

# Assignments 8, 9 e 11

Mateus Marques

25 de agosto de 2022

## 1 Assignment 8

### 1.1 Problem 1

Temos que  $\{\hat{a}_i, \hat{a}_j^\dagger\} = \delta_{ij}$ ,  $\{\hat{a}_i, \hat{a}_j^\dagger \hat{a}_j\} = \delta_{ij} \hat{a}_i$  e  $\{\hat{a}_i^\dagger, \hat{a}_j^\dagger \hat{a}_j\} = -\delta_{ij} \hat{a}_i^\dagger$ . Além disso, das relações  $[\hat{a}, \hat{b}\hat{c}] = \{\hat{a}, \hat{b}\}\hat{c} - \hat{b}\{\hat{a}, \hat{c}\}$  ou  $[\hat{a}\hat{b}, \hat{c}] = \hat{a}\{\hat{b}, \hat{c}\} - \{\hat{a}, \hat{c}\}\hat{b}$ , temos que

$$[\hat{a}_1, \hat{a}_1^\dagger \hat{a}_2] = \{\hat{a}_1, \hat{a}_1^\dagger\} \hat{a}_2 - \hat{a}_1^\dagger \{\hat{a}_1, \hat{a}_2\} = \hat{a}_2 - 0 = \hat{a}_2.$$

#### 1.1.1

Com a hamiltoniana  $\hat{H} = \sum_{k=1}^2 \epsilon_k \hat{a}_k^\dagger \hat{a}_k - \lambda(\hat{a}_1^\dagger \hat{a}_2 + \hat{a}_2^\dagger \hat{a}_1)$ , segue então que  $[\hat{a}_1, \hat{H}] = \epsilon_1 \hat{a}_1 - \lambda \hat{a}_2$ . Analogamente para  $[\hat{a}_2, \hat{H}]$ , obtemos da equação de Heisenberg:

$$i \frac{d}{dt} \begin{pmatrix} \hat{a}_1 \\ \hat{a}_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \epsilon_1 & -\lambda \\ -\lambda & \epsilon_2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \hat{a}_1 \\ \hat{a}_2 \end{pmatrix} = M \begin{pmatrix} \hat{a}_1 \\ \hat{a}_2 \end{pmatrix}. \quad (1)$$

Por  $M$  ser simétrica, sabemos que pode ser diagonalizada ortonormalmente. Assim, escrevemos  $M = U \text{diag}(\omega_1, \omega_2) U^T$ , onde parametrizamos

$$U = \begin{pmatrix} \cos \theta & \sin \theta \\ -\sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}.$$

#### 1.1.2

A solução da equação 1.1.1 é dada por  $\hat{\mathbf{a}}(t) = U \text{diag}(e^{-i\omega_1 t}, e^{-i\omega_2 t}) U^T \hat{\mathbf{a}}(0)$ . Portanto

$$\begin{pmatrix} \hat{a}_1(t) \\ \hat{a}_2(t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \theta & \sin \theta \\ -\sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix} \begin{pmatrix} e^{-i\omega_1 t} \cos \theta & -e^{-i\omega_1 t} \sin \theta \\ e^{-i\omega_2 t} \sin \theta & e^{-i\omega_2 t} \cos \theta \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \hat{a}_1(0) \\ \hat{a}_2(0) \end{pmatrix} = \\ \begin{pmatrix} e^{-i\omega_1 t} \cos^2 \theta + e^{-i\omega_2 t} \sin^2 \theta & (e^{-i\omega_2 t} - e^{-i\omega_1 t}) \sin \theta \cos \theta \\ (e^{-i\omega_2 t} - e^{-i\omega_1 t}) \sin \theta \cos \theta & e^{-i\omega_2 t} \cos^2 \theta + e^{-i\omega_1 t} \sin^2 \theta \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \hat{a}_1(0) \\ \hat{a}_2(0) \end{pmatrix}.$$

#### 1.1.3

No limite em que  $\lambda = 0$ , a matriz  $M$  já é diagonal. Nesse caso, temos que  $U = \mathbb{1}$  e  $\theta = 0$ . Nesse caso, a solução se reduz a  $\hat{a}_k(t) = e^{-i\epsilon_k t} \hat{a}_k(0)$ , que é a solução da *free-hamiltonian*, onde só existe uma oscilação de fase trivial.

