# Oscilador Armónico Ejercicio 2 - Física Cuántica I

Lucas Pérez

Diciembre 2024

#### 1. Enunciado

Considerad de nuevo el oscilador armónico. Sabiendo que  $\hat{a} |0\rangle = 0$  (no hay estado más bajo que el fundamental) se pide:

■ Calculad la desviación estándar de la posición  $\Delta x$  y del momento  $\Delta p$  para el estado fundamental  $|0\rangle$  del oscilador armónico usando:

$$(\Delta x)^{2} = \langle 0 | \hat{x}^{2} | 0 \rangle - (\langle 0 | \hat{x} | 0 \rangle)^{2}, (\Delta p)^{2} = \langle 0 | \hat{p}^{2} | 0 \rangle - (\langle 0 | \hat{p} | 0 \rangle)^{2}$$
 (1)

y re-expresando los operadores  $\hat{x}$  y  $\hat{p}$  en función de los operadores escalera  $\hat{a}$  y  $\hat{a}^{\dagger}$ . Nótese que con el formalismo de Dirac no es necesario integrar sobre las funciones de onda para obtener las magnitudes estadísticas anteriores.

- ¿Se cumple el principio de incertidumbre?
- Repetid el ejercicio para el primer y segundo estado excitado, es decir, para  $|1\rangle$  y  $|2\rangle$ .

## 2. Desviación estándar

Para obtener la desviación estándar de los operadores  $\hat{x}$  y  $\hat{p}$  debemos expresarlos primero en función de los operadores escalera. Estos operadores se definen como:

$$\hat{a} = \sqrt{\frac{m\omega}{2\hbar}} \left( \hat{x} + i \frac{\hat{p}}{m\omega} \right)$$

$$\hat{a}^{\dagger} = \sqrt{\frac{m\omega}{2\hbar}} \left( \hat{x} - i \frac{\hat{p}}{m\omega} \right)$$
(2)

Si sumamos y restamos ambas expresiones y despejamos los operadores que queremos estudiar, llegamos a las siguientes ecuaciones:

$$\hat{x} = \sqrt{\frac{\hbar}{2m\omega}} \left( \hat{a} + \hat{a}^{\dagger} \right)$$

$$\hat{p} = \sqrt{\frac{\hbar m\omega}{2}} i \left( \hat{a}^{\dagger} - \hat{a} \right)$$
(3)

A continuación, calcularemos el cuadrado de ambos operadores para poder usarlos en las expresiones dadas:

$$\hat{x}^2 = \frac{\hbar}{2m\omega} \left( \hat{a}\hat{a} + \hat{a}^{\dagger}\hat{a}^{\dagger} + \hat{a}^{\dagger}\hat{a} + \hat{a}\hat{a}^{\dagger} \right)$$

$$\hat{p}^2 = \frac{\hbar m\omega}{2} \left( \hat{a}\hat{a} + \hat{a}^{\dagger}\hat{a}^{\dagger} - \hat{a}^{\dagger}\hat{a} - \hat{a}\hat{a}^{\dagger} \right)$$
(4)

Aprovechándonos del conmutador de los operadores escalera( $[\hat{a}, \hat{a}^{\dagger}] = \hat{a}\hat{a}^{\dagger} - \hat{a}^{\dagger}\hat{a} = I$ ) podemos reescribir ambas expresiones:

$$\hat{x}^2 = \frac{\hbar}{2m\omega} \left( \hat{a}\hat{a} + \hat{a}^{\dagger}\hat{a}^{\dagger} + 2\hat{a}^{\dagger}\hat{a} + 1 \right)$$
$$\hat{p}^2 = \frac{\hbar m\omega}{2} \left( 2\hat{a}^{\dagger}\hat{a} + 1 - \hat{a}\hat{a} - \hat{a}^{\dagger}\hat{a}^{\dagger} \right)$$

Finalmente, podemos calcular las desviaciones:

$$(\Delta x)^{2} = \frac{\hbar}{2m\omega} \left( \langle 0|\hat{a}\hat{a}|0\rangle + \langle 0|\hat{a}^{\dagger}\hat{a}^{\dagger}|0\rangle + 2\langle 0|\hat{a}^{\dagger}\hat{a}|0\rangle + \langle 0|0\rangle + \left( \langle 0|\hat{a}|0\rangle + \langle 0|\hat{a}^{\dagger}|0\rangle \right)^{2} \right)$$

$$(\Delta p)^{2} = \frac{\hbar m \omega}{2} \left( 2 \langle 0 | \hat{a}^{\dagger} \hat{a} | 0 \rangle + \langle 0 | 0 \rangle - \langle 0 | \hat{a} \hat{a} | 0 \rangle - \langle 0 | \hat{a}^{\dagger} \hat{a}^{\dagger} | 0 \rangle - \left( \langle 0 | \hat{a} | 0 \rangle - \langle 0 | \hat{a}^{\dagger} | 0 \rangle \right)^{2} \right)$$

