



# Autómata Celular Para El Estudio De Un Sistema Cuántico 1D

Mateo De Mendoza, Daniel Peralta, Nicolas Nino, Brayan Pena

Departamento de Física Universidad Nacional de Colombia Noviembre 29 de 2022







#### Resumen General

Introducción, implementaciones y partícula libre

#### Representación en Momentum

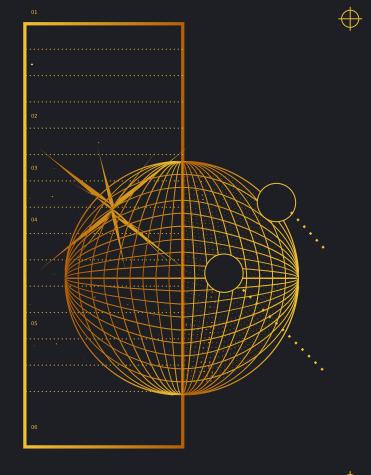
Transformadas de Fourier

#### Estudio de la Varianza y el Promedio

Varianza y promedio en el tiempo.

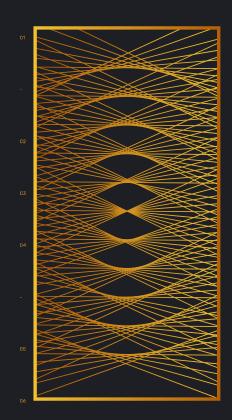
#### Introducción del Potencial 04.

Colisión de una Gaussiana viajera contra una pared de potencial.









# O 1. AUTÓMATA CELULAR CUÁNTICO



#### DISCRETIZACIÓN DEL ESPACIO

{EduardoOrtega2004}.

- El espacio se divide en N celdas
- Cada una contiene dos números complejos que representan el estado de la partícula.
- En cada punto del espacio y en cada momento, la partícula puede estar moviéndose hacia la derecha o hacia la izquierda
- ullet probabilidades de amplitud están representadas por  $\Psi_r(x_i,t)$   $\Psi_l(x_i,t)$



$\Psi_r(x_{i-1},t)$	$\Psi_r(x_i,t)$	$\Psi_r(x_{i+1},t)$
$\Psi_l(x_{i-1},t)$	$\Psi_l(x_i,t)$	$\Psi_l(x_{i+1},t)$









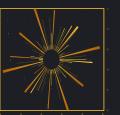
#### **EVOLUCIÓN DEL SISTEMA**

En el esquema de autómatas celulares de difusión, hay dos fases en un solo paso de tiempo, la fase de colisión y la fase de advección. En la fase de colisión tenemos la siguiente regla para el intercambio de contenido local

$$\psi_r(x, t + \Delta t/2) = p\psi_r(x, t) + q\psi_l(x, t)$$
  
$$\psi_l(x, t + \Delta t/2) = q\psi_r(x, t) + p\psi_l(x, t)$$

Donde p, q  $\in$  C.

En la fase de advección, los contenidos en cada celda son desplazados a sus primeros vecinos. Para preservar condición la de evolución, las amplitudes p y q deben satisfacer:



$$|p|^2 + |q|^2 = 1$$
  $p^*q + pq^* = 0$ 

$$p^*q + pq^* = 0$$





#### EVOLUCIÓN DE PARTÍCULA LIBRE

La evolución del estado del sistema completo se expresa como una matriz

$$|\Psi(t+\Delta t)>=\mathbb{MC}|\Psi(t)>$$

 $\mathbb{C}$  -Fase de Colisión

 ${\sf M}$  -Fase de Advención

$$\mathbb{U}=\mathbb{MC}$$
 =  $e^{-i\hat{T}\Delta t}$  Operador temporal sin el potencial







#### INTRODUCCIÓN DEL POTENCIAL

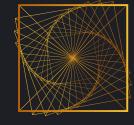
- Operador de evolución temporal  $\hat{U}=e^{-i\hat{H}\Delta t}$  , Donde  $\hat{H}=rac{P^2}{2m}+\hat{V}$  con potencial
- $\bullet$  Aproximación de Trotter-Susuki  $e^{-i(\hat{T}+\hat{V})t}=\lim_{ au o\infty}\left(e^{-i\hat{T}t/ au}e^{-i\hat{V}t/ au}
  ight)^{T}$

En términos de simulación, aplicar el operador  $\hat{U}$  es equivalente a aplicar muchas veces el operador  $e^{-i\hat{T}\Delta t}e^{-i\hat{V}\Delta t}$  con  $au=t/\Delta t$ 

- El problema de la introducción potencial se reduce a encontrar la representación matricial.
- Restringir los potenciales a potenciales independientes del tiempo.







