciones de Schrödinger independientes del tiempo: $H\Psi_n(x) = E_n\Psi_n(x)$. Se sabe que $\Psi_1(x)$ está confinada a la región $\Omega_1 \Rightarrow \Psi_1(x) = 0$ para $x \notin \Omega_1$, y $\Psi_2(x)$ está confinada a la región $\Omega_2 \Rightarrow \Psi_2(x) = 0$ para $x \notin \Omega_2$.

Si la partícula está inicialmente en la región Ω_1 , esto significa que el estado inicial de la partícula está descrito por $\Psi(x, 0) = \Psi_1(x)$. La evolución temporal de un estado en la mecánica cuántica está dada por la ecuación de Schrödinger dependiente del tiempo:

$$i\hbar \frac{\partial}{\partial t} \Psi(x, t) = H\Psi(x, t)$$

Dado que $\Psi_1(x)$ es una eigenfunción de H con eigenvalor E_1 , la solución a esta ecuación para el estado inicial $\Psi(x, 0) = \Psi_1(x)$ es: $\Psi(x, t) = \Psi_1(x)e^{-iE_1t/\hbar}$

La densidad de probabilidad en el espacio de configuración está dada por el módulo al cuadrado de la función de onda: $|\Psi(x, t)|^2 = |\Psi_1(x)e^{-iE_1t/\hbar}|^2 = |\Psi_1(x)|^2$

Puesto que el factor de fase $e^{-iE_1t/\hbar}$ no afecta el valor de la densidad de probabilidad, tenemos que: $|\Psi(x, t)|^2 = |\Psi_1(x)|^2$

Dado que $\Psi_1(x)$ está confinada en la región Ω_1 , la densidad de probabilidad $|\Psi(x, t)|^2$ no cambia en el tiempo, podemos concluir que la partícula permanecerá en la región Ω_1 para siempre. En otras palabras, esto se debe a que la probabilidad de encontrar la partícula fuera de Ω_1 es cero para todo t , dado que:

$$\int_{\Omega_2} |\Psi(x, t)|^2 dx = \int_{\Omega_2} |\Psi_1(x)|^2 dx = 0$$

Por lo tanto, si la partícula está inicialmente en la región Ω_1 , permanecerá ahí para siempre, dado que su función de onda no tiene soporte en la región Ω_2 , y no hay ninguna interacción que permita que la partícula se escape bajo la evolución temporal del hamiltoniano H .

b)

Tenemos dos eigenfunciones $\Psi_1(x)$ y $\Psi_2(x)$ del hamiltoniano H , correspondientes a los eigenvalores E_1 y E_2 , respectivamente: $H\Psi_1(x) = E_1\Psi_1(x)$, $H\Psi_2(x) = E_2\Psi_2(x)$

Las eigenfunciones están normalizadas y forman una base en el subespacio correspondiente a estos dos eigenestados. El estado inicial de la partícula es una combinación lineal de los dos eigenestados normalizados $\Psi_1(x)$ y $\Psi_2(x)$:

$$\Psi(x, 0) = \frac{3\Psi_1(x) + 4\Psi_2(x)}{5}$$

Este estado es una superposición de las funciones de onda $\Psi_1(x)$ y $\Psi_2(x)$, y está normalizado.

Si el estado inicial es una combinación lineal de eigenestados de H , cada término evoluciona en el tiempo de acuerdo con su propio eigenvalor. La solución para $\Psi(x, t)$ se puede escribir como:

$$\Psi(x, t) = \frac{3\Psi_1(x)e^{-iE_1t/\hbar} + 4\Psi_2(x)e^{-iE_2t/\hbar}}{5}$$

Aquí, las funciones de onda $\Psi_1(x)$ y $\Psi_2(x)$ son las mismas que en $t = 0$, pero ahora multiplicadas por factores de fase temporales $e^{-iE_1t/\hbar}$ y $e^{-iE_2t/\hbar}$, respectivamente.

