

中山大学本科生期末考试

考试科目：《量子力学》（A 卷）

学年学期：2014 学年第 3 学期 姓 名：_____

学 院/系：物理科学与工程技术学院 学 号：_____

考试方式：闭卷 年级专业：_____

考试时长：120 分钟 班 别：_____

任课老师：贺彦章

警示 《中山大学授予学士学位工作细则》第八条：“考试作弊者，不授予学士学位。”

-----以下为试题区域，共 5 道大题，总分 100 分，考生请在答题纸上作答-----

注意：要求按(1), (2), ...步骤，并写详细的推导过程；带星号“*”是选做。

1. 一维粒子在某个势场中运动。在 $t=0$ 时刻，测量发现粒子出现在 $x=0$ 位置。(6分)

(1) 求测量之后的 $t=0$ 时刻粒子波函数 $\Psi(x,0)$ ；

(2) 同时撤销势场，根据(1)推导 $t \geq 0$ 的动量分布函数；

(3)*讨论分析。

解 (1) 求测量之后的 $t=0$ 时刻粒子波函数 $\Psi(x,0)$ ；(1分)

$$\Psi(x,0) = \delta(x)$$

(2) 同时撤销势场，根据(1)推导 $t \geq 0$ 的动量分布函数；(5分)

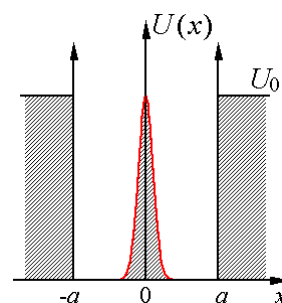
$$\Psi(x,t) = \int c(p) \frac{1}{\sqrt{2\pi\hbar}} e^{ipx/\hbar} e^{-iEt/\hbar} dp$$

$$c(p) = \int \Psi(x,0) \frac{1}{\sqrt{2\pi\hbar}} e^{-ipx/\hbar} dx = \int \delta(x) \frac{1}{\sqrt{2\pi\hbar}} e^{-ipx/\hbar} dx = \frac{1}{\sqrt{2\pi\hbar}}$$

$$w(p) = |c(p)|^2 = \frac{1}{2\pi\hbar}$$

2. 一维粒子在以下的一维势场中运动。(31分)

$$U = \begin{cases} 0, & -a \leq x \leq a \text{ and } x \neq 0 \\ \delta(x), & x = 0 \\ U_0 & x < -a \text{ or } x > a \end{cases}$$



- (1) 写出定态薛定谔方程，并化简；
- (2) 当 $E > 0$ 时，求奇宇称的本征态波函数；
- (3) 根据(2)，画出基态的波函数和概率密度的示意图；
- (4) 根据(2)，推导奇宇称的态允许存在的条件；
- (5) 当 $E > U_0$ 时，证明薛定谔方程的解不是束缚态；
- (6) *讨论分析。

提示：不需要确定波函数的振幅

解 (1) 写出定态薛定谔方程，并化简；(9分)

$$-\frac{\hbar^2}{2\mu} \frac{d^2\psi}{dx^2} + U\psi = E\psi$$

$$\Rightarrow \begin{cases} -\frac{\hbar^2}{2\mu} \frac{d^2\psi}{dx^2} = E\psi, & -a \leq x \leq a \text{ and } x \neq 0 \\ -\frac{\hbar^2}{2\mu} \frac{d^2\psi}{dx^2} + \delta(x)\psi = E\psi, & x = 0 \\ -\frac{\hbar^2}{2\mu} \frac{d^2\psi}{dx^2} + U_0\psi = E\psi, & x < -a \text{ or } x > a \end{cases}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} \frac{d^2\psi}{dx^2} + k^2\psi = 0, \quad k^2 = \frac{2\mu E}{\hbar^2}, & -a \leq x \leq a \text{ and } x \neq 0 \\ \frac{d^2\psi}{dx^2} + \frac{2\mu E}{\hbar^2}\psi - \frac{2\mu\delta(x)}{\hbar^2}\psi = 0, & x = 0 \\ \frac{d^2\psi}{dx^2} \pm k'^2\psi = 0, \quad k'^2 = \frac{2\mu|U_0 - E|}{\hbar^2}, & x < -a \text{ or } x > a, \text{ "+"}: E > U_0, \text{ "-"}: E < U_0 \end{cases}$$

