

para el subespacio $|0\rangle_b$

$$\Phi_T = \tan^2 \left\{ \frac{K_2 + K_2 \tan \left(\frac{\omega_a}{2} t \right) + K_3 \tan \left(\frac{\omega_b}{2} t \right) + K_4 \tan \left(\frac{\omega_a}{2} t \right) \tan \left(\frac{\omega_b}{2} t \right)}{K_5 + K_6 \tan \left(\frac{\omega_a}{2} t \right) + K_7 \tan \left(\frac{\omega_b}{2} t \right) + K_8 \tan \left(\frac{\omega_a}{2} t \right) \tan \left(\frac{\omega_b}{2} t \right)} \right\}$$

$$\Phi_0 = \Phi_T - \Phi_0$$

$$\Phi_0 = \frac{\omega_a(\omega \cos \theta - \omega_a)}{2\omega_a^2} \left[(1 - 2r_{11,33}^{ct}) (\omega - \omega_a \cos \theta) + 2r_{31,42}^{ct} \omega_a \sin \theta \right] t$$

$$\frac{d}{dt} |\psi\rangle = \hat{H} |\psi\rangle \quad \ln |\psi\rangle = -i\hat{H}t \rightarrow |\psi\rangle = e^{-i\hat{H}t} |\psi(0)\rangle$$

$\psi(t)$

↓

$$|\psi\rangle = C_1 |\phi_a(t)\rangle \otimes |\phi_b(t)\rangle + C_2 |\phi_a(t)\rangle \otimes |\psi_b(t)\rangle$$

$$+ C_3 |\psi_a(t)\rangle \otimes |\phi_b(t)\rangle + C_4 |\psi_a(t)\rangle \otimes |\psi_b(t)\rangle$$

y parametrizando el estado inicial como

$$|\psi(0)\rangle = r_1 e^{i\alpha_1} |\uparrow\rangle_a \otimes |\uparrow\rangle_b + r_2 e^{i\alpha_2} |\uparrow\rangle_a \otimes |\downarrow\rangle_b \\ + r_3 e^{i\alpha_3} |\downarrow\rangle_a \otimes |\uparrow\rangle_b + r_4 e^{i\alpha_4} |\downarrow\rangle_a \otimes |\downarrow\rangle_b$$

donde

$$|\uparrow\rangle \rightarrow \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \quad y \quad |\downarrow\rangle \rightarrow \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \quad y \quad |\phi\rangle \rightarrow N_a \begin{pmatrix} \sin \theta & e^{-i\frac{\omega_a}{2}t} \\ \cos \theta & e^{i\frac{\omega_a}{2}t} \end{pmatrix} e^{-i\frac{\omega_b}{2}t}$$

$$y |\psi_a(t)\rangle = N_a \begin{pmatrix} K_a e^{-i\frac{\omega_a}{2}t} \\ -\sin \theta e^{i\frac{\omega_a}{2}t} \end{pmatrix} e^{i\frac{\omega_b}{2}t}$$

Entonces calculando $\langle \psi(0) | \psi(t) \rangle$:

$$\cdot \langle \psi(0) | \psi(t) \rangle = \left(r_1 e^{-i\alpha_1} \langle \uparrow \downarrow |_{ab} \otimes \langle \uparrow \downarrow |_{ab} + r_2 e^{-i\alpha_2} \langle \uparrow \downarrow |_{ab} \otimes \langle \uparrow \downarrow |_{ab} + r_3 e^{-i\alpha_3} \langle \uparrow \downarrow |_{ab} \otimes \langle \uparrow \downarrow |_{ab} + r_4 e^{-i\alpha_4} \langle \uparrow \downarrow |_{ab} \otimes \langle \uparrow \downarrow |_{ab} \right)$$

$$\cdot (C_1 |\phi_a(t)\rangle \otimes |\phi_b(t)\rangle + C_2 |\phi_a\rangle \otimes |\psi_b\rangle + C_3 |\psi_a\rangle \otimes |\phi_b\rangle + C_4 |\psi_a\rangle \otimes |\psi_b\rangle)$$