La densidad de probabilidad en mecánica cuántica está dada por el módulo al cuadrado de la función de onda $\Psi(x, t)$:

$$|\Psi(x, t)|^2 = \left| \frac{3\Psi_1(x)e^{-iE_1t/\hbar} + 4\Psi_2(x)e^{-iE_2t/\hbar}}{5} \right|^2 = \frac{1}{25} |3\Psi_1(x)e^{-iE_1t/\hbar} + 4\Psi_2(x)e^{-iE_2t/\hbar}|^2$$

Para calcular el módulo al cuadrado, usamos la propiedad $(a + b)^2 = |a|^2 + |b|^2 + 2\text{Re}(a^*b)$.

$$|\Psi(x, t)|^2 = \frac{\left(|3\Psi_1(x)e^{-iE_1t/\hbar}|^2 + |4\Psi_2(x)e^{-iE_2t/\hbar}|^2 + 2\text{Re}(3\Psi_1(x)e^{-iE_1t/\hbar} \cdot 4\Psi_2^*(x)e^{iE_2t/\hbar}) \right)}{25}$$

Donde, $|3\Psi_1(x)e^{-iE_1t/\hbar}|^2 = 9|\Psi_1(x)|^2$, $|4\Psi_2(x)e^{-iE_2t/\hbar}|^2 = 16|\Psi_2(x)|^2$

Las funciones $\Psi_1(x)$ y $\Psi_2(x)$ están en regiones Ω_1 y Ω_2 , que no se traslapan. Lo que implica que no tienen soporte en la misma región del espacio, es decir, $\Psi_1(x)\Psi_2^*(x) = 0$ en todo x . Por lo tanto, el término cruzado se anula:

$$2\text{Re}(3\Psi_1(x)e^{-iE_1t/\hbar} \cdot 4\Psi_2^*(x)e^{iE_2t/\hbar}) = 24\text{Re}(\Psi_1(x)\Psi_2^*(x)e^{-i(E_1-E_2)t/\hbar}) = 0$$

Así, la densidad de probabilidad queda como:

$$|\Psi(x, t)|^2 = \frac{1}{25} (9|\Psi_1(x)|^2 + 16|\Psi_2(x)|^2)$$

Dado que $|\Psi_1(x)|^2$ y $|\Psi_2(x)|^2$ no dependen del tiempo, concluimos que $|\Psi(x, t)|^2$ es independiente del tiempo.

c)

A diferencia del inciso (b), donde $\Psi_1(x)$ y $\Psi_2(x)$ estaban confinadas a regiones no traslapadas, ahora existe un traslape parcial entre estas regiones. Esto implica que el término cruzado $\Psi_1(x)\Psi_2^*(x)$ no se anula en todo x . Por lo tanto, el término cruzado genera una dependencia temporal en $|\Psi(x, t)|^2$. El término cruzado es:

$$\text{R}(\Psi_1(x)\Psi_2^*(x)e^{-i(E_1-E_2)t/\hbar})$$

Este término contiene una oscilación temporal debido al factor $e^{-i(E_1-E_2)t/\hbar}$. Al tomar la parte real, obtenemos una función oscilante en el tiempo:

$$\text{R}(\Psi_1(x)\Psi_2^*(x)e^{-i(E_1-E_2)t/\hbar}) = \Psi_1(x)\Psi_2^*(x) \cos\left(\frac{(E_1 - E_2)t}{\hbar}\right)$$

Dado que la densidad de probabilidad contiene un término oscilatorio en el tiempo $\cos\left(\frac{(E_1-E_2)t}{\hbar}\right)$, podemos concluir que $|\Psi(x, t)|^2$ es una función periódica en el tiempo.

El período T de una función coseno $\cos(\omega t)$ está dado por: $T = \frac{2\pi}{\omega}$, donde ω es la frecuencia angular de la oscilación. En nuestro caso, la frecuencia angular es:

$$\omega = \frac{E_1 - E_2}{\hbar}$$

Por lo tanto, el período de las oscilaciones de $|\Psi(x, t)|^2$ es: $T = \frac{2\pi\hbar}{E_1 - E_2}$

5. (1.6 pts.) Un operador \hat{A} que no conmuta con el hamiltoniano del sistema (\hat{H}) tiene eigenvalores A_1 y A_2 con eigenfunciones asociadas $|\alpha_1\rangle = (|\phi_1\rangle - |\phi_2\rangle)/\sqrt{2}$ y $|\alpha_2\rangle = (|\phi_1\rangle + |\phi_2\rangle)/\sqrt{2}$, donde $|\phi_1\rangle$ y $|\phi_2\rangle$ son eigenfunciones ortonormales de \hat{H} con eigenvalores E_1 y E_2 . Si el sistema se encuentra al tiempo $t = 0$ en un estado $|\psi(t = 0)\rangle = |\alpha_1\rangle$, encuentre el valor esperado de \hat{A} para cualquier tiempo t y la probabilidad de medir el eigenvalor A_1 .