(2) 当 $E > 0$ 时，求奇宇称的本征态波函数；(12分)

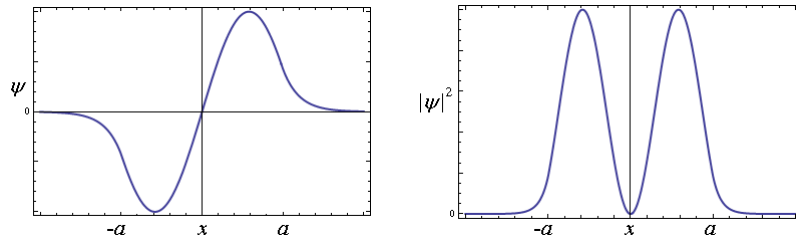
$$E > U_0 \Rightarrow \begin{cases} \psi = A\cos(kx) + B\sin(kx) \xrightarrow{\text{奇宇称}} \psi = B\sin(kx), & -a \leq x \leq a \text{ and } x \neq 0 \\ \psi'(0+) - \psi'(0-) - \frac{2\mu}{\hbar^2}\psi(0) = 0, & x = 0 \\ \psi = C\cos(k'x) + D\sin(k'x), & x < -a \text{ or } x > a \end{cases}$$

$$\Rightarrow \psi(\pm\infty) \neq 0 \Rightarrow \text{散射态} \Rightarrow \text{散射态不对称, 无宇称}$$

$$0 < E < U_0 \Rightarrow \begin{cases} \psi = A \cos(kx) + B \sin(kx) \xRightarrow{\text{奇宇称}} \psi = B \sin(kx), & -a \leq x \leq a \text{ and } x \neq 0 \\ \psi'(0+) - \psi'(0-) - \frac{2\mu}{\hbar^2} \psi(0) = 0, & x = 0 \\ \psi = C e^{k'x} + D e^{-k'x} \xRightarrow[\psi(\pm\infty) \neq 0]{\text{奇宇称}} \psi = \begin{cases} C e^{k'x}, & x < -a \\ D e^{-k'x}, & x > a \end{cases} \end{cases}$$

$$\Rightarrow \psi = \begin{cases} C e^{k'x}, & x < -a \\ B \sin(kx), & -a \leq x \leq a \\ D e^{-k'x}, & x > a \end{cases}$$

(3) 根据(2)，画出基态的波函数和概率密度的示意图；(2分)



(4) 根据(2)，推导奇宇称的态允许存在的条件；(4分)

$$\begin{aligned} \psi(a-) &= \psi(a+), \quad \frac{d\psi(a-)}{dx} = \frac{d\psi(a+)}{dx} \\ \Rightarrow \frac{d \ln \psi(a-)}{dx} &= \frac{d \ln \psi(a+)}{dx} \Rightarrow \frac{d \ln [B \sin(ka)]}{dx} = \frac{d \ln [D e^{-k'a}]}{dx} \\ \Rightarrow k \cot(ka) &= -k' \\ k^2 &= \frac{2\mu E}{\hbar^2}, \quad k'^2 = \frac{2\mu(U_0 - E)}{\hbar^2} \Rightarrow k^2 + k'^2 = \frac{2\mu U_0}{\hbar^2} \end{aligned}$$

(5) 当 $E > U_0$ 时，证明薛定谔方程的解不是束缚态；(4分)

$$\Rightarrow \begin{cases} \psi = A \cos(kx) + B \sin(kx), & -a \leq x \leq a \text{ and } x \neq 0 \\ \psi'(0+) - \psi'(0-) - \frac{2\mu}{\hbar^2} \psi(0) = 0, & x = 0 \\ \psi = C \cos(k'x) + D \sin(k'x), & x < -a \text{ or } x > a \end{cases}$$