$$= C_1 r_1 e^{-i\alpha_1} \langle \uparrow \downarrow | \phi_a \rangle \langle \uparrow \downarrow | \phi_b \rangle + r_2 C_2 e^{-i\alpha_1} \langle \uparrow \downarrow | \phi_a \rangle \langle \uparrow \downarrow | \psi_b \rangle + C_3 r_1 e^{-i\alpha_1} \langle \uparrow \downarrow | \psi_a \rangle \langle \uparrow \downarrow | \phi_b \rangle + C_4 r_1 e^{-i\alpha_1} \langle \uparrow \downarrow | \psi_a \rangle \langle \uparrow \downarrow | \psi_b \rangle \\ + C_1 r_2 e^{-i\alpha_2} \langle \uparrow \downarrow | \phi_a \rangle \langle \downarrow \uparrow | \phi_b \rangle + C_2 r_2 e^{-i\alpha_2} \langle \uparrow \downarrow | \phi_a \rangle \langle \downarrow \uparrow | \psi_b \rangle + C_3 r_2 e^{-i\alpha_2} \langle \uparrow \downarrow | \psi_a \rangle \langle \downarrow \uparrow | \phi_b \rangle + C_4 r_2 e^{-i\alpha_2} \langle \uparrow \downarrow | \psi_a \rangle \langle \downarrow \uparrow | \psi_b \rangle \\ + C_1 r_3 e^{-i\alpha_3} \langle \downarrow \uparrow | \phi_a \rangle \langle \uparrow \downarrow | \phi_b \rangle + C_2 r_3 e^{-i\alpha_3} \langle \downarrow \uparrow | \phi_a \rangle \langle \uparrow \downarrow | \psi_b \rangle + C_3 r_3 e^{-i\alpha_3} \langle \downarrow \uparrow | \psi_a \rangle \langle \uparrow \downarrow | \phi_b \rangle + C_4 r_3 e^{-i\alpha_3} \langle \downarrow \uparrow | \psi_a \rangle \langle \uparrow \downarrow | \psi_b \rangle \\ + C_1 r_4 e^{-i\alpha_4} \langle \downarrow \uparrow | \phi_a \rangle \langle \downarrow \uparrow | \phi_b \rangle + C_2 r_4 e^{-i\alpha_4} \langle \downarrow \uparrow | \phi_a \rangle \langle \downarrow \uparrow | \psi_b \rangle + C_3 r_4 e^{-i\alpha_4} \langle \downarrow \uparrow | \psi_a \rangle \langle \downarrow \uparrow | \phi_b \rangle + C_4 r_4 e^{-i\alpha_4} \langle \downarrow \uparrow | \psi_a \rangle \langle \downarrow \uparrow | \psi_b \rangle$$

$(1 \ 0)_a$

$$\cdot \langle \uparrow \downarrow | \phi_a \rangle \rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} N_a \begin{pmatrix} \text{sen} \theta e^{-i\frac{\omega}{2}t} \\ \cos \theta \end{pmatrix} e^{-i\frac{\omega}{2}t} = N_a \text{sen} \theta e^{-i\frac{\omega}{2}t} e^{-i\frac{\omega}{2}t}$$

$\langle \uparrow \downarrow | \phi_b \rangle \rightarrow \text{similar}$

$$\cdot \langle \downarrow \uparrow | \phi_a \rangle \rightarrow (0 \ 1)_a \begin{pmatrix} - & - \\ - & - \end{pmatrix} = N_a K_a e^{i\frac{\omega}{2}t} e^{-i\frac{\omega}{2}t}$$

$$\cdot \langle \uparrow \downarrow | \psi_a \rangle \rightarrow (1 \ 0) N_a \begin{pmatrix} - & - \\ K_a e^{-i\frac{\omega}{2}t} & - \sin \theta e^{i\frac{\omega}{2}t} \end{pmatrix} e^{i\frac{\omega}{2}t} = N_a K_a e^{-i\frac{\omega}{2}t} e^{i\frac{\omega}{2}t}$$

$$\cdot \langle \downarrow \uparrow | \psi_a \rangle \rightarrow -N_a \sin \theta e^{-i\frac{\omega}{2}t} e^{i\frac{\omega}{2}t}$$

