Aula 5

(continuação)

Operadores de spin

Autoestados de spin

Comutadores

Espaços vetoriais

Mecânica quântica exige
uma nova estrutura matemática:

Equação de autovalores !

Schroedinger

As grandezas físicas satisfazem equações de autovalores

$$\hat{O} | \rangle = o | \rangle$$

Exemplo mãe:

$$\hat{H} | \psi \rangle = E | \psi \rangle$$

Equação de Schroedinger independente do tempo

Equação de autovalores para o spin

$$\left\{ \begin{array}{l} \hat{S}^2 \psi = s(s+1) \hbar^2 \psi \\ \hat{S}_z \psi = m_s \hbar \psi \end{array} \right.$$

operadores

$$\left\{ \begin{array}{l} \hat{S}_x = \frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \\ \hat{S}_y = \frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix} \\ \hat{S}_z = \frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \end{array} \right.$$

Eu inventei
essas matrizes !

Pauli

operador $\left\{ \hat{S}^2 = \hat{S}_x^2 + \hat{S}_y^2 + \hat{S}_z^2 \right.$

$$\begin{aligned} \hat{S}^2 &= \frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} + \frac{\hbar^2}{4} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \\ &+ \frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix} \frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix} + \frac{\hbar^2}{4} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \\ &+ \frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} + \frac{\hbar^2}{4} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

$$\hat{S}^2 = \frac{3\hbar^2}{4} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

autoestados $\left\{ \begin{array}{l} |\uparrow\rangle = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \quad |\downarrow\rangle = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \end{array} \right.$

$$\hat{S}_z |\uparrow\rangle = +\frac{1}{2}\hbar |\uparrow\rangle$$

$$\frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\hat{S}_z |\downarrow\rangle = -\frac{1}{2}\hbar |\downarrow\rangle$$

$$\frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = -\frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\hat{S}^2 \psi = s(s+1)\hbar^2 \psi = \frac{3\hbar^2}{4} \psi$$

$$\hat{S}^2 = \frac{3\hbar^2}{4} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \quad \psi = |\uparrow\rangle = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\hat{S}^2 |\uparrow\rangle = \frac{3\hbar^2}{4} |\uparrow\rangle$$

$$\frac{3\hbar^2}{4} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \frac{3\hbar^2}{4} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\hat{S}_x |\uparrow\rangle = ?$$

$$\frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\hat{S}_x |\uparrow\rangle = \frac{\hbar}{2} |\downarrow\rangle$$

Não é equação de autovalores !

$|\uparrow\rangle$ não é autoestado de $\hat{S}_x$

Quando sabemos o autovalor de $\hat{S}_z$

não sabemos o autovalor de $\hat{S}_x$

$|\uparrow\rangle = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ é autoestado de $\hat{S}_z$ e de $\hat{S}^2$

autoestado simultâneo dos dois operadores !

Podemos medir as duas grandezas **ao mesmo tempo !**

Isto acontece porque $\hat{S}_z$ e $\hat{S}^2$ são **compatíveis !**

Operadores **compatíveis** têm autofunções simultâneas

Dois operadores são compatíveis se eles **comutam**

Operadores A e B comutam se o comutador deles for zero

Comutador :

$$[\hat{A}, \hat{B}] = \hat{A}\hat{B} - \hat{B}\hat{A}$$

Operadores compatíveis :

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

Comutadores e operadores compatíveis

$$[S_x, S_y] = i \hbar S_z$$

$$[S^2, S_x] = 0$$

$$[S_y, S_z] = i \hbar S_x$$

$$[S^2, S_y] = 0$$

$$[S_z, S_x] = i \hbar S_y$$

$$[S^2, S_z] = 0$$

Não têm autoestados comuns !

Não podem ser conhecidos
ao mesmo tempo !

$$[S_x, S_y] = i \hbar S_z$$

$$\begin{aligned} [\hat{S}_x, \hat{S}_y] &= \hat{S}_x \hat{S}_y - \hat{S}_y \hat{S}_x \\ &= \frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix} - \frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix} \frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \\ &= \frac{\hbar}{2} \frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} i & 0 \\ 0 & -i \end{pmatrix} - \frac{\hbar}{2} \frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} -i & 0 \\ 0 & i \end{pmatrix} \\ &= i \frac{\hbar}{2} \frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} + i \frac{\hbar}{2} \frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \\ &= i \hbar \frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} = i \hbar \hat{S}_z \end{aligned}$$

$$[S^2, S_y] = 0$$

$$\begin{aligned} [\hat{S}^2, \hat{S}_y] &= \hat{S}^2 \hat{S}_y - \hat{S}_y \hat{S}^2 \\ &= \frac{3\hbar^2}{4} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix} - \frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix} \frac{3\hbar^2}{4} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \\ &= \frac{3\hbar^3}{8} \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix} - \frac{3\hbar^3}{8} \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix} = 0 \end{aligned}$$