### 1.1.4

Com a solução obtida em 1.1.2, podemos calcular  $\hat{n}_k(t) = \hat{a}_k^\dagger(t)\hat{a}_k(t)$ . Para o caso do  $\hat{n}_1$  temos

$$\begin{aligned}\hat{n}_1(t) = & \left\{ [e^{i\omega_1 t} \cos^2 \theta + e^{i\omega_2 t} \sin^2 \theta] \hat{a}_1^\dagger(0) + [(e^{i\omega_2 t} - e^{i\omega_1 t}) \sin \theta \cos \theta] \hat{a}_2^\dagger(0) \right\} \\ & \times \left\{ [e^{-i\omega_1 t} \cos^2 \theta + e^{-i\omega_2 t} \sin^2 \theta] \hat{a}_1(0) + [(e^{-i\omega_2 t} - e^{-i\omega_1 t}) \sin \theta \cos \theta] \hat{a}_2(0) \right\}.\end{aligned}$$

Fazendo essa bagunça:

$$\begin{aligned}\boxed{\hat{n}_1(t)} = & \left\{ \cos^4 \theta + 2 \cos^2 \theta \sin^2 \theta \cos[(\omega_2 - \omega_1)t] + \sin^4 \theta \right\} \hat{a}_1^\dagger(0)\hat{a}_1(0) + \\ & \left\{ 2 \sin^2 \theta \cos^2 \theta (1 - \cos[(\omega_2 - \omega_1)t]) \right\} \hat{a}_2^\dagger(0)\hat{a}_2(0) + \\ & \left\{ \sin \theta \cos \theta [(1 + e^{i(\omega_2 - \omega_1)t}) \sin^2 \theta - (1 - e^{-i(\omega_2 - \omega_1)t}) \cos^2 \theta] \right\} \hat{a}_1^\dagger(0)\hat{a}_2(0) + \\ & \left\{ \sin \theta \cos \theta [(1 + e^{-i(\omega_2 - \omega_1)t}) \sin^2 \theta - (1 - e^{i(\omega_2 - \omega_1)t}) \cos^2 \theta] \right\} \hat{a}_2^\dagger(0)\hat{a}_1(0).\end{aligned}$$

A expressão para  $\hat{n}_2(t)$  é obtida trocando  $1 \leftrightarrow 2$ .

## 1.2 Problem 2

### 1.2.1

Chamando  $\lambda = V_d - V_x$ , temos

$$[\hat{a}_1, \hat{H}] = \epsilon \hat{a}_1 + \lambda (\hat{a}_1 \hat{a}_1^\dagger \hat{a}_2^\dagger \hat{a}_2 \hat{a}_1 - \hat{a}_1^\dagger \hat{a}_1 \hat{a}_2^\dagger \hat{a}_2 \hat{a}_1^{\cancel{2}} \overset{0}{\hat{a}_1}) = (\epsilon_1 + \lambda \hat{a}_2^\dagger \hat{a}_2) \hat{a}_1.$$

Analogamente,  $[\hat{a}_2, \hat{H}] = (\epsilon_2 + \lambda \hat{a}_1^\dagger \hat{a}_1) \hat{a}_2$ .

### 1.2.2

As equações de movimento são

$$\begin{cases} i \frac{d\hat{a}_1}{dt} = (\epsilon_1 + \lambda \hat{n}_2) \hat{a}_1 \\ i \frac{d\hat{a}_2}{dt} = (\epsilon_2 + \lambda \hat{n}_1) \hat{a}_2, \end{cases} \quad (2)$$

onde  $\hat{n}_k = \hat{a}_k^\dagger \hat{a}_k$ .

