

IV Dynamik: erste Aspekte

Dynamik: zeit abhängige Probleme $\psi(\vec{r}, t)$

a) zeitunabhängige Felder:

$$H(\vec{r}, \vec{p}) = T(\vec{p}) + V(\vec{r}) \quad \text{mit} \quad \underline{H} \psi_n = \varepsilon_n \psi_n$$

$$\rightarrow \psi(\vec{r}, t) = \sum_n c_n e^{-i \frac{\varepsilon_n t}{\hbar}} \psi_n(\vec{r})$$

c_n als Konstante durch Anfangsbedingungen bestimmt
in \vec{r} A. Formeln können abgearbeitet

weil $\underline{H} \psi_n = \varepsilon_n \psi_n$ nicht gelöst werden kann,
so Störperturbation (später)

b) echte Zeitdynamik, durch zeitabhängige Felder induziert

$$\underline{H}(\vec{r}, \vec{p}, t) = T(\vec{p}) + V(\vec{r}, t)$$

Kopplg. an elektromagnetische Felder, z.B. optisch Frequenzen

Separation ansatz geht i.a. nicht,

das einzige exakt lösbar Problem

später: auch nicht exakt lösbar Problem (Störperturbation)

1. Teilchen unter mechanisch Kräfte

erwartete Ehrenfest Theorem für Erwartungswert $\langle \underline{A} \rangle = \int d\tau \psi^*(\underline{r}, t) \underline{A}(\underline{r}, t) \psi(\underline{r}, t)$

$$\langle \dot{\underline{r}} \rangle = \frac{1}{m} \langle \underline{p} \rangle$$

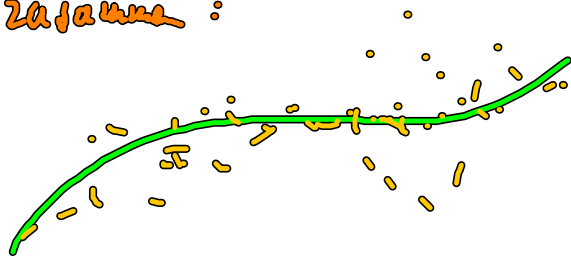
$$\langle \dot{\underline{p}} \rangle = - \langle \vec{\nabla}_r \cdot \underline{v}(\underline{r}, t) \rangle$$

$$\neq - \vec{\nabla}_r \cdot \langle \underline{v}(\underline{r}, t) \rangle \stackrel{!}{=} \frac{d}{dt}$$

Nicht wie klass. Mechanik

folgt f. Mittelwerte auch Ehrenfest

Die klassische Beh. kann der Mechanik falls man den Ehrenfest Theorem der QM für 2 Fälle zusammen:



klass. Beh.
 $\hat{=} EW$

a) örtlich konstant Kraft $\vec{F}(t)$

$$v(\underline{r}) = -\vec{r} \cdot \vec{F}(t) \quad \text{denn} \quad -\vec{\nabla}_r v = \vec{F}(t)$$

$$\langle \dot{\underline{r}} \rangle = \frac{\langle \underline{p} \rangle}{m}$$

$$\langle \dot{\underline{p}} \rangle = \int d\tau \psi^*(\underline{r}, t) \vec{F}(t) \psi(\underline{r}, t) = \vec{F}(t)$$

$$\boxed{\langle \dot{\underline{p}} \rangle = \vec{F}(t)}$$

Näherung f. Mittelwert

b) harmonischer Oszillator $V(\vec{r}) = \frac{m}{2} \omega^2 \vec{r}^2$

$$\langle \dot{\vec{r}} \rangle = \frac{\langle \vec{p} \rangle}{m} \quad *$$

$$\langle \dot{\vec{p}} \rangle = \int d^3r \psi^*(\vec{r}, t) \left(-\vec{\nabla}_r \left(\frac{m}{2} \omega^2 \vec{r}^2 \right) \right) \psi(\vec{r}, t)$$

$$= - \int d^3r \psi^*(\vec{r}, t) \underbrace{m \omega^2 \vec{r}}_{\langle \vec{r} \rangle} \psi(\vec{r}, t)$$