因为势阱内的波函数是三角函数，所以在边界 $x = \pm a$ ，波函数及其导数不同时为零。根据连续性条件， C 和 D 不同时为零，即 $\psi(\pm\infty) \neq 0$ ，说明这不是束缚态。

3. 一维谐振子处在第一激发态 $\psi(x, t) = A x e^{-(\alpha^2 x^2 - i\omega t)/2}$ 。(50分)

- (1) 利用归一关系求未知系数 A ；
- (2) 求最可几位置；
- (3) 根据期望值的定义，求位置的期望值 \bar{x} ；

(4) 根据期望值的定义, 求动量的期望值 \bar{p} ;

(5) 根据期望值的定义, 求动能的期望值 $\bar{T} = \frac{1}{2\mu} \overline{p^2}$;

(6) 根据期望值的定义, 求势能的期望值 $\bar{U} = \frac{1}{2} \mu \omega^2 \overline{x^2}$;

(7) 求位置和动量的测不准结果 $\overline{(\Delta x)^2} \overline{(\Delta p)^2} = ?$;

(8) *讨论分析。

提示: $\int_{-\infty}^{\infty} e^{-y^2} y^2 dy = \frac{1}{2} \pi^{1/2}$, $\int_{-\infty}^{\infty} e^{-y^2} y^4 dy = \frac{3}{4} \pi^{1/2}$

解 (1) 利用归一关系求未知系数A; (7分)

$$\begin{aligned} 1 &= \int_{-\infty}^{\infty} \psi^* \psi dx = \int_{-\infty}^{\infty} A x e^{-(\alpha^2 x^2 + i\omega t)/2} A x e^{-(\alpha^2 x^2 - i\omega t)/2} dx \\ &= A^2 \int_{-\infty}^{\infty} x^2 e^{-\alpha^2 x^2} dx = A^2 \frac{1}{2\alpha^3} \pi^{1/2} \\ \Rightarrow A &= \sqrt{\frac{2\alpha^3}{\pi^{1/2}}} \end{aligned}$$

(2) 求最可几位置; (7分)

$$\begin{aligned} |\psi|^2 &= \psi^* \psi = x e^{-(\alpha^2 x^2 + i\omega t)/2} A x e^{-(\alpha^2 x^2 - i\omega t)/2} = A^2 x^2 e^{-\alpha^2 x^2} \\ 0 &= \frac{d \ln |\psi|^2}{dx} = \frac{d \ln(x^2 e^{-\alpha^2 x^2})}{dx} = \frac{d \ln(x^2)}{dx} + \frac{d \ln(e^{-\alpha^2 x^2})}{dx} = \frac{2}{x} - \alpha^2 2x \\ \Rightarrow x &= \pm \frac{1}{\alpha} \end{aligned}$$

(3) 根据期望值的定义, 求位置的期望值 \bar{x} ; (7分)

$$\begin{aligned} \bar{x} &= \int_{-\infty}^{\infty} \psi^* \hat{x} \psi dx \\ &= \int_{-\infty}^{\infty} \sqrt{\frac{2\alpha^3}{\pi^{1/2}}} x e^{-(\alpha^2 x^2 + i\omega t)/2} x \sqrt{\frac{2\alpha^3}{\pi^{1/2}}} x e^{-(\alpha^2 x^2 - i\omega t)/2} dx \\ &= \frac{2\alpha^3}{\pi^{1/2}} \int_{-\infty}^{\infty} x^3 e^{-\alpha^2 x^2} dx \stackrel{\text{奇函数}}{=} 0 \end{aligned}$$