### 1.2.3

Note que a equação de movimento para  $\hat{a}_1^\dagger$  é

$$i \frac{d\hat{a}_1^\dagger}{dt} = -(\epsilon_1 + \lambda \hat{n}_2) \hat{a}_1^\dagger$$

Perceba então que

$$i \frac{d\hat{n}_1}{dt} = i \frac{d\hat{a}_1^\dagger}{dt} \hat{a}_1 + \hat{a}_1^\dagger i \frac{d\hat{a}_1}{dt} = -(\epsilon_1 + \lambda \hat{n}_2) \hat{a}_1^\dagger \hat{a}_1 + \hat{a}_1^\dagger (\epsilon_1 + \lambda \hat{n}_2) \hat{a}_1 = 0.$$

O mesmo vale para  $\hat{n}_2$ . Portanto,  $\hat{n}_k(t) = \hat{a}_k^\dagger(0)\hat{a}_k(0)$  é um operador constante.

Com essa observação, à *princípio*, é possível resolver as equações de movimento para  $\hat{a}_1(t)$  e  $\hat{a}_2(t)$  analiticamente. A solução é dada pela exponencial de um operador constante:

$$\hat{a}_1(t) = e^{-i[\epsilon_1 + \lambda \hat{a}_2^\dagger(0)\hat{a}_2(0)]} \hat{a}_1(0) \quad \text{e} \quad \hat{a}_2(t) = e^{-i[\epsilon_2 + \lambda \hat{a}_1^\dagger(0)\hat{a}_1(0)]} \hat{a}_2(0).$$

$$\text{Agora, } \langle \hat{n}_k \rangle(t) = \langle \hat{a}_k^\dagger(0)\hat{a}_k(0) \rangle = \text{cte.}$$

### 1.2.4

Na aproximação de *mean-field*, separamos  $\hat{H} = \hat{H}_0 + \hat{V}$ , onde  $\hat{H}_0 = \sum_{k=1}^2 \epsilon_k \hat{a}_k^\dagger \hat{a}_k$  e  $\hat{V} = \lambda \hat{n}_1 \hat{n}_2$ . Então expandimos  $\hat{V}$ , substituindo  $\hat{n}_k = \langle \hat{n}_k \rangle + \hat{\delta}_k$  e ignoraremos termos de segunda ordem  $O(\delta_k \delta_\ell)$ .

O potencial de *mean-field* é

$$V_{\text{MF}} = \lambda \left( \langle \hat{n}_1 \rangle \hat{n}_2 + \langle \hat{n}_2 \rangle \hat{n}_1 - \langle \hat{n}_1 \rangle \langle \hat{n}_2 \rangle \right).$$

Agora podemos calcular os comutadores  $[\hat{a}_k, \hat{H}]$  e obter novamente as equações de movimento. Porém, outra maneira mais direta é fazer diretamente na equação exata 2 a aproximação de *mean-field*  $\hat{n}_k \hat{a}_\ell = \langle \hat{n}_k \rangle \hat{a}_\ell$ .

A solução é muito parecida com o que já obtivemos:

$$\hat{a}_1(t) = e^{-i[\epsilon_1 + \lambda \langle \hat{a}_2^\dagger(0)\hat{a}_2(0) \rangle]} \hat{a}_1(0) \quad \text{e} \quad \hat{a}_2(t) = e^{-i[\epsilon_2 + \lambda \langle \hat{a}_1^\dagger(0)\hat{a}_1(0) \rangle]} \hat{a}_2(0).$$

## 2 Assignment 9

### 2.1 Problem 1

Ah, é muito fácil substituir  $G^R$  e  $G^A$  nas equações e verificar que

$$\left[ \frac{d}{dt} - H \right] G(\mathbf{r}t, \mathbf{r}'t') = \delta(\mathbf{r} - \mathbf{r}') \delta(t - t').$$

Agora, temos que  $G^R$  e  $G^A$  são independentes pois  $G^R(\mathbf{r}t, \mathbf{r}'t') = 0$  para  $t < t'$  enquanto que  $G^A(\mathbf{r}t, \mathbf{r}'t') = 0$  para  $t > t'$ .