Elementos de matriz son:

$$< x_m, i_{\alpha}|e^{-i\hat{V}(x)\Delta t}|x_n, i_{\beta}> = e^{-iV(x)\Delta t}\delta_{m,n}\delta_{\alpha,\beta}$$

Sea  $\mathbb {V}$  la matriz del potencial, entonces la evolución del sistema total es

$$|\Psi(t + \Delta t)\rangle = VMC|\Psi(t)\rangle$$

Las reglas de evolución son:

$$\psi_r(x+\Delta x, t+\Delta t) = e^{-iV(x)\Delta t}(p\psi_r(x, t) + q\psi_l(x, t))$$
  
$$\psi_l(x-\Delta x, t+\Delta t) = e^{-iV(x)\Delta t}(p\psi_l(x, t) + q\psi_r(x, t))$$





Atributos , Métodos y más





```
\bigoplus
```

```
#include <cmath>
#include <complex> //Standard c++ library for complex numbers.
#include <iomanip>
#include <iostream>
#include <eigen3/Eigen/Dense>

//alias for complex numbers
typedef std::complex<double> complex;

const int L = 300; // space size
const double theta = M_PI / 4;
complex p(std::cos(theta), 0); // Transition amplitudes
complex q(0, std::sin(theta));
const int Q = 2; // Number of directions
const int N = Q*L; //Dimension of the vectors we will be using

// typedef ('aliases')
typedef Eigen::VectorXcd Vector;
typedef Eigen::MatrixXcd Matrix;
```

EIGEN: biblioteca C++ de alto nivel para álgebra lineal, operaciones matriciales y vectoriales, transformaciones geométricas, solucionadores numéricos y algoritmos relacionados.





01

Clase QLB



```
QLB::QLB(void){
int i,j;
  //Declare the size of the matrices,
  Psi.resize(N);
  Psi new.resize(N);
  M.resize(N,N);
  C.resize(N,N);
  for (i=0; i<N; i++){</pre>
    Psi(i) = (0,0);
    Psi new(i) = (0,0);
  for (j = 0; j < N; j++)
    //divide into odd and even case
        C(i,j)=p;
        if(i\%2 == 0){
          tf(j-i == 1){C(i,j)=q;}
          else {C(i,j)=0;}
          if(i-j == 1){C(i,j)=q;}
          else {C(i,j)=0;}
```

#### Constructor



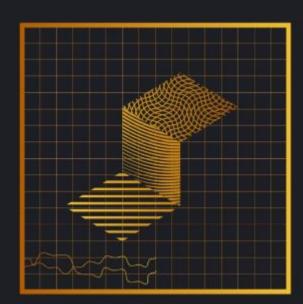
```
0
1  // initialize the Advection
2  M = Matrix::Zero(N,N);
3  for (int j = 0; j < N; j++) {
4    if (j % 2 == 0) {
5       M((j + 2 + N) % (N),j) = (1, 1);
6    } else if (j % 2 == 1) {
7       M((j + 2 * L - 2 + N) % (N),j) = (1, 1);
8  }</pre>
```

inicialización de la matriz de colisión y advección

```
void OLB::Get Psi(void)
for (int ix = 0; ix < N; ix++)</pre>
     std::cout << Psi(ix,0) << std::endl;</pre>
void QLB::Get Psi new(void) {
 for (int ix = 0; ix < N; ix++)
    std::cout << Psi new(ix,0) << std::endl;</pre>
complex QLB::Rho(int ix) { return Psi(ix,0) + Psi(ix + 1,0); }
void OLB::Collision(void) {
Psi new = C * Psi;
void QLB::Advection(void) {
Psi = M * Psi new;
void OLB::Print Rho(void) {
  for (int ix = 0; ix < N; ix += 2)
     std::cout << ix/2 << " " << std::norm(Rho(ix)) << std::endl;
    //Add two blank lines for animating in gnuplot
     std::cout << "\n"<< "\n":
```

