

Sekulární aproximace

Sekulární \Leftarrow saeculum = věk, století

Zjednodušené relaxační rovnice

Polybores: (v bázi vlastních stavů Ham.)

$$\frac{\partial}{\partial t} \rho_{\alpha\beta}(t) = -i\omega_{\alpha\beta} \rho_{\alpha\beta}(t) - \sum_{\gamma\delta} R_{\alpha\beta\gamma\delta}(t) \rho_{\gamma\delta}(t)$$

$\begin{matrix} I & & I & I & I & J & J & J \\ & & & \underbrace{\gamma\delta} & & & & \end{matrix}$

V dlouhém čase

$$R_{\alpha\beta\gamma\delta}(t) \xrightarrow{\text{const.}} R_{\alpha\beta\gamma\delta}$$

Jome v reálném světě vždy na lázeň \Rightarrow

$$\rho_{\alpha\beta}(t) = \tilde{\rho}_{\alpha\beta}(t) e^{-i\omega_{\alpha\beta}t}$$

malá obálka

Jak na sebe působí jednotlivé elementy ρ

$$\frac{\partial}{\partial t} \rho_{\alpha\beta}(t) = -i\omega_{\alpha\beta} \rho_{\alpha\beta}(t) - \gamma \rho_{\gamma\delta}(t) \quad \gamma = R_{\alpha\beta\gamma\delta}$$

$$\tilde{\rho}_{\alpha\beta}(t) = e^{i\omega_{\alpha\beta}t} \rho_{\alpha\beta}(t)$$

$$\frac{\partial}{\partial t} \tilde{\rho}_{\alpha\beta}(t) = \cancel{i\omega_{\alpha\beta} \tilde{\rho}_{\alpha\beta}(t)} - \cancel{i\omega_{\alpha\beta} \tilde{\rho}_{\alpha\beta}(t)} - \gamma e^{i\omega_{\alpha\beta}t} e^{-i\omega_{\gamma\delta}t} \tilde{\rho}_{\gamma\delta}(t)$$

$\sim \sim \quad i(\omega_{\alpha\beta} - \omega_{\gamma\delta})t$

$$\frac{d}{dt} \tilde{\rho}_{\alpha\beta}(t) = -\gamma e^{-i\omega_{\alpha\beta}t} \tilde{\rho}_{\alpha\beta}(t)$$

Integral: $\tilde{\rho}_{\alpha\beta}(t) \approx \tilde{\rho}_{\alpha\beta}(0) \approx \tilde{\rho}_{\alpha\beta}(t)$

$$\begin{aligned} \tilde{\rho}_{\alpha\beta}(t) &= \tilde{\rho}_{\alpha\beta}(0) - \gamma \int_0^t e^{i\Delta\omega\tau} \tilde{\rho}_{\alpha\beta}(t) d\tau \\ &= \tilde{\rho}_{\alpha\beta}(0) - \frac{\gamma}{i\Delta\omega} (e^{i\Delta\omega t} - 1) \tilde{\rho}_{\alpha\beta}(t) \end{aligned}$$

$$\lim_{\Delta\omega \rightarrow 0} \frac{\gamma}{i\Delta\omega} (e^{i\Delta\omega t} - 1) = \gamma \frac{i + i\Delta\omega t - 1}{i\Delta\omega} = \gamma t$$

Pro $\Delta\omega = 0$

$$\tilde{\rho}_{\alpha\beta}(t) = \tilde{\rho}_{\alpha\beta}(0) - \gamma t \tilde{\rho}_{\alpha\beta}(t) \quad \leftarrow \text{rook s casem umerne } \tilde{\rho}_{\alpha\beta}(t)$$

Pro $\Delta\omega \neq 0$

$$\tilde{\rho}_{\alpha\beta}(t) = \tilde{\rho}_{\alpha\beta}(0) - \gamma \left(\frac{e^{i\Delta\omega t} - 1}{i\Delta\omega} \right) \tilde{\rho}_{\alpha\beta}(t)$$

- ↑↑
- 1) nerok, je ocetlivi
 - 2) je velmi malý, čím je $\Delta\omega$ větší

Závěr:

- 1) Vojíme 'přímou' koherenci s různými frekvencemi $\Delta\omega \neq 0$ můžeme sledovat
 → sledujeme restu 'přímou' koherenci
- 2) Populace mají $\omega_{\alpha\beta} = 0$, můžeme sledovat

problém koherenci na populaci

z uctě relaxačního tenzoru existují pouze dva typy problémů

Koherence:

$$\frac{\partial}{\partial t} \rho_{\alpha\beta}(t) = -i\omega_{\alpha\beta} \rho_{\alpha\beta}(t) - R_{\alpha\beta\alpha\beta}(t) \rho_{\alpha\beta}(t)$$

$\omega = 0$

↑
úroveň koherence

$$\text{Re } R_{\alpha\beta\alpha\beta} \geq 0$$

Populace

$$\frac{\partial}{\partial t} \rho_{\alpha\alpha}(t) = - \sum_{\beta} R_{\alpha\alpha\beta\beta}(t) \rho_{\beta\beta}(t)$$

↑
rychlostní konstanty
přenosu populace

$$R_{\alpha\alpha\beta\beta} = -K_{\alpha\beta}$$

$$\text{Im } R_{\alpha\alpha\beta\beta} = 0$$

$$\text{Re } R_{\alpha\alpha\beta\beta} < 0 \quad \text{pro } \alpha \neq \beta$$

$$R_{\alpha\alpha\alpha\alpha} = K_{\alpha\alpha} \geq 0$$