Como el operador de \hat{A} no conmuta $\Rightarrow [\hat{A}, \hat{H}] \neq 0$. Como $|\alpha_1\rangle$ y $|\alpha_2\rangle$ son eigenestados de \hat{A} con eigenvalores A_1 y A_2 y como $\{|\alpha_1\rangle, |\alpha_2\rangle\}$ forma una base ortonormal, podemos expresar \hat{A} en esa base como: $\hat{A} = A_1|\alpha_1\rangle\langle\alpha_1| + A_2|\alpha_2\rangle\langle\alpha_2|$, de modo que $\hat{A}|\alpha_1\rangle = A_1|\alpha_1\rangle$, $\hat{A}|\alpha_2\rangle = A_2|\alpha_2\rangle$

$$|\alpha_1\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}}(|\phi_1\rangle - |\phi_2\rangle), \quad |\alpha_2\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}}(|\phi_1\rangle + |\phi_2\rangle)$$

Como $|\phi_1\rangle$ y $|\phi_2\rangle$ son eigenfunciones ortonormales de \hat{H} con eigenvalores E_1 y E_2

$$\Rightarrow H|\phi_1\rangle = E_1|\phi_1\rangle, \quad H|\phi_2\rangle = E_2|\phi_2\rangle$$

Tenemos para $t = 0$, que nos encontramos en el estado $|\psi(t = 0)\rangle = |\alpha_1\rangle$,

$$|\psi(t = 0)\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}}(|\phi_1\rangle - |\phi_2\rangle)$$

Utilizando las relaciones de $|\alpha_1\rangle$ y $|\alpha_2\rangle$, encontramos $|\phi_1\rangle$ y $|\phi_2\rangle$,

$$|\phi_1\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}}(|\alpha_1\rangle - |\alpha_2\rangle), \quad |\phi_2\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}}(|\alpha_1\rangle + |\alpha_2\rangle)$$

El valor esperado de \hat{A} en el estado $|\psi(t)\rangle$ se define como:

$$\langle\hat{A}\rangle(t) = \langle\psi(t)|\hat{A}|\psi(t)\rangle$$

dado que $|\phi_1\rangle$ y $|\phi_2\rangle$ no son eigenfunciones de \hat{A} , escribimos $\psi(t)$ en términos de α_1 y α_2 y por la evolución temporal del estado está dada por:

$$\begin{aligned} |\psi(t)\rangle &= \frac{1}{\sqrt{2}}(e^{-iE_1t/\hbar}|\phi_1\rangle - e^{-iE_2t/\hbar}|\phi_2\rangle) \\ &= \frac{1}{\sqrt{2}}\left(e^{-iE_1t/\hbar}\frac{1}{\sqrt{2}}(|\alpha_1\rangle - |\alpha_2\rangle) - e^{-iE_2t/\hbar}\frac{1}{\sqrt{2}}(|\alpha_2\rangle - |\alpha_1\rangle)\right) \\ &= \frac{1}{2}\left((e^{-iE_1t/\hbar} + e^{-iE_2t/\hbar})|\alpha_1\rangle + (e^{-iE_1t/\hbar} - e^{-iE_2t/\hbar})|\alpha_2\rangle\right) \end{aligned}$$

Calculemos el valor esperado:

$$\langle\hat{A}\rangle(t) = \langle\psi(t)|(A_1|\alpha_1\rangle\langle\alpha_1| + A_2|\alpha_2\rangle\langle\alpha_2|)\psi(t)\rangle = A_1|\langle\alpha_1|\psi(t)\rangle|^2 + A_2|\langle\alpha_2|\psi(t)\rangle|^2$$

Donde,

$$\langle\alpha_1|\psi(t)\rangle = \frac{1}{2}(e^{-iE_1t/\hbar} + e^{-iE_2t/\hbar}), \quad \langle\alpha_2|\psi(t)\rangle = \frac{1}{2}(e^{-iE_1t/\hbar} - e^{-iE_2t/\hbar})$$