$$\langle \dot{\vec{p}} \rangle = -m \omega^2 \langle \vec{r} \rangle$$

in * einsetz

$$\langle \ddot{\vec{r}} \rangle = \frac{\langle \dot{\vec{p}} \rangle}{m} = -\omega^2 \langle \vec{r} \rangle$$

klass. fr. f. harmon. Oszillator

beachte: gilt in f. Mittelwert d. Kurve

c) volle Wellenfunktionsgleichung lösen für (hier 1d)
harmonischer Oszillator und externe Kraft $\vec{F}(t)$ angeben

$$i \hbar \partial_t \psi = \left(\underbrace{-\frac{\hbar^2}{2m} \partial_x^2}_{\text{kinet.}} + \underbrace{\frac{1}{2} m \omega^2 x^2}_{\text{potentiell}} - \underbrace{x \vec{F}(t)}_{\substack{\text{exter Kraft} \\ \text{über } V \text{ dargestellt}}} \right) \psi$$

$\psi(x, t)$ in \mathbb{P} gegeben durch:

$$\psi(x, t) = \left(\frac{m\omega}{\hbar k} \right)^{1/4} \exp\left(-\frac{m\omega}{\hbar k} \left[x - \langle x \rangle(t) \right]^2 + \frac{i}{\hbar} \langle p_x \rangle(t) x - i\varphi(t) \right)$$

$\langle x \rangle$ und $\langle p_x \rangle$ gemäß der klassischen Orts- und Impuls-Gleichungen
 (oft) unbekannt \textcircled{UA}

2. Teilchen in magnetisch Feld

2.1. Einung. an klas. Mechanik

$$H = \frac{(\vec{p} - q\vec{A})^2}{2m} + q\varphi$$

↑
Ladung

Hamiltonfunktion eines Teilchen
 in elektromagnetisch Feld
 und Potent. \vec{A}, φ

$$\vec{E} = -\partial_t \vec{A} - \nabla\varphi, \quad \vec{B} = \nabla \times \vec{A}$$

im Magnetfeld entlang z-Achse wählen wir Potentiale,

wobei Magnetfeld $\vec{B} = B\vec{e}_z$, $B = \text{konst}$

$$\vec{A} = (-By, 0, 0), \quad \varphi = 0$$

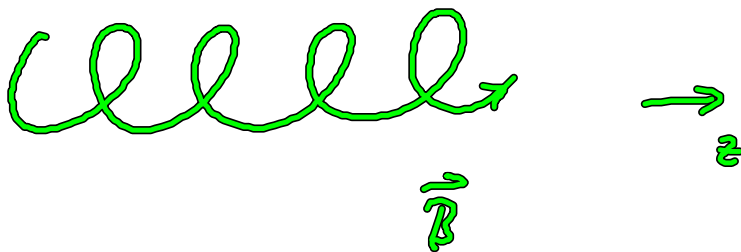
$$1/ \Rightarrow \vec{E} = 0$$

$$2/ \Rightarrow \vec{B} = \vec{v} \times \vec{A} = \begin{vmatrix} \vec{e}_x & \vec{e}_y & \vec{e}_z \\ 0_x & 0_y & v_z \\ -By & 0 & 0 \end{vmatrix} = \vec{e}_z \left(0 + \frac{\partial}{\partial y} By \right) = B \vec{e}_z$$

$$2 H = \frac{(p_x + qBy)^2}{2m} + \frac{p_y^2 + p_z^2}{2m}$$

H ein feld. Teilchen
in Magnetfeld
 $\vec{e}_z B = \text{konst}$

klassisch folgt zu liefern:



2.2. Quant. Kreis d. Teilchen in Magnetfeld

$$H = \frac{(p_x + qBy)^2}{2m} + \frac{p_y^2 + p_z^2}{2m}$$

$$\omega = \frac{qB}{m} \quad \text{Zyklusfrequenz}$$

$$\underbrace{(p_x + qBy)}_1 / \underbrace{(p_x + qBy)}_2 = p_x^2 + \underbrace{p_x qBy + qBy p_x}_3 + q^2 B^2 y^2$$

↑
auf Vertausch. achten!