#### Métodos y main

```
void QLB::Start(void)
  for (int ix=0; ix<N; ix++){</pre>
    if (ix % 2 == 1) {
      double n=10;
      double k =(2*n*M PI)/N;
     double sigma0 = 15;
     double argument = -std::pow( (ix/2 - L/2.0)/sigma0, 2);
      double gaussian;
      qaussian = N* 1/(std::pow(2*sigma0*sigma0*M PI,0.25))*std::exp(argument);
      complex z (std::cos(k*ix)*gaussian, std::sin(k*ix)*gaussian);
      Psi(ix) = z:
int main()
  std::cout << std::fixed
            << std::setprecision(
                    3); // This is to choose the precision of complex numl
  OLB free particle;
  free particle.Start();
  for (int t = 0; t < 500; t++) {
    free particle.Print Rho();
    free particle.Collision();
    free particle.Advection();
  return 0:
```



# O3. PARTICULA LIBRE Onda Plana

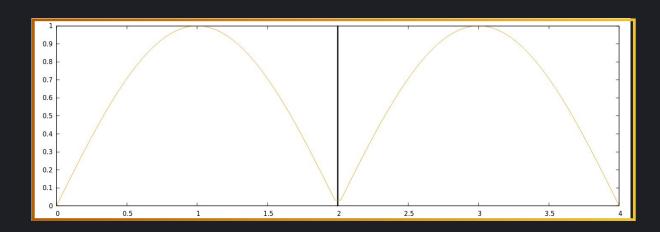
Relación de dispersión

# Condiciones Iniciales de onda Plana



Para imponer condiciones iniciales de onda plana se debieron tener en cuenta las condiciones de fronteras periódicas







# Condiciones Iniciales de onda Plana



Se usaron dos ondas iniciales distintas con diferentes números de onda que cumplieran esta condición

$$k = \frac{2\pi n}{L}$$

```
void QLB::Start(void){
   double k = ( 2* M_PI / L);
   double mu = L/2.0;
   for (int ix = 0; ix < Q * L; ix++) {
     if (ix % 2 == 1) {
       complex z(std::cos(k * ix)/2.0, -1 * std::sin(k * ix)/2.0);
       Psi(ix) = z;
   }
   }
}</pre>
```





# Relación de dispersión de De Broglie



Por lo tanto, el periodo espacial de la función de onda debe ser un divisor del ancho del espacio de simulación.

$$k_1 = \frac{2\pi}{L} \quad k_2 = \frac{4\pi}{L}$$

Del principio de DeBroglie y de la relación entre la frecuencia y la energía de Planck se deriva la relación de dispersión de DeBroglie.

