



## TAREA 2

### Ejercicio 1

Solución: Para el estado

$$|S_n+\rangle = \frac{\sqrt{3}}{2} |+\rangle + \frac{i}{2} |-\rangle.$$

a) El estado ya se encuentra respecto a la base  $\alpha$ .

b) El bra sería

$$\langle S_n+| = \frac{\sqrt{3}}{2} \langle +| - \frac{i}{2} \langle -|.$$

c) Tomando  $|S_x+\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}} |+\rangle + \frac{1}{\sqrt{2}} |-\rangle$ , encontramos la probabilidad de medir  $+\frac{\hbar}{2}$

$$|\langle S_x+|S_n+\rangle|^2 = \frac{1}{2} = 50\%.$$

d) Realizamos lo mismo que en el inciso anterior con  $|S_y-\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}} |+\rangle - \frac{i}{\sqrt{2}} |-\rangle$ . Entonces

$$|\langle S_y-|S_n+\rangle|^2 = 0.0669873 = 6.699\%.$$

e) Utilizando la matriz de cambio de base vista en clase

$$Q = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 & -i \\ 1 & i \end{pmatrix},$$

Encontramos el estado  $|S_n+\rangle$  en términos de la base  $\gamma$ . Encontramos el vector  $(|S_n+\rangle)_\gamma$  en términos de la base resolviendo el siguiente sistema

$$\frac{a}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ i \end{pmatrix} + \frac{b}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ -i \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \sqrt{3}/2 \\ i/2 \end{pmatrix}.$$

Con lo que encontramos al estado

$$(|S_n+\rangle)_\gamma = \frac{\sqrt{6} + \sqrt{2}}{4} |S_y+\rangle + \frac{\sqrt{6} - \sqrt{2}}{4} |S_y-\rangle.$$

f) Teniendo  $|\psi_o\rangle = |S_n+\rangle$  y el operador evolución  $U(t) = e^{-\frac{it}{\hbar}H} = e^{-\frac{it}{\hbar}\omega S_z}$ . Aplicando  $|\psi(t)\rangle = U(t) |\psi_o\rangle$ , entonces

$$|\psi(t)\rangle = \frac{\sqrt{3}}{2} e^{-\frac{it}{\hbar}\omega S_z} |+\rangle + \frac{i}{2} e^{-\frac{it}{\hbar}\omega S_z} |-\rangle = \frac{\sqrt{3}}{2} e^{-\frac{i\omega t}{2}} |+\rangle + \frac{i}{2} e^{\frac{i\omega t}{2}} |-\rangle.$$

g) Con el resultado anterior, valuamos en un tiempo  $t = \pi/\omega$ .

$$\left| \psi\left(\frac{\pi}{\omega}\right) \right\rangle = -\frac{i\sqrt{3}}{2} |+\rangle - \frac{1}{2} |-\rangle.$$

## Ejercicio 2

Solución:

a) Aplicando el operador evolución al estado  $|\psi_o\rangle = |S_y+\rangle$ , se tiene

$$|\psi(t)\rangle = U(t) |\psi_o\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}} e^{-\frac{i\omega t}{2}} |+\rangle + \frac{i}{\sqrt{2}} e^{\frac{i\omega t}{2}} |-\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}} |+\rangle + \frac{i}{\sqrt{2}} e^{i\omega t} |-\rangle.$$

b) El bra sería

$$\langle \psi(t) | = \frac{1}{\sqrt{2}} \langle + | - \frac{i}{\sqrt{2}} e^{-i\omega t} \langle - |$$

c) Para un  $t = \frac{\pi}{\omega}$ , se tiene

$$\left| \psi\left(\frac{\pi}{\omega}\right) \right\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}} |+\rangle - \frac{i}{\sqrt{2}} |-\rangle = |S_y-\rangle.$$

d) Para  $t = \frac{2\pi}{\omega}$

$$\left| \psi\left(\frac{2\pi}{\omega}\right) \right\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}} |+\rangle + \frac{i}{\sqrt{2}} |-\rangle = |S_y+\rangle.$$

e) Ya se demostró en los dos incisos anteriores.