por lo que

$$\langle \psi(\phi) | \psi(t) \rangle = C_1 r_1 e^{-i\alpha_1} \text{Na} \sin \theta e^{-i\frac{\omega}{2}t} e^{-i\frac{\omega_b}{2}t} + C_2 r_2 e^{-i\alpha_2} \text{Na} \sin \theta e^{-i\frac{\omega}{2}t} e^{-i\frac{\omega_b}{2}t} e^{-i\frac{\omega_b}{2}t} e^{i\frac{\omega_b}{2}t} \\ + C_3 r_3 e^{-i\alpha_3} \text{Na} \sin \theta e^{-i\frac{\omega}{2}t} e^{-i\frac{\omega_b}{2}t} e^{-i\frac{\omega_b}{2}t} + C_4 r_4 e^{-i\alpha_4} \text{Na} \sin \theta e^{-i\frac{\omega}{2}t} e^{-i\frac{\omega_b}{2}t} e^{-i\frac{\omega_b}{2}t} e^{-i\frac{\omega_b}{2}t} \\ + C_1 r_1 e^{-i\alpha_1} \text{Na} \sin \theta e^{-i\frac{\omega}{2}t} e^{-i\frac{\omega_b}{2}t} e^{\frac{i\omega}{2}t} e^{-i\frac{\omega_b}{2}t} + C_2 r_2 e^{-i\alpha_2} \text{Na} \sin \theta e^{-i\frac{\omega}{2}t} e^{-i\frac{\omega_b}{2}t} e^{\frac{i\omega}{2}t} e^{-i\frac{\omega_b}{2}t} \\ + C_3 r_3 e^{-i\alpha_3} \text{Na} \sin \theta e^{-i\frac{\omega}{2}t} e^{-i\frac{\omega_b}{2}t} e^{\frac{i\omega}{2}t} e^{-i\frac{\omega_b}{2}t} + C_4 r_4 e^{-i\alpha_4} \text{Na} \sin \theta e^{-i\frac{\omega}{2}t} e^{-i\frac{\omega_b}{2}t} e^{\frac{i\omega}{2}t} e^{-i\frac{\omega_b}{2}t} \\ + C_1 r_1 e^{-i\alpha_1} \text{Na} \sin \theta e^{-i\frac{\omega}{2}t} e^{-i\frac{\omega_b}{2}t} e^{-i\frac{\omega_b}{2}t} e^{\frac{i\omega}{2}t} e^{-i\frac{\omega_b}{2}t} + C_2 r_2 e^{-i\alpha_2} \text{Na} \sin \theta e^{-i\frac{\omega}{2}t} e^{-i\frac{\omega_b}{2}t} e^{-i\frac{\omega_b}{2}t} e^{\frac{i\omega}{2}t} e^{-i\frac{\omega_b}{2}t} \\ + C_3 r_3 e^{-i\alpha_3} \text{Na} \sin \theta e^{-i\frac{\omega}{2}t} e^{-i\frac{\omega_b}{2}t} e^{-i\frac{\omega_b}{2}t} e^{\frac{i\omega}{2}t} e^{-i\frac{\omega_b}{2}t} + C_4 r_4 e^{-i\alpha_4} \text{Na} \sin \theta e^{-i\frac{\omega}{2}t} e^{-i\frac{\omega_b}{2}t} e^{-i\frac{\omega_b}{2}t} e^{\frac{i\omega}{2}t} e^{-i\frac{\omega_b}{2}t} \\ + C_1 r_1 e^{-i\alpha_1} \text{Na} \sin \theta e^{-i\frac{\omega}{2}t} e^{-i\frac{\omega_b}{2}t} e^{-i\frac{\omega_b}{2}t} e^{-i\frac{\omega_b}{2}t} e^{\frac{i\omega}{2}t} e^{-i\frac{\omega_b}{2}t} + C_2 r_2 e^{-i\alpha_2} \text{Na} \sin \theta e^{-i\frac{\omega}{2}t} e^{-i\frac{\omega_b}{2}t} e^{-i\frac{\omega_b}{2}t} e^{-i\frac{\omega_b}{2}t} e^{\frac{i\omega}{2}t} e^{-i\frac{\omega_b}{2}t} \\ + C_3 r_3 e^{-i\alpha_3} \text{Na} \sin \theta e^{-i\frac{\omega}{2}t} e^{-i\frac{\omega_b}{2}t} e^{-i\frac{\omega_b}{2}t} e^{-i\frac{\omega_b}{2}t} e^{\frac{i\omega}{2}t} e^{-i\frac{\omega_b}{2}t} + C_4 r_4 e^{-i\alpha_4} \text{Na} \sin \theta e^{-i\frac{\omega}{2}t} e^{-i\frac{\omega_b}{2}t} e^{-i\frac{\omega_b}{2}t} e^{-i\frac{\omega_b}{2}t} e^{\frac{i\omega}{2}t} e^{-i\frac{\omega_b}{2}t}$$

El Hamiltoniano de cada subespacio de donde se deriva $\langle \psi(t) \rangle$

$$\hat{H}_m(t) = \omega_m (\sin \theta \cos \omega t \hat{S}_{mx} + \sin \theta \sin \omega t \hat{S}_{my} + \cos \theta \hat{S}_{mz})$$

que pasa en el caso en que $\sin \theta = \phi$?

