

Nr. 42 $[\hat{A}, \hat{H}] = [\hat{B}, \hat{H}] = 0 \neq [\hat{A}, \hat{B}]$, $\hat{H}|n\rangle = E_n|n\rangle$

$\Rightarrow \hat{H}\hat{A}|n\rangle = \hat{A}\hat{H}|n\rangle = \hat{A}E_n|n\rangle = E_n\hat{A}|n\rangle$

analog: $\hat{H}\hat{B}|n\rangle = E_n\hat{B}|n\rangle$

$\Rightarrow \hat{A}|n\rangle, \hat{B}|n\rangle$ sind EZ (Eigenzustände) zu \hat{H} mit EW (Eigenwert) E_n (ebenso $\hat{A}^2|n\rangle, \hat{B}^2|n\rangle, \hat{A}^3|n\rangle, \hat{B}^3|n\rangle, \dots$)

Widerspruchsbeweis: Sei E_n nicht entartet $\Rightarrow \hat{A}|n\rangle, \hat{B}|n\rangle \sim |n\rangle$

$\Rightarrow \hat{A}|n\rangle = a|n\rangle, \hat{B}|n\rangle = b|n\rangle$ } $|n\rangle$ ist EZ zu \hat{A} und \hat{B} für bel. $|n\rangle$

$\Rightarrow \hat{A}\hat{B}|n\rangle = \hat{A}b|n\rangle = b\hat{A}|n\rangle = ba|n\rangle = ab|n\rangle = a\hat{B}|n\rangle = \hat{B}a|n\rangle = \hat{B}\hat{A}|n\rangle$

$\Rightarrow \hat{A}\hat{B} = \hat{B}\hat{A} \Rightarrow [\hat{A}, \hat{B}] = 0$

\Rightarrow Es muss mind. ein E_n mind. 2-fach entartet sein, sodass $\hat{B}|n\rangle \neq b|n\rangle$ oder $\hat{A}|n\rangle \neq a|n\rangle$

\Rightarrow entarteter Unterraum (bei n-fach-entartetem E_n bis zu n-fach entarteter Unterraum)

Wenn \hat{A} und \hat{B} erhalten sind und nicht gleichzeitig scharf gemessen werden können ($[\hat{A}, \hat{B}] \neq 0$) erhält man entartete Eigenwerte (mind. einer mind. 2-fach entartet) und Unterräume.

	Blatt 11
442	5
443	5
444	4,5 + 0,5
445	5

Σ 19,5/20

20/20

V. J. J. J.

$$43) \hat{H} = \frac{\hat{\vec{p}}^2}{2m} + V(r) - \frac{e}{2m} \vec{B} \cdot \hat{\vec{L}}$$

$$i\hbar \frac{d}{dt} \langle \hat{\vec{L}} \rangle = \langle [\hat{\vec{L}}, \hat{H}] \rangle \quad \checkmark$$

$$= \langle \hat{\vec{L}} \hat{H} - \hat{H} \hat{\vec{L}} \rangle$$

$$= \left\langle \frac{\hat{\vec{L}} \hat{\vec{p}}^2}{2m} + \hat{\vec{L}} V(r) - \hat{\vec{L}} \frac{e}{2m} \vec{B} \cdot \hat{\vec{L}} - \left(\frac{\hat{\vec{p}}^2 \hat{\vec{L}}}{2m} + V(r) \hat{\vec{L}} - \frac{e}{2m} \vec{B} \hat{\vec{L}}^2 \right) \right\rangle$$

$$= \langle [\hat{\vec{L}}, \frac{e}{2m} \vec{B} \cdot \hat{\vec{L}}] \rangle$$

$$= \left\langle \frac{eB}{2m} [\hat{\vec{L}}, \hat{L}_z] \right\rangle = \left\langle i\hbar \frac{eB}{2m} \begin{pmatrix} \hat{L}_x \\ \hat{L}_y \\ 0 \end{pmatrix} \right\rangle$$

$$\Rightarrow \frac{d}{dt} \langle \hat{L}_x \rangle = -\frac{eB}{2m} \langle \hat{L}_y \rangle \quad \checkmark \quad \frac{d}{dt} \langle \hat{L}_z \rangle = 0$$

$$\frac{d}{dt} \langle \hat{L}_y \rangle = \frac{eB}{2m} \langle \hat{L}_x \rangle \quad \checkmark$$