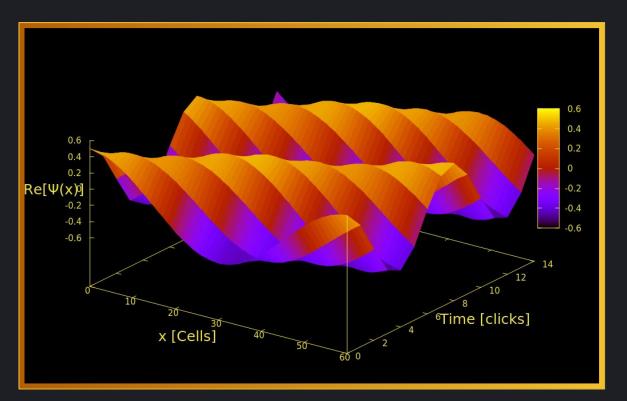
$$\omega = \frac{\hbar k^2}{2m}$$

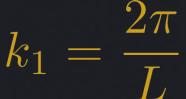




## Relación de Dispersión







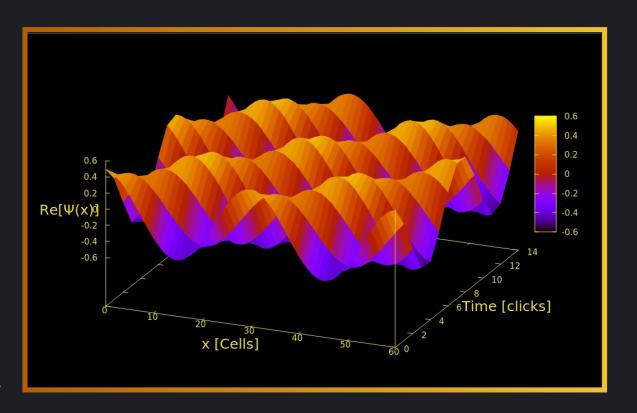
No se observa un cambio considerable en el periodo temporal que deberia presentarse debido al cambio en el número de onda











$$k_2 = \frac{4\pi}{L}$$

No se observa un cambio considerable en el periodo temporal que deberia presentarse debido al cambio en el número de onda

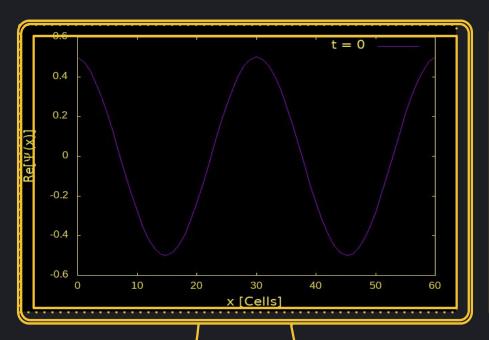


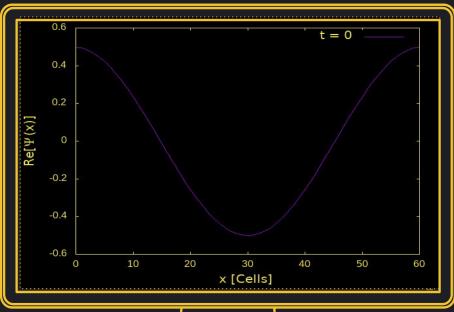




#### Evolución Temporal de las ondas



















# Paquete Gaussiano

Estudio de la varianza y de otros efectos no físicos.



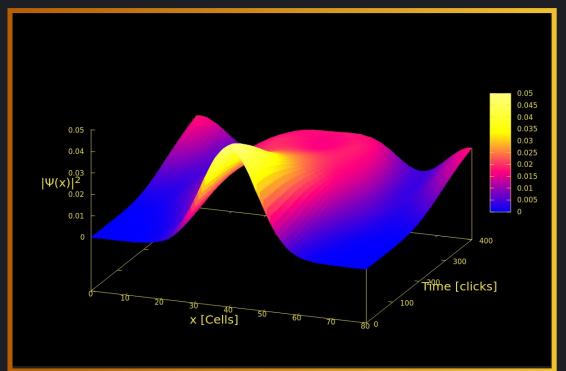
## Condiciones Iniciales del paquete gaussiano

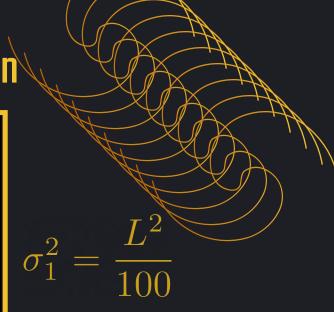
Se corrió el programa con dos distribuciones iniciales gaussianas

$$\sigma_1^2 = \frac{L^2}{100}$$

```
const double sigma2 = L*L/100.0;
void QLB::Start(void){
   double k = ( 2* M_PI / L);
   double mu = L/2.0;
   for (int ix = 0; ix < Q * L; ix++) {
      if (ix % 2 == 1) {
        Psi(ix) = std::exp(-std::pow(ix/2.0 - mu, 2)/(4*sigma2))/std::pow(sigma2*2*M_PI, 0.25);
   }
   }
}</pre>
```