Calculamos los módulos al cuadrado:

$$|\langle \alpha_1 | \psi(t) \rangle|^2 = \frac{1}{4} |e^{-iE_1 t/\hbar} + e^{-iE_2 t/\hbar}|^2, \quad |\langle \alpha_2 | \psi(t) \rangle|^2 = \frac{1}{4} |e^{-iE_1 t/\hbar} - e^{-iE_2 t/\hbar}|^2$$

Podemos dejarlo acá,

$$\langle \hat{A} \rangle(t) = A_1 \frac{1}{4} |e^{-iE_1 t/\hbar} + e^{-iE_2 t/\hbar}|^2 + A_2 \frac{1}{4} |e^{-iE_1 t/\hbar} - e^{-iE_2 t/\hbar}|^2$$

O bien, usando que

$$|e^{-iE_1 t/\hbar} \pm e^{-iE_2 t/\hbar}|^2 = 2 \pm 2 \cos\left(\frac{(E_2 - E_1)t}{\hbar}\right)$$

obtenemos:

$$|\langle \alpha_1 | \psi(t) \rangle|^2 = \frac{1}{2} \left[1 + \cos\left(\frac{(E_2 - E_1)t}{\hbar}\right) \right], \quad |\langle \alpha_2 | \psi(t) \rangle|^2 = \frac{1}{2} \left[1 - \cos\left(\frac{(E_2 - E_1)t}{\hbar}\right) \right]$$

Finalmente, el valor esperado de \hat{A} es:

$$\langle \hat{A} \rangle(t) = A_1 \frac{1}{2} \left[1 + \cos\left(\frac{(E_2 - E_1)t}{\hbar}\right) \right] + A_2 \frac{1}{2} \left[1 - \cos\left(\frac{(E_2 - E_1)t}{\hbar}\right) \right]$$

Simplificando:

$$\langle \hat{A} \rangle(t) = \frac{A_1 + A_2}{2} + \frac{A_1 - A_2}{2} \cos\left(\frac{(E_2 - E_1)t}{\hbar}\right)$$

La probabilidad de medir el eigenvalor A_1 es $|\langle \alpha_1 | \psi(t) \rangle|^2$.

$$P(A_1, t) = \frac{1}{2} \left[1 + \cos\left(\frac{(E_2 - E_1)t}{\hbar}\right) \right]$$

6. Considere el hamiltoniano $\hat{H} = \hbar\omega \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix}$ y el estado $|\psi(t=0)\rangle = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$.
- (0.5 pts.) Encuentre la evolución temporal del estado $|\psi(t)\rangle$ vía el operador $\hat{U}(t) = e^{-i\hat{H}t/\hbar}$ y vía los eigenvalores del hamiltoniano \hat{H} , así compare los resultados obtenidos de ambos caminos.
 - (0.4 pts.) Determine el valor esperado de $\hat{A}_s = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$ al tiempo t en el esquema de Schrödinger.
 - (0.4 pts.) Determine $\hat{A}_H(t)$ en el esquema de Heisenberg vía el operador $\hat{U}(t)$, así como resolviendo la ecuación de Heisenberg y compare los resultados de ambas rutas.
 - (0.4 pts.) Compare el valor esperado de $\hat{A}_H(t)$ con el resultado del inciso (b).

El operador de evolución temporal está dado por: $\hat{U}(t) = e^{-i\hat{H}t/\hbar}$

Calculemos $\hat{U}(t)$, necesitamos calcular la exponencial de la matriz \hat{H} . Ero véase que podemos escribir la exponencial en términos de funciones trigonométricas utilizando la identidad:

$$e^{-i\hat{H}t/\hbar} = \cos(\omega t) I - i \sin(\omega t) \frac{\hat{H}}{\hbar\omega}$$

Ahora, sustituimos \hat{H} : $\hat{U}(t) = \cos(\omega t) I - i \sin(\omega t) \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix}$

Simplificando: $\hat{U}(t) = \begin{pmatrix} \cos(\omega t) & -\sin(\omega t) \\ \sin(\omega t) & \cos(\omega t) \end{pmatrix}$

Ahora aplicamos $\hat{U}(t)$ al estado inicial $|\psi(t=0)\rangle = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$:

$$|\psi(t)\rangle = \hat{U}(t)|\psi(0)\rangle = \begin{pmatrix} \cos(\omega t) & -\sin(\omega t) \\ \sin(\omega t) & \cos(\omega t) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \Rightarrow |\psi(t)\rangle = \begin{pmatrix} \cos(\omega t) \\ \sin(\omega t) \end{pmatrix}$$

Por lo tanto, hemos encontrado la evolución temporal del estado.