Ansatz: $\langle \hat{L}_x \rangle^{(t)} = \cos(\omega t) \cdot A$ $\langle \hat{\vec{L}} \rangle$ folgt in der x-y-Ebene eine Kreisbahn und ist in z-Richtung konstant \Rightarrow Präzession

$$\langle \hat{L}_y \rangle^{(t)} = \sin(\omega t) \cdot A$$

$$\omega = \frac{eB}{2m}$$

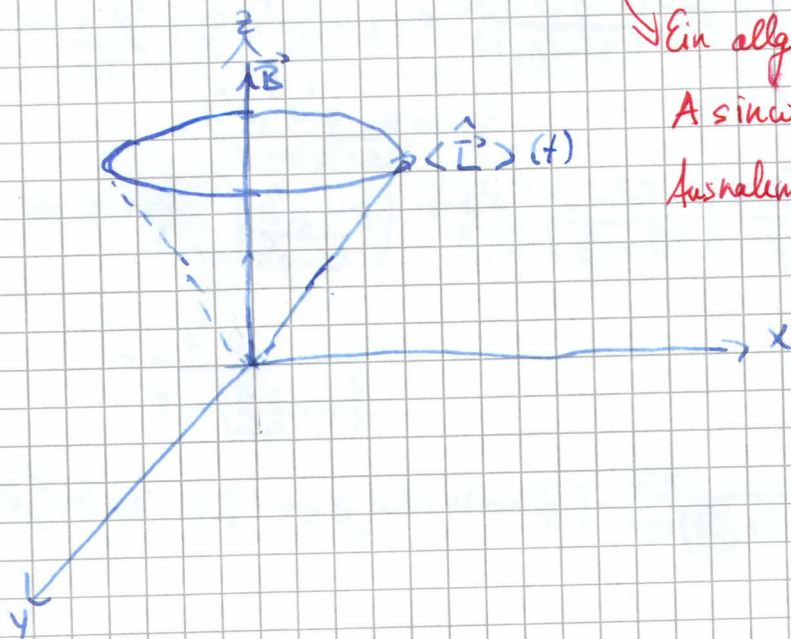
$$\langle \hat{L}_z \rangle^{(t)} = D$$

$$\langle \hat{\vec{L}} \rangle(t=0) = \begin{pmatrix} L_{x,0} \\ 0 \\ L_{z,0} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} A \\ 0 \\ D \end{pmatrix} \Rightarrow$$

$$\langle \hat{\vec{L}} \rangle(t) = \begin{pmatrix} L_{x,0} \cos \omega t \\ L_{x,0} \sin \omega t \\ L_{z,0} \end{pmatrix} \quad \checkmark$$

Das sind keine allgemeinen Ansätze

Ein allgemeiner Ansatz wäre
 $A \sin \omega t + B \cos \omega t$
 Ausnahmsweise ok.



Nr. 44 a) $\vec{B} = \text{rot } \vec{A} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ B \end{pmatrix} \quad (\vec{A} = -\hat{y} B x) \quad \checkmark$

\Rightarrow B-Feld in z-Richtung der Stärke B

$$H = \frac{1}{2m} [\hat{p} - q\vec{A}(\vec{r})]^2 + qV(\vec{r}) = \frac{1}{2m} [(\hat{p}_x + q\hat{y}B)^2 + \hat{p}_y^2] + qV(\vec{r})$$

$$= \frac{1}{2m} [(\hat{p}_x + q\hat{y}B)^2 + \hat{p}_y^2 + qm^2\hat{y}^2] = \frac{1}{2m} [(-i\hbar\partial_x + q\hat{y}B)^2 - \hbar^2\partial_y^2 + qm^2\hat{y}^2]$$

da, es gäbe weitere Möglichkeiten (z.B. $\vec{A} = \hat{x}B\hat{y}$ oder symmetrisch) allgemeiner:

b) $H\psi = E\psi, \quad \psi = X(y)e^{ik_x x}$

$$\Rightarrow \frac{1}{2m} [\hat{p}_y^2 + (\hbar k_x + q\hat{y}B)^2 + qm^2\hat{y}^2] X(y) = E X(y)$$

Eichfreiheit:
Siehe Physik II

$$\Rightarrow \left[\frac{1}{2m} \hat{p}_y^2 + \hat{y}^2 \left(\frac{q^2 B^2}{2m} + \frac{q^2 m^2}{2} \right) + \hat{y} \left(\frac{\hbar k_x q B}{m} \right) + \frac{\hbar^2 k_x^2}{2m} \right] X(y) = E X(y)$$

c) $\Rightarrow \left[\frac{1}{2m} \hat{p}_y^2 + \left(\frac{m}{2} \omega^2 \hat{y}^2 \right) \right] X(y) = \tilde{E} X(y) \quad (\text{harm. Oszillator})$