## Efecto de la suavidad de la distribución



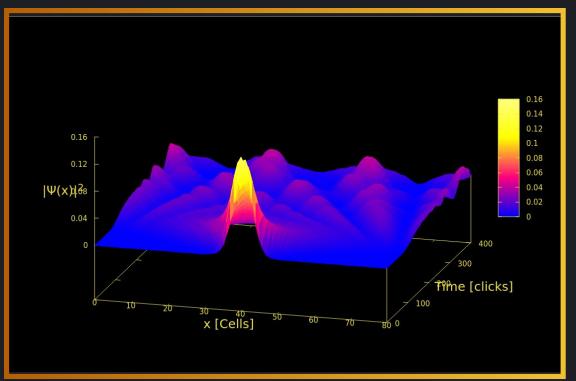


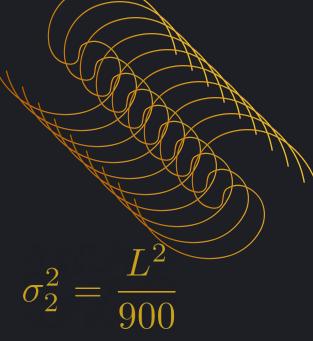
Notamos que entre menos suave sea la distribución más brusca es la oscilación y efectos no físicos





## Efecto de la suavidad de la distribución

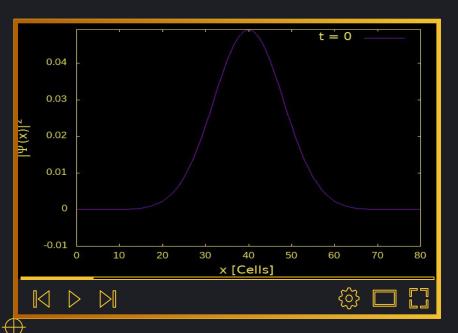


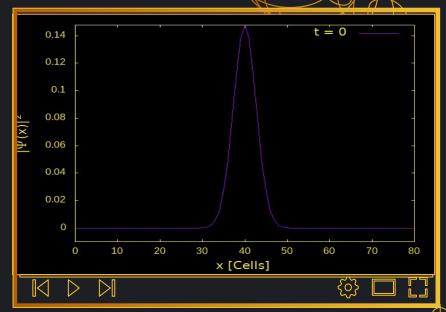


Notamos que entre menos suave sea la distribución más brusca es la oscilación y efectos no físicos

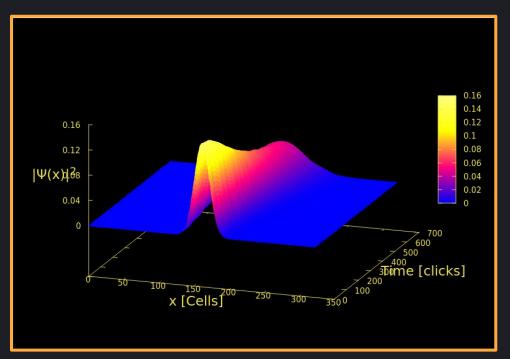


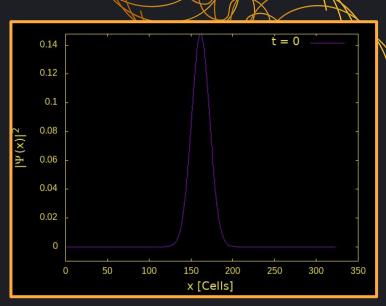
# Evolución temporal de la gaussiana y aparición de los efectos no físicos





#### Aumento en la resolución del Lattice









#### Transformadas de Fourier

```
\{\mathbf{x_n}\} \to \{\mathbf{X_k}\} \qquad X_k = \sum_{n=1}^{\infty} x_n \exp(-\frac{i2\pi}{N}kn)
```