Ahora por los eigenvalores del Hamiltoniano \hat{H} . Resolvemos el determinante para encontrar los eigenvalores λ :

$$\det\left(\begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix} - \lambda \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}\right) = 0 \Rightarrow \lambda = \pm \hbar\omega$$

Busquemos los eigenvectores correspondientes a cada eigenvalor. Para $\lambda = \hbar\omega$, $\lambda = -\hbar\omega$, los eigenvectores son:

$$v_1 = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ -i \end{pmatrix}, \quad v_2 = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ i \end{pmatrix}$$

El estado inicial se puede escribir como una combinación lineal de los eigenvectores v_1 y v_2 :

$$|\psi(0)\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}}(v_1 + v_2)$$

La evolución temporal de los eigenestados está dada por: $v_1(t) = e^{-i\omega t}v_1$, $v_2(t) = e^{i\omega t}v_2$

Por lo tanto, el estado evolucionado es: $|\psi(t)\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}}(e^{-i\omega t}v_1 + e^{i\omega t}v_2)$

Sustituimos v_1 y v_2 :

$$|\psi(t)\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}}\left(e^{-i\omega t}\begin{pmatrix} 1 \\ -i \end{pmatrix} + e^{i\omega t}\begin{pmatrix} 1 \\ i \end{pmatrix}\right)$$

Simplificando: $|\psi(t)\rangle = \begin{pmatrix} \cos(\omega t) \\ \sin(\omega t) \end{pmatrix}$

Ambos caminos llegan al mismo resultado, es decir, son equivalentes y válidos para calcular la evolución temporal en este caso. $|\psi(t)\rangle = \begin{pmatrix} \cos(\omega t) \\ \sin(\omega t) \end{pmatrix}$

b)

El valor esperado del operador \hat{A}_s en un estado $|\psi(t)\rangle$ se calcula como: $\langle \hat{A}_s \rangle = \langle \psi(t) | \hat{A}_s | \psi(t) \rangle$

En a), vimos la evolución temporal del estado $|\psi(t)\rangle = \begin{pmatrix} \cos(\omega t) \\ \sin(\omega t) \end{pmatrix}$

Apliquemos \hat{A}_s al estado $|\psi(t)\rangle$:

$$\hat{A}_s |\psi(t)\rangle = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \cos(\omega t) \\ \sin(\omega t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos(\omega t) \\ -\sin(\omega t) \end{pmatrix}$$

Calculemos $\langle \psi(t) | \hat{A}_s | \psi(t) \rangle$, primero veamos que $\langle \psi(t) | = (\cos(\omega t) \quad \sin(\omega t))$, de modo que el valor esperado estará dado por:

$$\langle \hat{A}_s \rangle = (\cos(\omega t) \quad \sin(\omega t)) \begin{pmatrix} \cos(\omega t) \\ -\sin(\omega t) \end{pmatrix} = \cos^2(\omega t) - \sin^2(\omega t) = \cos(2\omega t)$$

Así hemos encontrado el valor esperado de \hat{A}_s al tiempo t en el esquema de Schrödinger.

c)

La evolución de un operador $\hat{A}_H(t)$ en el esquema de Heisenberg está dada por la transformación: $\hat{A}_H(t) = \hat{U}^\dagger(t) \hat{A}_s \hat{U}(t)$, con $\hat{U}(t) = e^{-i\hat{H}t/\hbar}$ el operador de evolución temporal.