Desparece la parte rotatoria; y $\cos \theta = 1$

$$\hat{H}_m(t) = \omega_m \hat{S}_{mz}$$

en el paper de Sjöqvist hacen el caso para

$$\hat{H} = \omega_1 \hat{S}_{zz} + \omega_2 \hat{S}_{zz} \quad \text{con } \text{estados iniciales}$$

y encuentra la fase geométrica como

$$\phi_G(\tau) = \pm \arctan \left(\cos \alpha \tan \left(\omega_1 \tau / 2 \right) \right)$$

$$\phi_G(\tau) = -\arctan \left(\frac{\cos \alpha [\cos \theta_1 \tan (\omega_1 \tau / 2) + \cos \theta_2 \tan (\omega_2 \tau / 2)]}{1 - (\cos \theta_1 \cos \theta_2 + \sin \theta_1 \sin \theta_2) \tan (\omega_1 \tau / 2) \tan (\omega_2 \tau / 2)} \right)$$

Si del caso general entonces para \hat{H} hacemos $\cos \theta = 1$ y $\sin \theta = 0$

$$\hat{H} = \omega_a \hat{S}_{az} \otimes \hat{I}_b + \hat{I}_a \otimes \omega_b \hat{S}_{bz}$$

y de la fase geométrica total y dinámica general.

$$K_1 = r_{11,44} \sin(\omega t) = \left(r_2 r_1 \cos(\alpha_{11}) \pm r_4^2 \cos(\theta) \right) \frac{\sin(\omega t)}{\omega_a \omega_b} = (r_1^2 - r_4^2) \sin(\omega t)$$

$$K_4 = \frac{1}{\omega_a \omega_b} \left\{ [(r_4^2 - r_1^2)(w - \omega_a)(w - \omega_b)] \sin(\omega t) \right\}$$

$$K_6 = \frac{1}{\omega_a} \left\{ -(r_1^2 - r_4^2)(w - \omega_a) \sin \omega t \right\}$$

$$K_7 = \frac{1}{\omega_a} \left\{ -(r_1^2 - r_4^2)(w - \omega_b) \sin \omega t \right\}$$

$$\text{Si } r_1 = r_4 \rightarrow K_1 = K_4 = K_6 = K_7 = 0$$

$$K_2 = \frac{1}{\omega_a} \left\{ [(r_1^2 - r_4^2)(w - \omega_a) \cos(\omega t) + (r_2^2 - r_3^2)(w - \omega_a)] \right\}$$

$$\text{pero } \omega_a' = \sqrt{\omega^2 + \omega_a^2 - 2\omega \omega_a} = (w - \omega_a) \quad \text{y} \quad K_2 = r_2^2 - r_3^2$$

pero

$$r_1^2 + r_2^2 + r_3^2 + r_4^2 = 1$$

por lo tanto

$$r_3^2 = 1 - r_1^2 - r_2^2 - r_4^2$$

en tales

$$K_2 = K_3^2 - (1 - r_1^2 - r_2^2 - r_4^2)$$

$$= -1 + r_1^2 + 2r_2^2 + r_4^2 \quad \text{pero } r_1 = r_4$$

$$= -(1 - 2r_1^2 - 2r_2^2)$$

para K_3 tenemos:

$$K_3 = \frac{1}{\omega_b} \left\{ \left[(r_3^2 - r_2^2) (w - \omega_b) \right] \right\} = r_3^2 - r_2^2 = -(1 - 2r_1^2 - 2r_2^2)$$

$\nearrow (w - \omega_b)$

$$\text{y } K_5 = 1 \quad | \quad K_8 = 1 - 2r_1^2 - 2r_4^2$$

por lo que la fase total la podemos escribir como

$$\dot{\varphi}_t = \arctan \left\{ \frac{-(1 - 2r_1^2 - 2r_2^2) \tan \left(\frac{w - \omega_b}{2} t \right) + (1 - 2r_1^2 - 2r_3^2) \tan \left(\frac{w - \omega_b}{2} t \right)}{1 + (1 - 2r_1^2 - 2r_2^2) \tan \left(\frac{w - \omega_b}{2} t \right) \tan \frac{w - \omega_b}{2} t} \right\}$$

tengo los términos ($\tan \frac{\omega}{2} t$) de más, pero avanza con la fase dinámica ah por si sin campo B rotante

