

## 4. Vorurteilsfreie Schätzung des statistischen Operators

Ziel:  $\rho(t)$  zu einem festen Zeitpunkt  $t_0$  festlegen  
mit Hilfe der Messgrößen die im Experiment  
gewählt werden

Führt zu: a) Festlegung der Anfangsbedingung  $\rho(t_0)$   
vor einer feldinduzierten Dynamik  $h_{\alpha}(t)$ ,  $t \geq t_0$   
b) Bestimmung stationärer  $\rho(t_0) \equiv \rho \quad \forall t$

soe mögl. vorurteilsfreie Bestimmung von  $\rho$  erfolgen  
basierend auf wenigen gemessenen Observablen.

### 4.1. Unschärfemaß f. statistische Operatoren

Mangel an Informationen  $\Rightarrow$  wird begegnet mit Mangel an Trajekten  
Beschreibung d. sehr wenige Observablen:

Beispiele: Energie messg.  $E = \langle H \rangle$

Teilchenzahl  $N = \langle \underline{N} \rangle$

Wählt ein Satz von Observablen  $\{f_v\}$

→ minimiert die Observablen im System die gemessen werden sollen  
"gemessen"  $\hat{=}$  werden im Mittel festgelegt

→ die größte Schwanken, das ist der Preis  $f$ .

Reduktion der Information

- welche  $f$  muß man wählen um unter dieser Nebenbedingung  $\langle f_v \rangle$   
nicht zu viel Info zu fordern?

- dazu Def. Unschärfe maße  $\gamma(\rho)$

$$\gamma(\rho) = -k \operatorname{sp}(\rho \ln \rho)$$

↑

↑

Maß für

Boltzmann konstante  $1,38 \cdot 10^{-23} \frac{\text{J}}{\text{K}}$

Nichtwissen,

legt die exp. Temperaturskala fest

muß maximiert

werden unter

der gegebenen NB  $\{\langle f_v \rangle\}$

festgelegter Mittelwerte

analog zur Informationstheorie:

Informationsmaß nach C. Shannon

Zeige, daß Maß sinnvoll ist:

a)  $\eta(\rho)$  als Infomix soll positiv sein

wisse:  $\rho = \sum_m r_m |\psi_m\rangle\langle\psi_m|$  : Zust. in Eigenfunktionen

$$\text{mit } \rho |\psi_m\rangle = r_m |\psi_m\rangle$$

$$\begin{aligned}\eta(\rho) &= -k \operatorname{sp}(\rho \ln \rho) = -k \sum_m \langle\psi_m| \rho \ln \rho |\psi_m\rangle \\ &= -k \sum_m \langle\psi_m| r_m \ln r_m |\psi_m\rangle \\ &= -k \sum_m r_m \ln r_m\end{aligned}$$

wisse  $r_m > 0$ ,  $\ln r_m < 0$

$\eta(\rho) \geq 0$  f. beliebige statist. Operatoren

b) für ein rein Zustand sollte  $\eta \rightarrow 0$  gehen,  
den unser Mittelwert  $\rightarrow 0$

$$\eta(\rho) = -k \sum_m r_m \ln r_m$$

dh: rein Zustand  $\rightarrow$  nur  $r_m = 1 = r_0$ , alle auch  $r_m \neq 0 = 0$

$$\text{einsetzen } \eta(\rho) = -k r_0 \ln r_0 = (r_0 = 1) = 0$$

für ein rein Zustand gilt  $\eta(\rho) = 0$ .

c) bei völlig unbestimmter Zustand (höchst ungl. Mischung)

sollte  $\eta(p) \rightarrow \infty$  gehen:

- Dimension d. Hilbertraum sei d

- Wahrsch. l. ein Eigenbl. mitglied in  $|u\rangle$  ( $u: 1-d$ )

ist dann  $r_u = \frac{1}{d}$  (auch ~ Würfel  $d=6$ ,  $r_u = \frac{1}{6}$  für  $u$ : Augenzahl)

$$\begin{aligned} \downarrow \eta(p) &= -k \sum_{u=1}^d r_u \ln r_u = -k \sum_{u=1}^d \frac{1}{d} \ln \left( \frac{1}{d} \right) \\ &= -k \ln \frac{1}{d} = k \ln d \end{aligned}$$

für Dimension  $d \rightarrow \infty$  (große System) folgt

$$\eta(p) \rightarrow \infty$$

$\Rightarrow$  damit ist  $\eta(p)$  ein plausible Maß für die Unordnung

## 4.2. Generalisierter kanonischer statistischer Operator

Abkürz.: GKSO

- Satz v. Observablen  $\{G_v\}$   $v = 1, 2, 3, \dots$

$\{g_v\}$  bildet Beobachtungsraum

$$- \text{es muß gelten } \left. \begin{aligned} \langle g_v \rangle &= \text{sp}(p g_v) \\ \text{sp}(p) &= 1 \end{aligned} \right\} \begin{array}{l} \text{Nebenbedingungen unter} \\ \text{den die Maximierung} \\ \text{d. Unschärfermaßes} \\ \text{erfolgt} \end{array}$$