Espaços vetoriais

Autoestados de S^2 e S_z

$$|\uparrow\rangle = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \quad |\downarrow\rangle = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Com estes estados vamos definir um **espaço vetorial**

Espaço vetorial de duas dimensões

$$\vec{V} = x \hat{i} + y \hat{j}$$

versores $\left\{ \begin{array}{l} \hat{i} = |\hat{i}\rangle \\ \hat{j} = |\hat{j}\rangle \end{array} \right.$

$$\vec{V} = x |\hat{i}\rangle + y |\hat{j}\rangle$$

Espaço Vetorial

David Hilbert
(1862 -1943)

Seja um conjunto V , não-vazio, sobre o qual estão definidas as operações adição e multiplicação por escalar, isto é:

$$\forall u, v \in V, u + v \in V$$

$$\forall \alpha \in \mathbb{R}, \forall u \in V, \alpha u \in V$$

O conjunto V com essas duas operações é chamado de espaço vetorial real (ou espaço vetorial sobre $\mathbb{R}$) se forem verificados os seguintes axiomas:

Em relação à adição:

$$\mathbf{A1)} \quad u + (v + w) = (u + v) + w, \quad \forall u, v, w \in V$$

$$\mathbf{A2)} \quad u + v = v + u, \quad \forall u, v \in V$$

$$\mathbf{A3)} \quad \exists 0 \in V, \forall u \in V, u + 0 = u$$

$$\mathbf{A4)} \quad \forall u \in V, \exists (-u) \in V, u + (-u) = 0$$

Em relação à multiplicação por escalar:

$$\mathbf{M1)} \quad \alpha(\beta u) = (\alpha\beta)u$$

$$\mathbf{M2)} \quad (\alpha + \beta)u = \alpha u + \beta u$$

$$\mathbf{M3)} \quad \alpha(u + v) = \alpha u + \alpha v$$

$$\mathbf{M4)} \quad 1(u) = u$$

$$\forall u, v \in V \text{ e } \forall \alpha, \beta \in \mathbb{R}$$

OBSERVAÇÕES:

1) Os elementos do espaço vetorial V são chamados de vetores, independente de sua natureza. Pode parecer estranho, o fato de se chamar de vetores os *polinômios*, (quando V for constituído de polinômios), as matrizes (quando V for constituído de matrizes), os *números* (quando V for constituído for um conjunto numérico), e assim por diante. Podemos fazer isso, pois esses elementos de natureza tão distinta se comportam de forma idêntica nas operações de adição e multiplicação de escalar, como se estivéssemos trabalhando com os próprios vetores do $\mathbb{R}^2$ e $\mathbb{R}^3$.

2) Se tivéssemos tomado para escalares o conjunto $\mathbb{C}$ do números complexos, V seria um *espaço vetorial complexo*.

Produto Interno num Espaço Vetorial

$$P = \langle u, v \rangle$$

P1) $\langle u, v \rangle = \langle v, u \rangle$ para todos $u, v \in V$;

P2) $\langle u, v + w \rangle = \langle u, v \rangle + \langle u, w \rangle$ para todos $u, v, w \in V$;

P3) $\langle \alpha u, v \rangle = \alpha \langle u, v \rangle$ para todos $u, v \in V$ e todo $\alpha \in \mathbb{R}$;

P4) $\langle u, u \rangle \geq 0$ para todo $u \in V$ e $\langle u, u \rangle = 0$ se, e somente se, $u = 0$.

(O Produto Interno Usual em $\mathbb{R}^2$)

$\langle (a, b), (c, d) \rangle = ac + bd$ é um produto interno em $\mathbb{R}^2$.

$$\vec{A} \cdot \vec{B} = \langle \vec{A}, \vec{B} \rangle = \langle (A_x, A_y), (B_x, B_y) \rangle = A_x B_x + A_y B_y$$

$$\vec{A} \cdot \vec{A} = \langle \vec{A}, \vec{A} \rangle = \langle (A_x, A_y), (A_x, A_y) \rangle = A_x A_x + A_y A_y$$

Espaços Vetoriais Euclidianos

Um *espaço vetorial euclidiano* é um espaço vetorial de dimensão finita, munido de um produto interno.

Norma de um Vetor

Seja V um espaço vetorial com produto interno Dado $v \in V$ define-se a *norma* de v , indicada por $|v|$, por

$$|v| = \sqrt{\langle v, v \rangle}. \quad |\vec{A}| = \sqrt{A_x A_x + A_y A_y}$$

$$|v| = 1 \quad \text{vetor unitário} \quad \text{vetor normalizado}$$

Para normalizar:
$$u = \frac{v}{|v|}$$