$w = \phi$ entonces si obtego lo mismo,

entonces $w_a \equiv w_a$ y $w_b \equiv b$

$$\Phi_0 = \frac{w_a(w_a - w_a)}{2w_a^2} \left[(1 - 2(r_1^2 + r_2^2))(-w_a)t \right]$$

$$(w - w_a) \equiv +w_a$$

$$+ \frac{w_b(-w_b)}{2w_b^2} \left[(1 - 2(r_1^2 + r_3^2))(-w_b)t \right]$$

$$= -\frac{1}{2} \left[1 - 2w_a t (r_1^2 + r_2^2) \right] w_a t$$

$$- \frac{w_b}{2} \left[1 - 2(r_1^2 + r_3^2) \right] \quad \text{me falta un } (-)$$

como $\Phi_0 = \Phi_+ - \Phi_0$

$$\begin{aligned} w_a' &= \sqrt{w^2 + w_a^2 - 2w_w a \cos \theta} \\ &= (w - w_a) \end{aligned}$$

$$\Phi_G = - \left[\arctan \frac{(1 - 2r_1^2 - 2r_2^2) \tan \frac{w_a t}{2}}{(1 - 2r_1^2 - 2r_3^2) \tan \frac{w_b t}{2}} + (1 - 2r_1^2 - 2r_3^2) \tan \frac{w_b t}{2} \right]$$

$$+ \left[(1 - 2r_1^2 - 2r_2^2) \frac{w_a t}{2} + (1 - 2r_1^2 - 2r_3^2) \frac{w_b t}{2} \right]$$

pero no se parecen realmente

$$|\psi(t)\rangle = e^{-i\phi/2} \left(\cos \frac{\theta}{2} |\uparrow z\rangle + e^{i\phi/2} \sin \frac{\theta}{2} |\downarrow z\rangle \right)$$

en el paper de Sjöqvist

entonces para $|\psi(0)\rangle = \cos \frac{\theta}{2} |\uparrow\rangle + \sin \frac{\theta}{2} |\downarrow\rangle$

y el estado inicial

$$|\psi(0)\rangle = e^{-i\beta/2} \left(\cos \frac{\alpha}{2} \left(\cos \frac{\theta_a}{2} |\uparrow\rangle_a + \sin \frac{\theta_a}{2} |\downarrow\rangle_a \right) \left(\cos \frac{\theta_b}{2} |\uparrow\rangle_b + \sin \frac{\theta_b}{2} |\downarrow\rangle_b \right) \right. \\ \left. + e^{i\beta/2} \left(\cos \frac{\alpha}{2} \left(\cos \frac{\theta_a}{2} |\downarrow\rangle_a - \sin \frac{\theta_a}{2} |\uparrow\rangle_a \right) \left(\cos \frac{\theta_b}{2} |\downarrow\rangle_b - \sin \frac{\theta_b}{2} |\uparrow\rangle_b \right) \right)$$

se debe cumplir que

$$\langle -n | n \rangle = 0$$

y si solo $| -n \rangle = -| n \rangle$ no se cumple

pero si

$$|-n\rangle = e^{-i\phi/2} \cos \frac{\theta}{2} |\downarrow\rangle + e^{i\phi/2} \sin \frac{\theta}{2} |\uparrow\rangle$$

entonces $\langle -n | n \rangle$ es un ortogonal !