$$\Rightarrow \left[\frac{1}{2m} \hat{p}_y^2 + \frac{m}{2} \omega^2 (\hat{y} + y_0)^2 - \gamma \right] X(y) = E X(y) \quad (\tilde{E} = E + \gamma, \hat{y} = y + y_0)$$

$$\Rightarrow \hat{y}^2 \left(\frac{q^2 B^2}{2m} + \frac{q^2 m^2}{2} \right) + \hat{y} \left(\frac{\hbar k_x q B}{m} \right) + \frac{\hbar^2 k_x^2}{2m} = \hat{y}^2 \frac{m}{2} \omega^2 + m\omega^2 y_0 \hat{y} + \frac{m}{2} \omega^2 y_0^2 - \gamma$$

Koeffizienten-
Vergleich

$$\hat{y}^2: \Rightarrow \frac{q^2 B^2}{2m} + \frac{q^2 m^2}{2} = \frac{m}{2} \omega^2 \Rightarrow \omega^2 = \frac{q^2 B^2}{m^2} + \frac{q^2 m^2}{m^2} \Rightarrow \omega = \sqrt{\frac{q^2 B^2}{m^2} + q^2}$$

$$\hat{y}: \Rightarrow \frac{\hbar k_x q B}{m} = m\omega^2 y_0 = y_0 \left(\frac{q^2 B^2}{m} + m^2 q^2 \right)$$

$$\Rightarrow y_0 = \frac{\hbar k_x q B}{q^2 B^2 + m^2 q^2} = \frac{\hbar k_x B}{q B^2 + m^2 q^2} \quad \text{leider verrechnet.}$$

$$y_0^2: \Rightarrow \frac{\hbar^2 k_x^2}{2m} = \frac{m}{2} \omega^2 y_0^2 - \gamma = \frac{m \hbar^2 k_x^2 B^2}{2(q B^2 + m^2 q^2)^2} \left(\frac{q^2 B^2}{m^2} + q^2 \right) = \frac{m \hbar^2 k_x^2 B^2 q}{2(q B^2 + m^2 q^2)^2} \left(\frac{q^2 B^2}{m^2} + q^2 \right)$$

$$\Rightarrow \gamma = \frac{\hbar^2 k_x^2}{2m} \left(\frac{B^2 q}{B^2 + m^2 q^2} - 1 \right) = \frac{\hbar^2 k_x^2}{2m} \left(\frac{-m^2 q^2}{B^2 + m^2 q^2} \right) = -\frac{\hbar^2 k_x^2}{2m} \left(\frac{1}{\frac{B^2}{m^2 q^2} + 1} \right)$$

$$= -\frac{\hbar^2 k_x^2}{2m \left(\frac{B^2}{m^2 q^2} + 1 \right)}$$

$$\Rightarrow \tilde{E}_n = \hbar \omega \left(n + \frac{1}{2} \right) \Rightarrow E_n = \hbar \omega \left(n + \frac{1}{2} \right) - \frac{\hbar^2 k_x^2}{2m \left(\frac{B^2}{m^2 q^2} + 1 \right)}$$

$$\left[\begin{array}{l} B=0 \\ \hline \hbar \omega \left(n + \frac{1}{2} \right) - \frac{\hbar^2 k_x^2}{2m} \\ \hline 1 \\ \hline = \sqrt{q} x \end{array} \right]$$

Lösungen des harm. Oszillators: $\psi_n(\tilde{y}) = \left(\frac{m\omega}{\pi\hbar}\right)^{1/4} \cdot \frac{1}{\sqrt{2^n n!}} H_n\left(\sqrt{\frac{m\omega}{\hbar}} \tilde{y}\right) e^{-\frac{1}{2} \frac{m\omega}{\hbar} \tilde{y}^2}$

mit $H_n(x) = (-1)^n e^{x^2} \frac{d^n}{dx^n} (e^{-x^2})$

$\Rightarrow \psi(x, y) = \psi_n(\tilde{y}) e^{ik_y x} \quad |\psi(x, y)|^2 = |\psi_n(\tilde{y})|^2 = \left(\frac{m\omega}{\pi\hbar}\right)^{1/2} \cdot \frac{1}{2^n n!} H_n^2\left(\sqrt{\frac{m\omega}{\hbar}} \tilde{y}\right) e^{-\frac{m\omega}{\hbar} \tilde{y}^2}$

d) $\frac{\alpha}{B} = 0 \Rightarrow \omega = \frac{qB}{m}, \quad \gamma = -\frac{\hbar^2 k_y^2}{2m} \cdot \frac{m q^2}{B^2 q}, \quad \gamma_0 = \frac{\hbar k_y B}{q B^2} = \frac{\hbar k_y}{q B}$

$$= -\frac{\hbar^2 k_y^2 q^2 m}{2 B^2 q} = 0$$

$\Rightarrow E_n = \frac{\hbar q B}{m} \left(n + \frac{1}{2}\right) - \frac{\hbar^2 k_y^2 q^2 m}{2 B^2 q}$