### 2.2 Problem 2

Temos que

$$\frac{1}{\omega + i\eta} = \frac{\omega}{\omega^2 + \eta^2} - i\pi \frac{\eta/\pi}{\omega^2 + \eta^2}.$$

Integrando sobre uma função teste  $f$ , temos que

$$\begin{aligned} \lim_{\eta \rightarrow 0} \int_{-\infty}^{\infty} \frac{f(\omega) d\omega}{\omega + i\eta} &= \lim_{\eta \rightarrow 0} \int_{-\infty}^{\infty} \frac{f(\omega) \omega d\omega}{\omega^2 + \eta^2} - i\pi \lim_{\eta \rightarrow 0} \int_{-\infty}^{\infty} f(\omega) \frac{\eta/\pi}{\omega^2 + \eta^2} d\omega \\ &= P.V. \int_{-\infty}^{\infty} \frac{f(\omega)}{\omega} d\omega - i\pi f(0). \end{aligned}$$

Isso mostra que

$$\lim_{\eta \rightarrow 0} \frac{1}{\omega + i\eta} = P.V. \left( \frac{1}{\omega} \right) - i\pi \delta(\omega).$$

### 3 Assignment 11

#### 3.1 Problem 1

Assumindo que  $\Sigma^{(0)}(\omega^+) = \Lambda - i\Delta$ , com  $\Lambda$  e  $\Delta$  constantes, temos que

$$\bar{G}_{d\sigma}^R(\omega^+) = \frac{\left[ \omega - (\epsilon_0 + \Lambda + U \langle \hat{n}_{d\bar{\sigma}} \rangle) \right] - i[\Delta + \eta]}{\left[ \omega - (\epsilon_0 + \Lambda + U \langle \hat{n}_{d\bar{\sigma}} \rangle) \right]^2 + [\Delta + \eta]^2}.$$

Portanto

$$\begin{aligned} \langle \hat{n}_{d\sigma} \rangle &= \int_{-\infty}^{\epsilon_F} A_{d\sigma}(\omega) d\omega = \frac{1}{\pi} \lim_{\eta \rightarrow 0} \int_{-\infty}^{\epsilon_F} \frac{(\Delta + \eta) d\omega}{\left[ \omega - (\epsilon_0 + \Lambda + U \langle \hat{n}_{d\bar{\sigma}} \rangle) \right]^2 + [\Delta + \eta]^2} \\ &= \frac{1}{\pi} \int_{-\infty}^{\epsilon_F} \frac{1}{1 + \left[ \frac{\omega - (\bar{\epsilon}_0 + U \langle \hat{n}_{d\bar{\sigma}} \rangle)}{\Delta} \right]^2} \frac{d\omega}{\Delta}. \end{aligned}$$

Substituindo  $\xi = \frac{\omega - (\bar{\epsilon}_0 + U \langle \hat{n}_{d\bar{\sigma}} \rangle)}{\Delta}$  e aproximando a energia de Fermi  $\epsilon_F \approx 0$ , obtemos

$$\langle \hat{n}_{d\sigma} \rangle = \frac{1}{\pi} \int_{-\infty}^{-\frac{\bar{\epsilon}_0 + U \langle \hat{n}_{d\bar{\sigma}} \rangle}{\Delta}} \frac{d\xi}{1 + \xi^2} = \frac{1}{2} - \frac{1}{\pi} \arctan\left(\frac{\bar{\epsilon}_0 + U \langle \hat{n}_{d\bar{\sigma}} \rangle}{\Delta}\right).$$

#### 3.2 Problem 2

Não entendi o comentário de tomar a média da iteração anterior no código do modelo de Anderson. Tempo 43:22 no vídeo da Aula 11.