$$\langle -n | n \rangle = \cos \frac{\theta}{2} \sin \frac{\theta}{2} -$$

$$|\psi(0)\rangle = e^{-i\frac{\beta h}{2}} \cos\left(\frac{\alpha}{2}\right) \left[\cos\frac{\theta_a}{2} |\uparrow\rangle_a \cos\frac{\theta_b}{2} |\uparrow\rangle_b + \cos\frac{\theta_a}{2} \sin\frac{\theta_b}{2} |\uparrow\rangle_a |\downarrow\rangle_b \right. \\ \left. \sin\frac{\theta_a}{2} |\downarrow\rangle_a \cos\frac{\theta_b}{2} |\uparrow\rangle_b + \sin\frac{\theta_a}{2} \sin\frac{\theta_b}{2} |\downarrow\rangle_a |\downarrow\rangle_b \right]$$

$$+ e^{i\frac{\beta h}{2}} \sin\frac{\alpha}{2} \left[\cos\frac{\theta_a}{2} |\uparrow\rangle_a \cos\frac{\theta_b}{2} |\downarrow\rangle_b - \cos\frac{\theta_a}{2} |\downarrow\rangle_a \sin\frac{\theta_b}{2} |\uparrow\rangle_b \right. \\ \left. - \sin\frac{\theta_a}{2} |\uparrow\rangle_a \cos\frac{\theta_b}{2} |\downarrow\rangle_b + \sin\frac{\theta_a}{2} |\uparrow\rangle_a \sin\frac{\theta_b}{2} |\uparrow\rangle_b \right]$$

$$= \begin{bmatrix} -i\frac{\beta h}{2} & i\frac{\beta h}{2} \\ e^{i\frac{\alpha}{2}} \cos\frac{\theta_a}{2} \cos\frac{\theta_b}{2} + e^{i\frac{\alpha}{2}} \sin\frac{\alpha}{2} \sin\frac{\theta_a}{2} \sin\frac{\theta_b}{2} \\ e^{i\frac{\alpha}{2}} \cos\frac{\theta_a}{2} \cos\frac{\theta_b}{2} \sin\frac{\theta_b}{2} - e^{i\frac{\alpha}{2}} \sin\frac{\alpha}{2} \sin\frac{\theta_a}{2} \cos\frac{\theta_b}{2} \end{bmatrix} |\uparrow\rangle_a |\uparrow\rangle_b$$

$$+ \begin{bmatrix} -i\frac{\beta h}{2} & i\frac{\beta h}{2} \\ e^{i\frac{\alpha}{2}} \cos\frac{\theta_a}{2} \sin\frac{\theta_b}{2} \cos\frac{\theta_b}{2} - e^{i\frac{\alpha}{2}} \sin\frac{\alpha}{2} \cos\frac{\theta_a}{2} \sin\frac{\theta_b}{2} \\ e^{i\frac{\alpha}{2}} \cos\frac{\theta_a}{2} \sin\frac{\theta_b}{2} \sin\frac{\theta_b}{2} + e^{i\frac{\alpha}{2}} \sin\frac{\alpha}{2} \cos\frac{\theta_a}{2} \cos\frac{\theta_b}{2} \end{bmatrix} |\uparrow\rangle_a |\downarrow\rangle_b$$

$$+ \begin{bmatrix} -i\frac{\beta h}{2} & i\frac{\beta h}{2} \\ e^{i\frac{\alpha}{2}} \sin\frac{\theta_a}{2} \cos\frac{\theta_b}{2} \cos\frac{\theta_b}{2} - e^{i\frac{\alpha}{2}} \sin\frac{\alpha}{2} \cos\frac{\theta_a}{2} \sin\frac{\theta_b}{2} \\ e^{i\frac{\alpha}{2}} \sin\frac{\theta_a}{2} \cos\frac{\theta_b}{2} \sin\frac{\theta_b}{2} + e^{i\frac{\alpha}{2}} \sin\frac{\alpha}{2} \cos\frac{\theta_a}{2} \cos\frac{\theta_b}{2} \end{bmatrix} |\downarrow\rangle_a |\uparrow\rangle_b$$

$$+ \begin{bmatrix} -i\frac{\beta h}{2} & i\frac{\beta h}{2} \\ e^{i\frac{\alpha}{2}} \sin\frac{\theta_a}{2} \sin\frac{\theta_b}{2} \cos\frac{\theta_b}{2} + e^{i\frac{\alpha}{2}} \sin\frac{\alpha}{2} \cos\frac{\theta_a}{2} \cos\frac{\theta_b}{2} \\ e^{i\frac{\alpha}{2}} \sin\frac{\theta_a}{2} \sin\frac{\theta_b}{2} \sin\frac{\theta_b}{2} - e^{i\frac{\alpha}{2}} \sin\frac{\alpha}{2} \cos\frac{\theta_a}{2} \cos\frac{\theta_b}{2} \end{bmatrix} |\downarrow\rangle_a |\downarrow\rangle_b$$

$r_2 = r_4 ?$