Landau: $E = \hbar \omega_c \left(n + \frac{1}{2}\right) \left(\frac{\hbar^2 k_y^2}{2m}\right), \quad \omega_c = \frac{qB}{m}$

$$= \frac{\hbar q B}{m} \left(n + \frac{1}{2}\right) \quad (\text{wegen } x, y \Rightarrow k_x = 0)$$

$\frac{B}{\alpha} = 0 \Rightarrow \omega = \alpha \sqrt{q}, \quad \gamma = -\frac{\hbar^2 k_y^2}{2m}, \quad \gamma_0 = 0$

würde weggelassen falls man $\omega_{cl} := \frac{v_{cl} m}{q}$ definiert

\Rightarrow harm. Oszillator mit $\omega = \alpha$ und $E_n = \hbar \alpha \left(n + \frac{1}{2}\right) - \frac{\hbar^2 k_y^2}{2m}$

4,5/5

$$45) \hat{S}_x = \frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \quad \hat{S}_y = \frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix}$$

$$a) [\hat{S}_x, \hat{S}_y] = \frac{\hbar^2}{4} \left(\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \right) \\ = \frac{\hbar^2}{4} \left(\begin{pmatrix} i & 0 \\ 0 & -i \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} -i & 0 \\ 0 & i \end{pmatrix} \right) = \frac{i\hbar^2}{2} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \doteq i\hbar \hat{S}_z$$

$$\Rightarrow \hat{S}_z = \frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \quad \checkmark$$

$$b) [\hat{S}_y, \hat{S}_z] = \frac{\hbar^2}{4} \left(\begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix} \right)$$

$$= \frac{\hbar^2}{4} \left(\begin{pmatrix} 0 & i \\ i & 0 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 0 & i \\ i & 0 \end{pmatrix} \right) = i\frac{\hbar^2}{2} \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} = i\hbar \hat{S}_x \quad \square \quad \checkmark$$

$$c) \hat{S}^2 = \hat{S}_x^2 + \hat{S}_y^2 + \hat{S}_z^2 = \frac{\hbar^2}{4} \left(\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \right) = \frac{3\hbar^2}{4} \mathbb{1} \quad \checkmark$$

$$d) \hat{S}_x: \text{EW: } \det \begin{pmatrix} -\frac{\hbar}{2} & \frac{\hbar}{2} \\ \frac{\hbar}{2} & -\frac{\hbar}{2} \end{pmatrix} = \lambda^2 - \frac{\hbar^2}{4} \stackrel{!}{=} 0 \quad \lambda_{1,2} = \pm \frac{\hbar}{2} \quad \checkmark$$

$$\lambda_1: \frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} -1 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Rightarrow x=y \Rightarrow \text{EV} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \vec{v}_1 \\ \Rightarrow \text{norm: } \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \quad \checkmark$$

$$\lambda_2: \frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Rightarrow x=-y \Rightarrow \text{EV} = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} = \vec{v}_2 \quad \checkmark$$

$$\hat{S}_y: \rho(\lambda) = \lambda^2 + \frac{\hbar^2}{4} \Rightarrow \lambda_{1,2} = \pm \frac{\hbar}{2} \quad \checkmark$$

$$\lambda_1: \frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} -1 & -i \\ i & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \quad x = \frac{y}{i} \Rightarrow \vec{v}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ i \end{pmatrix} \cdot \frac{1}{\sqrt{2}} \quad \checkmark$$

$$\lambda_2: \frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} 1 & -i \\ i & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \quad x = iy \Rightarrow \vec{v}_2 = \begin{pmatrix} i \\ 1 \end{pmatrix} \cdot \frac{1}{\sqrt{2}} \quad \checkmark$$

$$\hat{S}_z: \rho(\lambda) = \left(\frac{\hbar}{2} - \lambda\right)\left(\frac{\hbar}{2} + \lambda\right) = \lambda^2 - \frac{\hbar^2}{4}$$

$$\Rightarrow \lambda_{1,2} = \pm \frac{\hbar}{2} \quad \lambda_1: \frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Rightarrow \vec{v}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \quad \checkmark$$

$$\lambda_2: \frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Rightarrow \vec{v}_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \quad \checkmark$$