(4) 根据期望值的定义, 求动量的期望值 \bar{p} ; (7分)

$$\begin{aligned}
 \bar{p} &= \int_{-\infty}^{\infty} \psi^* \hat{p} \psi dx \\
 &= \int_{-\infty}^{\infty} \sqrt{\frac{2\alpha^3}{\pi^{1/2}}} x e^{-(\alpha^2 x^2 + i\omega t)/2} (-i\hbar) \frac{d}{dx} \left[\sqrt{\frac{2\alpha^3}{\pi^{1/2}}} x e^{-(\alpha^2 x^2 - i\omega t)/2} \right] dx \\
 &= -\frac{2i\hbar\alpha^3}{\pi^{1/2}} \int_{-\infty}^{\infty} x e^{-\alpha^2 x^2/2} (e^{-\alpha^2 x^2/2} - \alpha^2 x^2 e^{-\alpha^2 x^2/2}) dx \\
 &= -\frac{2i\hbar\alpha^3}{\pi^{1/2}} \int_{-\infty}^{\infty} (x e^{-\alpha^2 x^2} - \alpha^2 x^3 e^{-\alpha^2 x^2}) dx \stackrel{\text{奇函数}}{=} 0
 \end{aligned}$$

(5) 根据期望值的定义，求动能的期望值 $\bar{T} = \frac{1}{2\mu} \overline{p^2}$ ； (8分)

$$\begin{aligned}
 \bar{T} &= \frac{1}{2\mu} \overline{p^2} = \frac{1}{2\mu} \int_{-\infty}^{\infty} \psi^* \hat{p}^2 \psi dx \\
 &= \frac{1}{2\mu} \int_{-\infty}^{\infty} \sqrt{\frac{2\alpha^3}{\pi^{1/2}}} x e^{-(\alpha^2 x^2 + i\omega t)/2} (-i\hbar)^2 \frac{\partial^2}{\partial x^2} \left[\sqrt{\frac{2\alpha^3}{\pi^{1/2}}} x e^{-(\alpha^2 x^2 - i\omega t)/2} \right] dx \\
 &= \frac{-\hbar^2 \alpha^3}{\mu \pi^{1/2}} \int_{-\infty}^{\infty} e^{-\alpha^2 x^2} (\alpha^4 x^4 - 3\alpha^2 x^2) dx \\
 &= \frac{-\hbar^2 \alpha^5}{\mu \pi^{1/2}} \left(\alpha^2 \frac{3}{4\alpha^5} \pi^{1/2} - 3 \frac{1}{2\alpha^3} \pi^{1/2} \right) = \frac{3\hbar^2 \alpha^2}{4\mu} = \frac{3}{4} \hbar \omega
 \end{aligned}$$

(6) 根据期望值的定义，求势能的期望值 $\bar{U} = \frac{1}{2} \mu \omega^2 \overline{x^2}$ ； (7分)

$$\begin{aligned}
 \bar{U} &= \frac{1}{2} \mu \omega^2 \overline{x^2} = \frac{1}{2} \mu \omega^2 \int_{-\infty}^{\infty} \psi^* \hat{x}^2 \psi dx \\
 &= \frac{1}{2} \mu \omega^2 \int_{-\infty}^{\infty} \sqrt{\frac{2\alpha^3}{\pi^{1/2}}} x e^{-(\alpha^2 x^2 + i\omega t)/2} x^2 \sqrt{\frac{2\alpha^3}{\pi^{1/2}}} x e^{-(\alpha^2 x^2 - i\omega t)/2} dx \\
 &= \frac{1}{2} \mu \omega^2 \frac{2\alpha^3}{\pi^{1/2}} \int_{-\infty}^{\infty} x^4 e^{-\alpha^2 x^2} dx = \frac{1}{2} \mu \omega^2 \frac{2\alpha^3}{\pi^{1/2}} \frac{3}{4\alpha^5} \pi^{1/2} = \frac{3\mu\omega^2}{4\alpha^2} = \frac{3}{4} \hbar \omega
 \end{aligned}$$