$$= p_x^2 + 2qBy p_x + q^2 B^2 y^2$$

$$\underline{H} = \frac{1}{2m} (p_x^2 + p_y^2 + p_z^2) + \omega y p_x + \frac{1}{2} m \omega^2 y^2$$

man sieht: $[p_x, \underline{H}] = 0$ $[p_z, \underline{H}] = 0$



\underline{H} auf Eigenfunktionen d. p_x oder p_z

p_x, p_z

$$p_x \underline{e^{ik_x x}} = \frac{\hbar}{i} \partial_x \underline{e^{ik_x x}} = \hbar k_x \underline{e^{ik_x x}}$$

Auswahl f. $\underline{E F}$ v. \underline{H}

$$\underline{H} \psi = \underline{E} \psi$$

$$\psi = \frac{e^{ik_x x}}{\sqrt{L}} \frac{e^{ik_z z}}{\sqrt{L}} \varphi(y)$$

Normierung d. der Wellen

$$\left[\frac{1}{2m} (\hbar^2 k_x^2 + \hbar^2 k_z^2) + \frac{p_y^2}{2m} + \omega y \hbar k_x + \frac{1}{2} m \omega^2 y^2 \right] \varphi = \underline{E} \varphi$$

$$\left[\frac{p_y^2}{2m} + \frac{1}{2} m \omega^2 (y - y_0)^2 \right] \psi(y) = \left(E - \frac{\hbar^2 k_x^2}{2m} \right) \psi(y)$$

$$y_0 = -\frac{\hbar k_x}{m \omega}$$

zall $\approx E_{\text{Fermi}}$

kinetische \bar{E}_k

potentielle \bar{E}_p eines
harmon. Oszillators in y

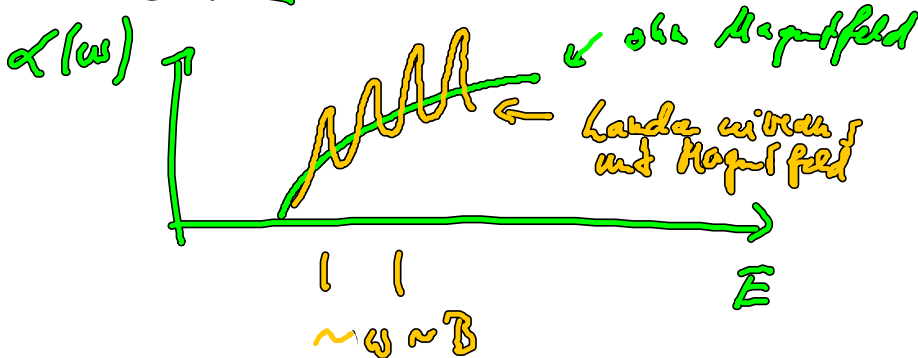
mit verschobener Ruhelage y_0

$$E = \frac{\hbar^2 k_x^2}{2m} + \hbar \omega \left(n + \frac{1}{2} \right) = E(k_x, n)$$

Vorwiegend
als Wellenfunkt.

diskrete
 E_{Fermi} wenn d.
harmon. Oszillator

Beispiel: Elektronen in Festkörper



3. Wieviel wirkt ein Oszillator auf seine Umgebung

Modell ein dynamisches System in Anregung



mit den Oszillatoren

\cong elektromagnet. Feld
der Umgeb. d. Atoms

$$\underline{H} = \hbar \omega_0 \left(a_0^\dagger a_0 + \frac{1}{2} \right) + \sum_i \hbar \omega_i \left(a_i^\dagger a_i + \frac{1}{2} \right)$$

\uparrow dynamisch System \uparrow mit Oszill. d. Anregg.

$$+ \sum_i \hbar g_i \left(a_0 a_i^\dagger + a_0^\dagger a_i \right)$$

Energie
[g] = Input

je ein Ort vermittelt bzw
belegt in dem oszill. System

Ziel: Bewegungsgleichg. f. $\langle x_0 \rangle = \frac{1}{\sqrt{2}} \left(\frac{\hbar}{m \omega} \right)^{1/2} \langle a_0^\dagger + a_0 \rangle$

Siehe VL herma. Oszill.