f) Gráficamente,

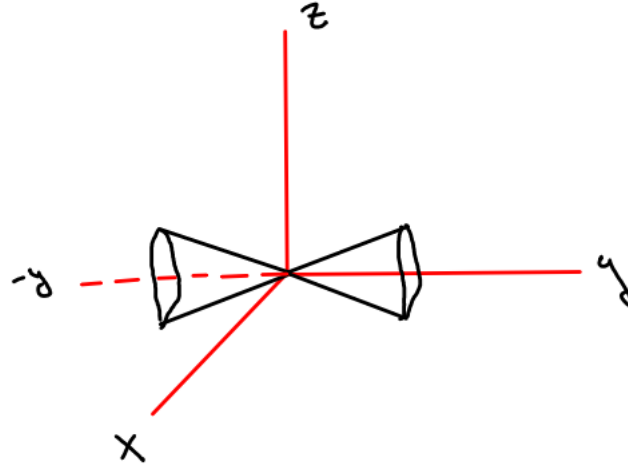


Figura 1: Podemos visualizar, en el eje  $y$  positivo, los estados  $|\psi_o\rangle$  y  $|\psi(2\pi/\omega)\rangle$ ; mientras que en el eje  $y$  negativo, visualizamos  $|\psi(\pi/\omega)\rangle$ .

g) Utilizamos el módulo de funciones para encontrar  $\langle \psi(t) | S_y | \psi(t) \rangle$ , lo que nos da

$$\langle S_y \rangle = \frac{\hbar}{4} (e^{i\omega t} + e^{-i\omega t}) = \frac{\hbar}{2} \cos \omega t.$$

### Ejercicio 3

Sabiendo que para las matrices de pauli se cumple que

$$[\sigma_j, \sigma_k] = 2i\varepsilon_{jkl}\sigma_l,$$

donde  $\varepsilon_{jkl}$  es el tensor de Levi-Civita. Entonces, sabiendo que los operadores en cada eje están definidos como  $S_x = \frac{\hbar}{2}\sigma_x$ ,  $S_y = \frac{\hbar}{2}\sigma_y$  y  $S_z = \frac{\hbar}{2}\sigma_z$ , entonces, reemplazando valores y utilizando la función `LeviCivitaTensor[3]` para encontrar los respectivos valores del mismo.

$$[S_x, S_z] = 2\left(\frac{\hbar^2}{4}\right)i\varepsilon_{xzy}\sigma_y = \begin{pmatrix} 0 & -\frac{\hbar^2}{2} \\ \frac{\hbar^2}{2} & 0 \end{pmatrix},$$

$$[S_y, S_z] = 2\left(\frac{\hbar^2}{4}\right)i\varepsilon_{yzx}\sigma_x = \begin{pmatrix} 0 & i\frac{\hbar^2}{2} \\ i\frac{\hbar^2}{2} & 0 \end{pmatrix}.$$

### Ejercicio 4

Solución: Teniendo que los operadores escalera se definen como

$$S_+ = \hbar \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}, \quad S_- = \hbar \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}.$$

Y que  $|S_y+\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}}\begin{pmatrix} 1 \\ i \end{pmatrix}$  y  $|S_y-\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}}\begin{pmatrix} 1 \\ -i \end{pmatrix}$

a)

$$S_+ |S_y+\rangle = \hbar \begin{pmatrix} \frac{i}{\sqrt{2}} \\ 0 \end{pmatrix}.$$

b)

$$S_+ |S_y-\rangle = \hbar \begin{pmatrix} -\frac{i}{\sqrt{2}} \\ 0 \end{pmatrix}.$$

c)

$$S_- |S_y+\rangle = \hbar \begin{pmatrix} 0 \\ \frac{1}{\sqrt{2}} \end{pmatrix}.$$

d)

$$S_- |S_y-\rangle = \hbar \begin{pmatrix} 0 \\ \frac{1}{\sqrt{2}} \end{pmatrix}.$$