(7) 求位置和动量的测不准结果 $\overline{(\Delta x)^2} \overline{(\Delta p)^2} = ?$ ； (7分)

$$\begin{aligned}
 \overline{(\Delta x)^2} &= \overline{x^2} - \bar{x}^2 = \frac{\bar{U}}{\frac{1}{2} \mu \omega^2} - 0 = \frac{3}{4} \hbar \omega \frac{2}{\mu \omega^2} = \frac{3\hbar}{2\mu\omega} \\
 \overline{(\Delta p)^2} &= \overline{p^2} - \bar{p}^2 = 2\mu \bar{T} - 0 = 2\mu \frac{3}{4} \hbar \omega = \frac{3\mu\hbar\omega}{2} \\
 \overline{(\Delta x)^2} \overline{(\Delta p)^2} &= \frac{3\hbar}{2\mu\omega} \frac{3\mu\hbar\omega}{2} = \frac{9}{4} \hbar^2 \geq \frac{1}{4} \hbar^2
 \end{aligned}$$

4. 瞬变均匀磁场中的氢原子。体系哈密顿量 $H = H_0 - \mu_0 \vec{\sigma} \cdot \vec{B}$ ，零磁场哈密顿量为

$H_0 = \frac{\vec{p}^2}{2\mu} - \frac{e^2}{r}$ ，原子与磁场的相互作用为 $H_B = -\mu_0 \vec{\sigma} \cdot \vec{B}$ 。其中， $\vec{\sigma}$ 为泡利算符， μ_0 为

内禀磁矩。考虑空间分布均匀的瞬变磁场 $\vec{B}(t)$ ，证明体系的波函数可以表示成空间函数与自旋函数之积，并写出它们满足的波动方程。(5分)

提示： H_0 与自旋无关， H_B 与空间坐标无关

解 粒子的波函数满足薛定谔方程 $i\hbar \frac{\partial}{\partial t} \psi(r, \sigma_z, t) = H \psi(r, \sigma_z, t)$

其中 H_0 与自旋无关， H_B 与空间坐标无关，可以令 $\psi(r, \sigma_z, t) = \varphi(r, t) \chi(\sigma_z, t)$ ，

$$\Rightarrow i\hbar \frac{\partial}{\partial t} [\varphi(r, t) \chi(\sigma_z, t)] = (H_0 - \mu_0 \vec{\sigma} \cdot \vec{B}) [\varphi(r, t) \chi(\sigma_z, t)]$$

$$\Rightarrow i\hbar \chi \frac{\partial}{\partial t} \varphi + i\hbar \varphi \frac{\partial}{\partial t} \chi = (H_0 - \mu_0 \vec{\sigma} \cdot \vec{B}) (\varphi \chi)$$

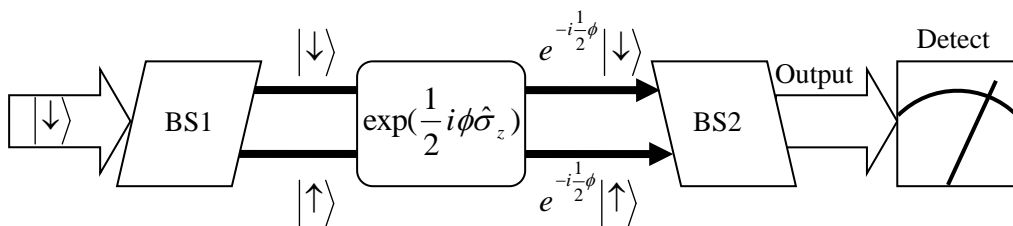
$$\Rightarrow i\hbar \chi \frac{\partial}{\partial t} \varphi + i\hbar \varphi \frac{\partial}{\partial t} \chi = (H_0 \varphi) \chi - (\mu_0 \vec{\sigma} \cdot \vec{B} \chi) \varphi$$