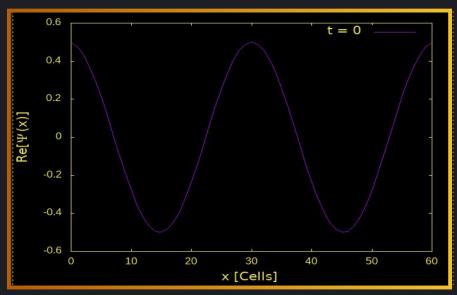
```
void OLB::DFT(void){
  complex lenght(1/L,0);
 Vector AUX:
 AUX.resize(L);
  for(int ix = 0; ix<L; ix++){</pre>
    AUX(ix) = Psi(2*ix) + Psi(2*ix +1);
 for(int k=0; k<L; k++){</pre>
   complex sum:
   sum = 0;
   for(int n=0; n<L; n++){</pre>
     complex phase(cos((2*M_PI/L)*k*n), -sin((2*M_PI/L)*k*n));
     sum += AUX(n)*phase:
   Phi[k]=sum;
```

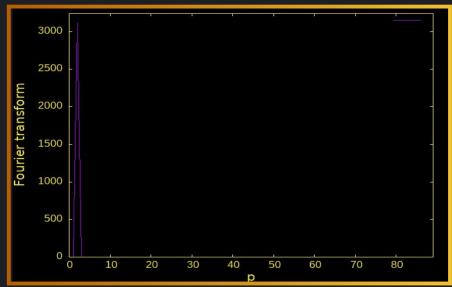






#### Transformada de Fourier: Onda Plana













#### Transformada de Fourier: Gaussiana Viajera

$$\psi(x,t) = \left(\sqrt{2\pi\sigma_x^2} \left(1 + \frac{i\hbar t}{2m\sigma_x^2}\right)\right)^{-\frac{1}{2}} \exp\left(-\frac{(x - \frac{p_0}{m}t)^2}{4\sigma_x^2(1 + \frac{i\hbar t}{2m\sigma_x^2})}\right) \exp\left(\frac{i}{\hbar}p_0x\right) \exp\left(-\frac{i}{\hbar}\frac{p_0^2}{2m}t\right)$$

$$\psi(p,t) = \left(\frac{1}{2\pi\sigma_p^2}\right)^{\frac{1}{4}} \exp\left(-\frac{(p-p_0)^2}{4\sigma_p^2}\right) \exp\left(-\frac{i}{\hbar}\frac{p^2}{2m}t\right)$$

De la forma de las funciones de onda se ve claramente que:

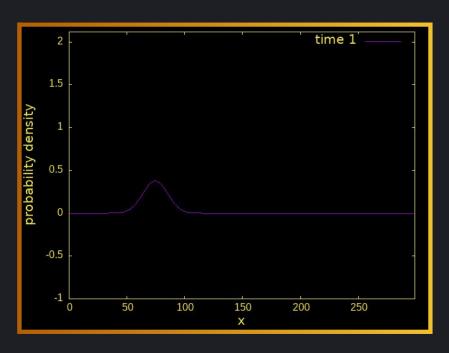
$$\bar{p}_t = p_0$$
  $(\Delta p)_t^2 = (\Delta p)_0^2 = \sigma_p^2$ 

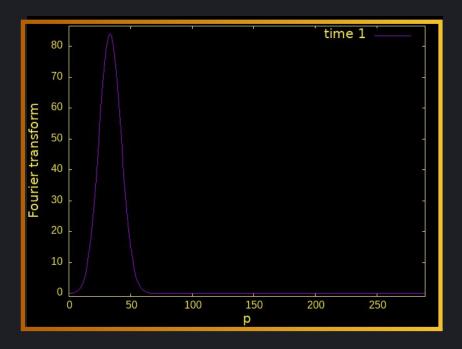






#### Transformada de Fourier: Gaussiana Viajera









# Varianza de un paquete a través del tiempo

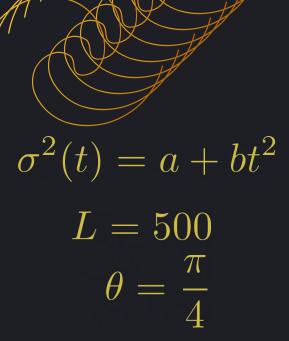
$$\sigma^{2}(t) = \sigma_{0}^{2} + \frac{\hbar^{2}}{4m^{2}\sigma_{0}^{2}}t^{2}$$

