

En caso tridimensional tenemos que si $\{e_i\}$ define un sistema de coordenadas (dextrogiro) y no necesariamente ortogonal, entonces demuestre que

$$e^i = \frac{e_j \times e_k}{e_i \cdot (e_j \times e_k)}$$

$$e^1 \propto e_2 \times e_3$$

$$e^1 \cdot e_1 = 1 \rightarrow e^1 \cdot e_1 (e_2 \times e_3) = e_2 \times e_3 \rightarrow e^1 = \frac{e_2 \times e_3}{e_1 \cdot (e_2 \times e_3)} \quad \text{podríamos generalizar}$$

$$\begin{aligned} e^i &\propto (e_j \times e_k) \\ e^i \cdot e_i &= \delta_i^i \end{aligned} \rightarrow e^i \cdot e_i = 1 \rightarrow e^i \cdot e_i \cdot (e_j \times e_k) = (e_j \times e_k)$$

$$e^i = \frac{(e_j \times e_k)}{e_i \cdot (e_j \times e_k)}$$

Si los volúmenes $V = e_1 \cdot (e_2 \times e_3)$ y $\tilde{V} = e^1 (e^2 \times e^3)$ entonces $V \tilde{V} = 1$

$$V \cdot \tilde{V} = e_1 \cdot (e_2 \times e_3) \cdot e^1 (e^2 \times e^3)$$

$$\underbrace{e_1 \cdot e^1}_1 \underbrace{(e_2 \times e_3) (e^2 \times e^3)}_1$$

$$V \cdot \tilde{V} = 1$$

$$V \cdot \tilde{V} = e_i (e_j \times e_k) \cdot e^i (e^j \times e^k)$$

$$V \cdot \tilde{V} = e_i \cdot e^i \underbrace{(e_j \times e_k)}_L \cdot \underbrace{(e^j \times e^k)}_L$$

$$= \delta_i^i \cdot \delta_j^j$$

¿que vector satisface que $a \cdot e^i = 1$

$$a \cdot e^i = 1 \quad |a\rangle = a^k e_k \rightarrow a \cdot e^i = \delta_j^i$$

$$a^k e_k \cdot e^i = \delta_j^i$$

$$a^k \delta_k^i = \delta_j^i$$

$$a^i = \delta_j^i \rightarrow a = e_j$$

Encuentre el producto vectorial de dos vectores a y b que están representados en un sistema oblicuo dada la base $w_1 = 4i + 2j + k$ $w_2 = 3i + 3j$ $w_3 = 2k$

$$|V\rangle = \mathcal{E}^i |e_i\rangle$$

$$\langle V| = \mathcal{E}^* \langle e^i|$$

Halle las bases reciprocas

$$e^1 = \frac{w_2 \times w_3}{w_1 \cdot (w_2 \times w_3)} \quad e^2 = \frac{w_1 \times w_3}{w_2 \cdot (w_1 \times w_3)} \quad e^3 = \frac{w_1 \times w_2}{w_3 \cdot (w_1 \times w_2)}$$

$$e^1 = \frac{W_2 \times W_3}{W_1 \cdot (W_2 \times W_3)} \quad e^2 = \frac{W_1 \times W_3}{W_2 \cdot (W_1 \times W_3)} \quad e^3 = \frac{W_1 \times W_2}{W_3 \cdot (W_1 \times W_2)} \quad W_1 = 4i + 2j + k \quad W_2 = 3i + 3j \quad W_3 = 2k$$

$$\begin{pmatrix} i & j & k \\ 3 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} = 6i - 6j$$

$$e^1 = \frac{1}{2}i - \frac{1}{2}j$$

$$\begin{pmatrix} i & j & k \\ 4 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} = 4i - 8j$$

$$e^2 = -\frac{1}{3}(4i - 2j)$$

$$\begin{pmatrix} i & j & k \\ 4 & 2 & 1 \\ 3 & 3 & 0 \end{pmatrix} = -3i - 3j + 6k$$

$$e^3 = \frac{-3i - 3j + 6k}{12} = -\frac{1}{4}i - \frac{1}{4}j + \frac{1}{2}k$$

$$a = i + 2j + 3k$$

$$\langle a | W_1 \rangle \rightarrow \langle a | W_1 \rangle = 4 + 4 + 3 = 7 = a^1; \langle a | W_2 \rangle = 3 + 6 + 0 = 9 = a^2; \langle a | W_3 \rangle = 6 = a^3$$

$$\langle e^1 | a \rangle \rightarrow \langle e^1 | a \rangle = \frac{1}{2} - 1 = -\frac{1}{2} = a_1; \langle e^2 | a \rangle = -\frac{1}{3} + \frac{4}{3} = 1 = a^2; \langle e^3 | a \rangle = -\frac{1}{4} + \frac{3}{4} = \frac{2}{4} = a^3$$