Observamos que solo van a sobrevivir los brakets que no están siendo afectados por ningún operador ya que si aplicamos la condición de ortonormalidad de los espacios de Hilbert, los vectores afectados por el operador  $\hat{a}^{\dagger}$  cambiarán su estado energético y serán ortogonales al vector  $\langle 0|$ . A su vez los brakets acompañados por los operadores  $\hat{a}$  y  $\hat{a}^{\dagger}\hat{a}$  también se anularán, pues sus autovalores son 0.

$$(\Delta x)^2 = \frac{\hbar}{2m\omega} \langle 0|0\rangle = \frac{\hbar}{2m\omega}$$

$$(\Delta p)^2 = \frac{\hbar m\omega}{2} \langle 0|0\rangle = \frac{\hbar m\omega}{2}$$

## 3. Principio de Incertidumbre

El principio de incertidumbre de Heisenberg establece:

$$\Delta x \Delta p \ge \frac{\hbar}{2}$$

Al calcular los observables  $\hat{x}$  y  $\hat{p}$  a la vez siempre habrá una incertidumbre de al menos  $\frac{\hbar}{2}$ . Podemos demostrar que se cumple para el sistema propuesto si multiplicamos las incertidumbres, que son la raíz cuadrada de las desviaciones calculadas anteriormente:

$$\Delta x \Delta p = \sqrt{\frac{\hbar}{2m\omega}} \sqrt{\frac{\hbar m\omega}{2}} = \frac{\hbar}{2}$$

Este valor coincide con la incertidumbre mínima que se puede medir en un sistema y por tanto, se cumple el principio.

# 4. Estados $|1\rangle$ y $|2\rangle$

#### 4.1. Desviaciones Estándar

Ahora calcularemos las desviaciones estándar para los estados excitados  $|1\rangle$  y  $|2\rangle$  :

$$(\Delta x_1)^2 = \frac{\hbar}{2m\omega} \left( \langle 1|\hat{a}\hat{a}|1\rangle + \langle 1|\hat{a}^{\dagger}\hat{a}^{\dagger}|1\rangle + 2\langle 1|\hat{a}^{\dagger}\hat{a}|1\rangle + \langle 1|1\rangle + \left( \langle 1|\hat{a}|1\rangle + \langle 1|\hat{a}^{\dagger}|1\rangle \right)^2 \right)$$

$$(\Delta p_1)^2 = \frac{\hbar m \omega}{2} \left( 2 \langle 1| \hat{a}^{\dagger} \hat{a} | 1 \rangle + \langle 1| 1 \rangle - \langle 1| \hat{a} \hat{a} | 1 \rangle - \langle 1| \hat{a}^{\dagger} \hat{a}^{\dagger} | 1 \rangle - \left( \langle 1| \hat{a} | 1 \rangle - \langle 1| \hat{a}^{\dagger} | 1 \rangle \right)^2 \right)$$

$$(\Delta x_2)^2 = \frac{\hbar}{2m\omega} \left( \langle 2|\hat{a}\hat{a}|2\rangle + \langle 2|\hat{a}^{\dagger}\hat{a}^{\dagger}|2\rangle + 2\langle 2|\hat{a}^{\dagger}\hat{a}|2\rangle + \langle 2|2\rangle + \left( \langle 2|\hat{a}|2\rangle + \langle 2|\hat{a}^{\dagger}|2\rangle \right)^2 \right)$$

$$(\Delta p_2)^2 = \frac{\hbar m\omega}{2} \left( 2 \langle 2| \hat{a}^{\dagger} \hat{a} | 2 \rangle + \langle 2| 2 \rangle - \langle 2| \hat{a} \hat{a} | 2 \rangle - \langle 2| \hat{a}^{\dagger} \hat{a}^{\dagger} | 2 \rangle - \left( \langle 2| \hat{a} | 2 \rangle - \langle 2| \hat{a}^{\dagger} | 2 \rangle \right)^2 \right)$$

De manera similar que en el estado  $|0\rangle$ , solo sobrevivirán los brakets afectados por el operador número  $\hat{a}^{\dagger}\hat{a}$ , cuyo autovalor será el estado n en el que estén, y en los que no haya operador, por la condición de ortonormalidad.

$$(\Delta x_1)^2 = \frac{3\hbar}{2m\omega}; (\Delta p_1)^2 = \frac{3\hbar m\omega}{2}$$

$$(\Delta x_2)^2 = \frac{5\hbar}{2m\omega}; (\Delta p_2)^2 = \frac{5\hbar m\omega}{2}$$

### 4.2. Principio de Incertidumbre

Es fácilmente demostrable que en ambos estados excitados se sigue cumpliendo el Principio de Incertidumbre:

$$\Delta x_1 \Delta p_1 = \sqrt{\frac{3\hbar}{2m\omega}} \sqrt{\frac{3\hbar m\omega}{2}} = \frac{3\hbar}{2}$$

$$\Delta x_2 \Delta p_2 = \sqrt{\frac{5\hbar}{2m\omega}} \sqrt{\frac{5\hbar m\omega}{2}} = \frac{5\hbar}{2}$$

Pues los valores obtenidos para las incertidumbres entran en el rango permitido para el Principio  $\geq \frac{\hbar}{2}$