两边同时除以 $\varphi \chi$ ，得到 $i\hbar \frac{1}{\varphi} \frac{\partial}{\partial t} \varphi + i\hbar \frac{1}{\chi} \frac{\partial}{\partial t} \chi = (H_0 \varphi) \frac{1}{\varphi} - (\mu_0 \vec{\sigma} \cdot \vec{B} \chi) \frac{1}{\chi}$

自旋，轨道运动部分分别等同，得到

$$\begin{cases} i\hbar \frac{1}{\varphi} \frac{\partial}{\partial t} \varphi = (H_0 \varphi) \frac{1}{\varphi} \\ i\hbar \frac{1}{\chi} \frac{\partial}{\partial t} \chi = (-\mu_0 \vec{\sigma} \cdot \vec{B} \chi) \frac{1}{\chi} \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} i\hbar \frac{\partial}{\partial t} \varphi = H_0 \varphi \\ i\hbar \frac{\partial}{\partial t} \chi = -\mu_0 \vec{\sigma} \cdot \vec{B} \chi \end{cases}$$

5. 基于Mach-Zehnder干涉的量子计量。量子计量学中，基于二态量子粒子的Mach-Zehnder干涉一个被广泛应用的测量方案。此干涉仪的工作原理如下图所示：输入初态 $|\downarrow\rangle$ ，经过第一个分束器BS1后它会变成 $|\downarrow\rangle$ 和 $|\uparrow\rangle$ 两种状态的等几率叠加态；随后，体系进行一个持续时间为 T 的自由演化过程，期间 $|\downarrow\rangle$ 和 $|\uparrow\rangle$ 这两个态会积累一个相对相位 ϕ ；接着，体系再经过第二个分束器BS2复合并发生干涉；最后，通过测量末态的粒子数之差就可以得到相对相位 ϕ 的信息。(8分)



提示：两个分束器BS1和BS2对态的作用都可以用算符 \hat{U} 表示，且 $\hat{U}|\downarrow\rangle = (|\downarrow\rangle + |\uparrow\rangle)/\sqrt{2}$

和 $\hat{U}|\uparrow\rangle = (|\downarrow\rangle - |\uparrow\rangle)/\sqrt{2}$ ；自由演化阶段的哈密顿量 $H = \frac{1}{2}\hbar\omega\sigma_z$ ，其中 $\sigma_z = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$ 。

(1) 求出算符 \hat{U} 的矩阵表示；

(2) 如果 $|\downarrow\rangle$ 和 $|\uparrow\rangle$ 两个态在自由演化阶段开始时相位相同，求出经过 T 时间的演化后两个态的相对相位 $\phi = \phi_\uparrow - \phi_\downarrow$ ；

(3) 求出末态的布局数之差 $\Delta P = P_\uparrow - P_\downarrow$ ，其中 P_\uparrow 和 P_\downarrow 分别是经过BS2后粒子处于 $|\uparrow\rangle$ 和 $|\downarrow\rangle$ 的概率。

解 (1) 求出算符 \hat{U} 的矩阵表示；

$$\text{设 } \hat{U} = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$$

$$\begin{cases} \hat{U}|\downarrow\rangle = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} b \\ d \end{pmatrix} = d|\downarrow\rangle + b|\uparrow\rangle = (|\downarrow\rangle + |\uparrow\rangle)/\sqrt{2} \Rightarrow b = d = 1/\sqrt{2} \\ \hat{U}|\uparrow\rangle = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a \\ c \end{pmatrix} = c|\downarrow\rangle + a|\uparrow\rangle = (|\downarrow\rangle - |\uparrow\rangle)/\sqrt{2} \Rightarrow c = -a = 1/\sqrt{2} \end{cases}$$

$$\Rightarrow \hat{U} = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} -1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$$