7. Considere una vez más el espacio vectorial de matrices hermiticas 2×2 y la definición de producto interno $\langle a | b \rangle = \text{Tr}(A^\dagger B)$ que introdujimos en los ejercicios de la sección 2.2.4. Hemos comprobado que la matriz unitaria y las matrices de Pauli $\{\sigma_0, \sigma_1, \sigma_2, \sigma_3\}$ —presentadas también en los ejercicios de la sección 2.2.4— forman base para ese espacio (ver ejercicios sección 2.3.6). Encuentre entonces la base dual asociada a las base de Pauli y, adicionalmente, dado un vector genérico en este espacio vectorial encuentre su 1-forma asociada.

$$\langle a | b \rangle = \text{Tr}(A^\dagger B) \quad \left\{ \sigma_0 = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, \sigma_1 = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}, \sigma_2 = \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix}, \sigma_3 = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \right\}$$

$$A \leftrightarrow \begin{pmatrix} z_1 & z_2 \\ z_3 & z_4 \end{pmatrix} = A^T = \begin{pmatrix} z_1^* & z_3^* \\ z_2^* & z_4^* \end{pmatrix} \text{ es decir } \begin{matrix} z_1^* = z_1 \\ z_2^* = z_4 \\ z_3^* = z_2 \end{matrix}$$

base ortogonal las matrices de pauli

$$\delta_{ij} = \langle \sigma_i | \sigma_j \rangle$$

$$\langle \sigma_0 | \sigma_0 \rangle$$

$$\text{Tr} \left[\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \right] = 2$$

$$\langle \sigma_1 | \sigma_1 \rangle$$

$$\text{Tr} \left[\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \right] = 2$$

$$\langle \sigma_2 | \sigma_2 \rangle$$

$$\text{Tr} \left[\begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix} \right] = \text{Tr} \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = 2$$

$$\langle \sigma_3 | \sigma_3 \rangle$$

$$\text{Tr} \left[\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \right] = 2$$

$$\langle \sigma_i | \sigma_j \rangle = 2 \delta_{ij}$$

$$\sigma_i^* = \left\{ \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}; \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}; \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix}; \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \right\}$$

$$\langle \sigma_i | \sigma_j \rangle \cdot \sigma_j = 2 \delta_{ij} \sigma_j$$

$$\text{entonces } \delta_{ij} \sigma_j = 2 \delta_{ij} \sigma_j$$

$$i=0,1,2,3 \quad \sigma_j = 2 \sigma_j \rightarrow \frac{1}{2} \sigma_j = \sigma_j$$

$$A = \begin{pmatrix} a & c + di \\ c - di & b \end{pmatrix} \rightarrow$$

$$\alpha^0 =$$

$$A = \alpha^i \sigma_i = \alpha^0 \sigma_0 + \alpha^1 \sigma_1 + \alpha^2 \sigma_2 + \alpha^3 \sigma_3$$

$$A = \alpha_i \sigma^i = \frac{1}{2} (\alpha_0 \sigma^0 + \alpha_1 \sigma^1 + \alpha_2 \sigma^2 + \alpha_3 \sigma^3)$$

$$\left. \begin{array}{l} \alpha^0 = \frac{a+b}{2} \quad \alpha^3 = \frac{a-b}{2} \\ \alpha^1 = c \quad \alpha^2 = -d \end{array} \right\} \text{ en el espacio} \\ \text{vectorial}$$

$$\left. \begin{array}{l} \alpha_1 = \frac{a+b}{4} \quad \alpha_3 = \frac{a-b}{4} \\ \alpha_1 = \frac{c}{2} \quad \alpha_2 = -\frac{d}{2} \end{array} \right\} \text{ los del espacio} \\ \text{vectorial dual}$$