En el inciso a), ya calculamos el operador de evolución $\hat{U}(t)$ y tenemos que $\hat{A}_s = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$. Como $\hat{U}(t)$ es una matriz unitaria, su conjugado transpuesto es su transpuesta:

$$\hat{U}(t) = \begin{pmatrix} \cos(\omega t) & -\sin(\omega t) \\ \sin(\omega t) & \cos(\omega t) \end{pmatrix}, \quad \hat{U}^\dagger(t) = \begin{pmatrix} \cos(\omega t) & \sin(\omega t) \\ -\sin(\omega t) & \cos(\omega t) \end{pmatrix}$$

Entonces:

$$\begin{aligned} \hat{A}_H(t) &= \begin{pmatrix} \cos(\omega t) & \sin(\omega t) \\ -\sin(\omega t) & \cos(\omega t) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \cos(\omega t) & -\sin(\omega t) \\ \sin(\omega t) & \cos(\omega t) \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} \cos(\omega t) & -\sin(\omega t) \\ -\sin(\omega t) & -\cos(\omega t) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \cos(\omega t) & -\sin(\omega t) \\ \sin(\omega t) & \cos(\omega t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos(2\omega t) & \sin(2\omega t) \\ \sin(2\omega t) & -\cos(2\omega t) \end{pmatrix} \end{aligned}$$

Así calculamos $\hat{A}_H(t)$ en el esquema de Heisenberg usando $\hat{U}(t)$.

Ahora calculemos $\hat{A}_H(t)$ a partir de la solución de la ecuación de Heisenberg, la ecuación de Heisenberg para la evolución temporal de un operador $\hat{A}_H(t)$ es:

$$\frac{d\hat{A}_H(t)}{dt} = \frac{i}{\hbar} [\hat{H}, \hat{A}_H(t)]$$

donde $[\hat{H}, \hat{A}_H(t)]$ es el conmutador entre el Hamiltoniano \hat{H} y el operador $\hat{A}_H(t)$. Tenemos que $\hat{A}_H(t) = \hat{A}_s$, es decir:

$$\hat{A}_H(t) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$$

Ahora calculemos el conmutador: $[\hat{H}, \hat{A}_H(t)] = \hat{H}\hat{A}_H(t) - \hat{A}_H(t)\hat{H}$

$$\hat{H}\hat{A}_H(t) = \hbar\omega \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} = \hbar\omega \begin{pmatrix} 0 & i \\ i & 0 \end{pmatrix}, \hat{A}_H(t)\hat{H} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \hbar\omega \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix} = \hbar\omega \begin{pmatrix} 0 & i \\ i & 0 \end{pmatrix}$$

Entonces, el conmutador es: $[\hat{H}, \hat{A}_H(t)] = 2\hbar\omega \begin{pmatrix} 0 & i \\ i & 0 \end{pmatrix}$

La ecuación de Heisenberg se convierte en:

$$\frac{d\hat{A}_H(t)}{dt} = 2i\omega \begin{pmatrix} 0 & i \\ i & 0 \end{pmatrix}$$

Resolviendo esta ecuación diferencial obtenemos:

$$\hat{A}_H(t) = \begin{pmatrix} \cos(2\omega t) & \sin(2\omega t) \\ \sin(2\omega t) & -\cos(2\omega t) \end{pmatrix}$$

Ambos métodos nos dan el mismo resultado.

d)

Para comparar el valor esperado de $\hat{A}_H(t)$ en el esquema de Heisenberg con el resultado del inciso b), necesitamos calcularlo. En el esquema de Heisenberg, el estado $|\psi(0)\rangle$ no cambia con el tiempo. $|\psi(0)\rangle = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$. Obtuvimos en el inciso anterior el operador $\hat{A}_H(t)$ que obtuvimos en el inciso anterior es. El valor esperado de $\hat{A}_H(t)$ en el esquema de Heisenberg se calcula como: $\langle \hat{A}_H(t) \rangle = \langle \psi(0) | \hat{A}_H(t) | \psi(0) \rangle$

$$\langle \hat{A}_H(t) \rangle = \begin{pmatrix} 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \cos(2\omega t) & \sin(2\omega t) \\ \sin(2\omega t) & -\cos(2\omega t) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = 1 \cdot \cos(2\omega t) + 0 \cdot \sin(2\omega t) = \cos(2\omega t)$$

El valor esperado en el esquema de Schrödinger del inciso b), resultó ser el mismo. El valor esperado de $\hat{A}_H(t)$ en el esquema de Heisenberg es exactamente el mismo que el valor esperado de \hat{A}_s en el esquema de Schrödinger:

$$\langle \hat{A}_H(t) \rangle = \langle \hat{A}_s(t) \rangle = \cos(2\omega t)$$

Este resultado refleja que los dos esquemas (Heisenberg y Schrödinger) son completamente equivalentes en cuanto a la predicción de valores esperados de observables.