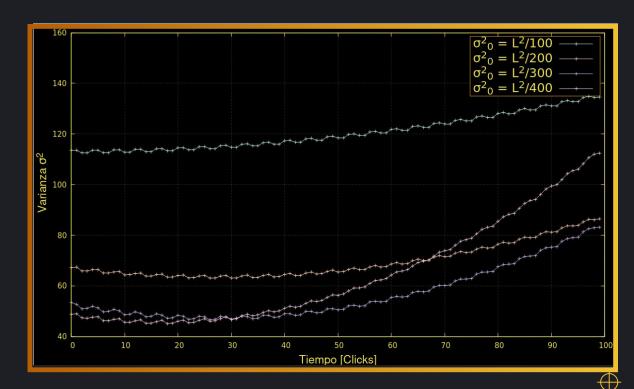
$$\psi(x,t) = \left(\sqrt{2\pi\sigma_x^2} \left(1 + \frac{i\hbar t}{2m\sigma_x^2}\right)\right)^{-\frac{1}{2}} \exp\left(-\frac{(x - \frac{p_0}{m}t)^2}{4\sigma_x^2(1 + \frac{i\hbar t}{2m\sigma_x^2})}\right) \exp\left(\frac{i}{\hbar}p_0x\right) \exp\left(-\frac{i}{\hbar}\frac{p_0^2}{2m}t\right)$$



 $\bigoplus$ 

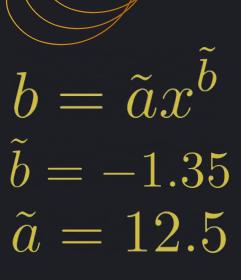
## Varianza de un paquete a través del tiempo

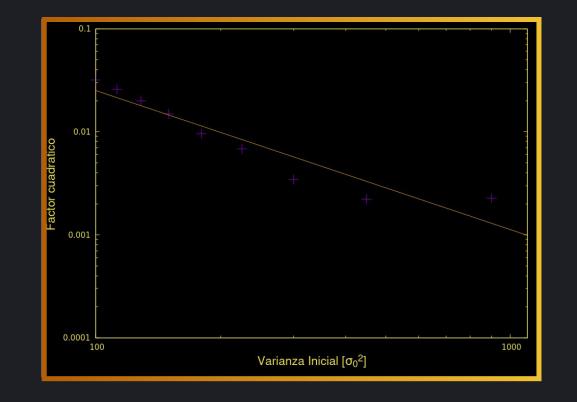






# Varianza de un paquete a través del tiempo





#### Promedio de un paquete Gaussiano

De las expresiones anteriores se tiene:

$$\bar{x}_t = \bar{x}_0 + \frac{p_0}{m}t$$

En términos de nuestra simulación:

$$\tan\frac{\pi}{4} = m = 1 \qquad \qquad \hbar = 1$$

$$\hbar = 1$$

$$p_0 = k_n = \frac{2\pi n}{500}$$

```
-----Gaussian-----
 int n = 8;
 double k = ( n*2*M_PI / L);
 // double k = 0;
double mu = L/2;
 double sigma2 = (L*L)/(100);
  for (int ix = 0; ix < 0 * L; ix++) {
   if (ix % 2 == 1) {
     complex z(std::cos(k * ix), -1 * std::sin(k * ix));
     Psi(ix) = z*std::exp(-std::pow(ix-mu, 2)/(2*sigma2));
```