$$\langle a_0^\dagger \rangle = \frac{i}{\hbar} \langle [H, a_0^\dagger] \rangle$$

und
Einfest

$$\bar{u}A \rightarrow = i\omega_0 \langle a_0^\dagger \rangle + i \sum_i g \langle a_i^\dagger \rangle$$

koppelt an alle Oszillatoren
der Umgebung

benötige: $\langle \dot{a}_i^\dagger \rangle = \frac{i}{\hbar} \langle [A, a_i^\dagger] \rangle$

$$= i\omega_i \langle a_i^\dagger \rangle + ig \langle a_0^\dagger \rangle$$

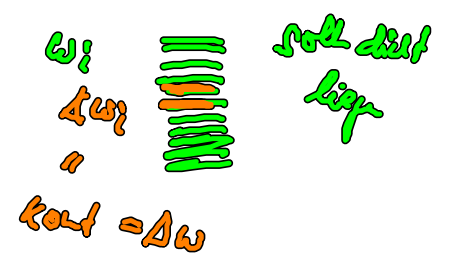
koppelt auch an
dynamisch System

Gleichung f. $\langle \dot{a}_i^\dagger \rangle$ löse und ersetze in $\langle \dot{a}_0^\dagger \rangle$.

$$\langle \dot{a}_0^\dagger \rangle = i\omega_0 \langle a_0^\dagger \rangle - \sum_i g^2 \int_{-\infty}^t dt' e^{i\omega_i(t-t')} \langle a_0^\dagger(t') \rangle$$

Zeitretardierung, Dgl. d.
Oszillators hängt zu alle Zeit t
von alle früher Zeit t' ab
& nicht mehr "lokales" Verhalten
Jedoch

$$\sum_i g_i^2 e^{i\omega_i(t-t')} \quad \text{genau gleiche}$$



$$\text{mit } \sum_i = \sum_i \frac{\Delta\omega_i}{\Delta\omega} = \frac{1}{\Delta\omega} \int d\omega$$

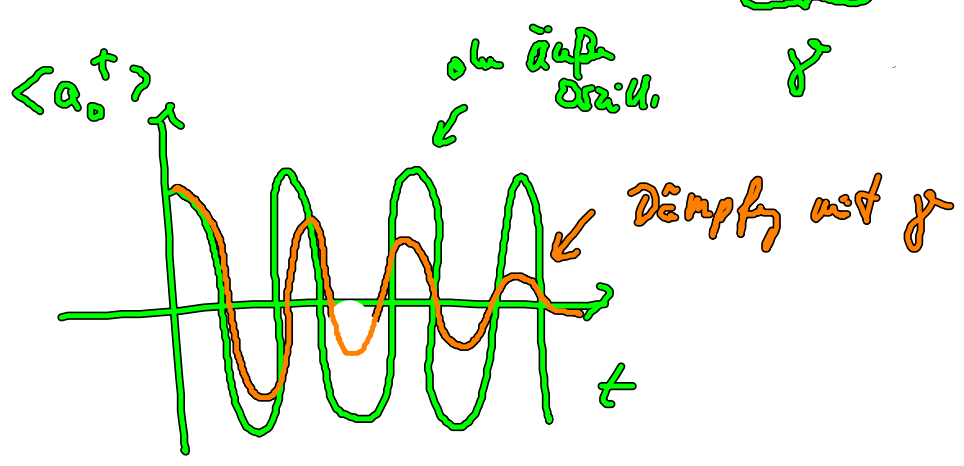
$$\frac{g^2}{\Delta\omega} \int_{-\infty}^{\infty} d\omega e^{i\omega(t-t')} = \tilde{g}^2 \zeta(t-t')$$

$$\zeta(t-t') = \pi \delta(t-t') + iP \frac{1}{t-t'}$$

↑
Haupt

von oben

$$\begin{aligned} \langle a_0^{\dagger} \rangle &= i\omega_0 \langle a_0^{\dagger} \rangle - \int_{-\infty}^t dt' \tilde{g}^2 \pi \delta(t-t') \langle a_0^{\dagger} \rangle(t') \\ &= i\omega_0 \langle a_0^{\dagger} \rangle - \underbrace{\tilde{g}^2 \pi}_{\gamma} \langle a_0^{\dagger} \rangle(t) \end{aligned}$$



Verlust d. Ausprägung an die Umgebung.

genaus: in der Endzustand des
Dynamischen ist stabil per Umgebung (\bar{A})