(2) 如果 $|\downarrow\rangle$ 和 $|\uparrow\rangle$ 两个态在自由演化阶段开始时相位相同，求出经过 T 时间的演化后两个态的相对相位 $\phi = \phi_\uparrow - \phi_\downarrow$ ；

$$i\hbar \frac{\partial}{\partial t} \psi = H\psi \Rightarrow i\hbar \frac{\partial}{\partial t} \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} = \frac{1}{2}\hbar\omega\sigma_z \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} = \frac{1}{2}\hbar\omega \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{1}{2}\hbar\omega a \\ -\frac{1}{2}\hbar\omega b \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} i\hbar \frac{\partial a}{\partial t} = \frac{1}{2}\hbar\omega a \\ i\hbar \frac{\partial b}{\partial t} = -\frac{1}{2}\hbar\omega b \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} \frac{\partial a}{\partial t} = -\frac{i}{2}\omega a \\ \frac{\partial b}{\partial t} = \frac{i}{2}\omega b \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} a(t) = a(0)e^{-\int_0^t \frac{i\omega}{2} dt} = a(0)e^{-\frac{i\omega t}{2}} \\ b(t) = b(0)e^{\int_0^t \frac{i\omega}{2} dt} = b(0)e^{\frac{i\omega t}{2}} \end{cases}$$

所以经过 T 时间的演化后 $|\psi\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}}e^{-\frac{i\omega T}{2}}|\uparrow\rangle + \frac{1}{\sqrt{2}}e^{\frac{i\omega T}{2}}|\downarrow\rangle$ ，其中两个态的相对相位

$$\phi = \phi_\uparrow - \phi_\downarrow = -\frac{\omega T}{2} - \frac{\omega T}{2} = -\omega T$$

(3) 求出末态的布局数之差 $\Delta P = P_\uparrow - P_\downarrow$ ，其中 P_\uparrow 和 P_\downarrow 分别是经过BS2后粒子处于 $|\uparrow\rangle$ 和 $|\downarrow\rangle$ 的概率。

经过BS2后末态为

$$\begin{aligned}
 |\psi_f\rangle &= \hat{U}[\frac{1}{\sqrt{2}}e^{-\frac{i\omega T}{2}}|\uparrow\rangle + \frac{1}{\sqrt{2}}e^{\frac{i\omega T}{2}}|\downarrow\rangle] = \hat{U}[\frac{1}{\sqrt{2}}e^{-\frac{i\omega T}{2}}|\uparrow\rangle] + \hat{U}[\frac{1}{\sqrt{2}}e^{\frac{i\omega T}{2}}|\downarrow\rangle] \\
 &= \frac{1}{\sqrt{2}}e^{-\frac{i\omega T}{2}}(|\downarrow\rangle - |\uparrow\rangle)/\sqrt{2} + \frac{1}{\sqrt{2}}e^{\frac{i\omega T}{2}}(|\downarrow\rangle + |\uparrow\rangle)/\sqrt{2} \\
 &= \frac{1}{2}e^{-\frac{i\omega T}{2}}|\downarrow\rangle - \frac{1}{2}e^{-\frac{i\omega T}{2}}|\uparrow\rangle + \frac{1}{2}e^{\frac{i\omega T}{2}}|\downarrow\rangle + \frac{1}{2}e^{\frac{i\omega T}{2}}|\uparrow\rangle \\
 &= \frac{1}{2}(e^{\frac{i\omega T}{2}} - e^{-\frac{i\omega T}{2}})|\uparrow\rangle + \frac{1}{2}(e^{\frac{i\omega T}{2}} + e^{-\frac{i\omega T}{2}})|\downarrow\rangle = i\sin\frac{\omega T}{2}|\uparrow\rangle + \cos\frac{\omega T}{2}|\downarrow\rangle
 \end{aligned}$$

$$\Rightarrow P_{\uparrow} = \sin^2\frac{\omega T}{2}, \quad P_{\downarrow} = \cos^2\frac{\omega T}{2}$$

$$\Rightarrow \Delta P = P_{\uparrow} - P_{\downarrow} = \sin^2\frac{\omega T}{2} - \cos^2\frac{\omega T}{2} = -\cos(\omega T)$$