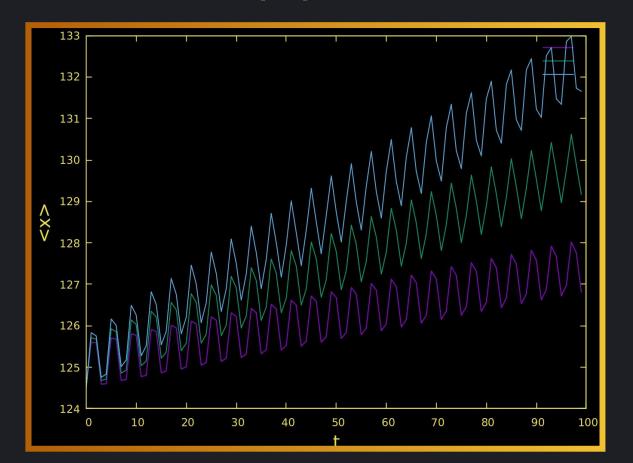






#### Promedio de un paquete Gaussiano en el tiempo





- n=1
- $\bullet$  n=2
- $\bullet$  n=3

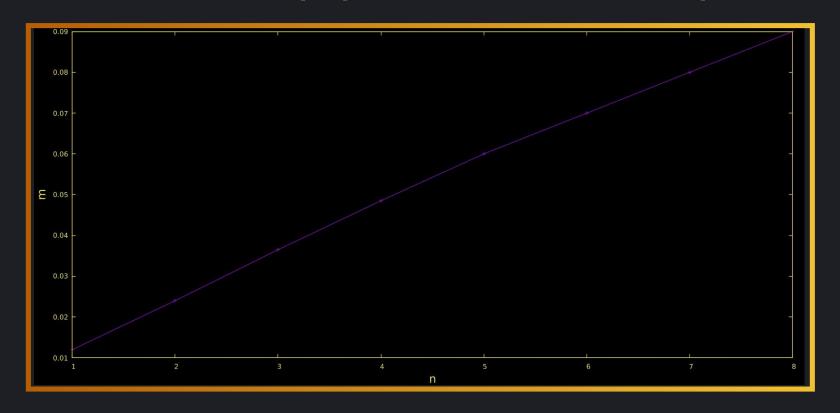






#### Promedio de un paquete Gaussiano en el tiempo











## Promedio de un paquete Gaussiano en el tiempo



Pendiente teórica:

Pendiente medida:

$$m = \frac{2\pi}{500} \approx 0.0125$$

$$m = 0.0112$$

Error: 5%





#### Introducción del Potencial

```
double epsilon = 1;
V = Matrix::Zero(N,N);
for (i=0; i<L; i++){
   double V_x = Potential(i);
   complex aux(std::cos(epsilon*V_x), -std::sin(epsilon*V_x));
   V(2*i+1,2*i+1) = V(2*i,2*i) = aux;
}</pre>
```

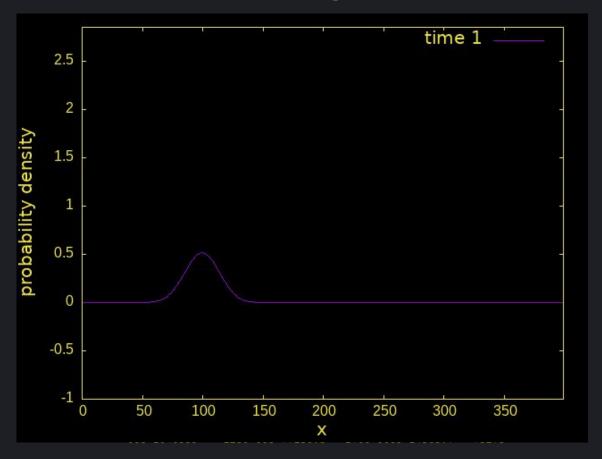
```
double Potential(double x) 
if (x<L/2) return 0;
else{return 10;}
```





#### Pulso Gaussiano con una pared de Potencial











#### **Conclusiones**



El método reproduce de manera general el comportamiento del sistema bajo ciertas condiciones iniciales y potenciales específicos. Sin embargo presenta bastantes fallos y aparición de efectos no físicos cuando se va a realizar un estudio más detallado de la física que se pretende representar. Este tipo de errores puede deberse a que no se tiene una calibración adecuada de los parámetros de la simulación.





# Gracias

CREDITS: This presentation template was created by **Slidesgo**, including icons by **Flaticon**, and infographics & images by **Freepik** 