Jagubski'sches Prinzip d. maximale Unschärfe

Resultat d.  $\eta$ -Maximierung:

$$p \xrightarrow{\{g_v\}} R_{\{g_v\}} = \frac{1}{Z_{\{g_v\}}} e^{-\sum_v \lambda_v g_v}$$

$\underbrace{\hspace{10em}}_{\text{GKSO zu Beobachtern } \{g_v\}}$ 
 $\underbrace{\hspace{10em}}_{\text{Normierung. } \lambda_v: \text{Lagrange multiplikatoren (Zahlen)}}$ 
 $\underbrace{\hspace{10em}}_{g_v: \text{Observable (Operatoren)}}$

Bemerkungen:

a)  $R$  ist die GKSO zu Beobachtern  $\{g_v\}$

b)  $\lambda_v$  Lagrange multiplikatoren die die NB sicherstellen  
(Analogie zur Mechanik)

c)  $Z$  ist die Zustandssumme  $Z = \text{sp}(e^{-\sum_v \lambda_v g_v})$  (Zahl)

d) auch für Beobachtern sind verschiedene Eigenwerte bekannt:

$$\{g_v\}: g_1 = H \text{ kanonisches Ensemble, } \lambda_1 = \frac{1}{kT}$$

$\{f_{\nu} | f_{\nu} = H_{\nu} / N$  großkanonisches Ensemble,  $\lambda_1 = \frac{1}{kT}$ ,  $\lambda_2 = \frac{\mu}{kT}$

e/  $\lambda_{\nu}$  sind d. Umgebung festgelegt,

aber über  $\langle f_{\nu} \rangle = \text{sp}(R f_{\nu})$

kein iteratives  $\langle f_{\nu} \rangle = f(\lambda_{\nu})$  bestimmen

$$\lambda_{\nu} = g(\langle f_{\nu} \rangle)$$

→  $\int$  gewisse Willkür bei Einstellung  
von  $\lambda_{\nu}$ ,  $\langle f_{\nu} \rangle$ .

f) Hoffing., daß auch  $\langle \bar{F}_{\nu} \rangle$  gut beschreiben  
die mit der Beobachtungsebene gehören.

Beweis f. Form GKSO am Ende

### 4.3. Entropie

Das zu einer Beobachtungsebene gehörige maximale Unschärfemaß  
wird Entropie  $S$  genannt.

$$S \equiv -k \text{sp}(R \ln R)$$

explizite Form d. Entropie:

$$S = -k \operatorname{sp} \left( \frac{1}{z} e^{-\sum_v \lambda_v f_v} \ln \left( \frac{1}{z} e^{-\sum_v \lambda_v f_v} \right) \right)$$

$$= -k \operatorname{sp} \left( \frac{1}{z} e^{-\sum_v \lambda_v f_v} \left( -\ln z - \sum_v \lambda_v f_v \right) \right)$$

$$S = k \sum_v \lambda_v \langle f_v \rangle + k \ln z$$

$$\uparrow \quad \quad \quad \uparrow \text{ und } \operatorname{sp}(R) = 1$$

$$\operatorname{sp}(R f_v) = \langle f_v \rangle$$

Später wird Entropie als Potential zur Bestimmung der thermodynamischen Größen verwendet.

#### 4.4. Gibbs - Fundamental relation

$$dS = k \sum_v \lambda_v \left( d\langle f_v \rangle - \sum_\alpha \left\langle \frac{\partial f_v}{\partial h_\alpha} \right\rangle dh_\alpha \right)$$

(Beweis gleich)

Bemerkungen:

a) legt die Variablen der Entropie fest:  $S = S(\langle f_v \rangle, h_\alpha)$

b) Zustandsgleichung:  $\frac{\partial S}{\partial \langle f_v \rangle} = k \lambda_v$

c) Gleichg. f. Lagrange Multiplikatoren

$$\frac{\partial S}{\partial h_\alpha} = - \langle \partial_{h_\alpha} f_\nu \rangle$$

Programm:

1.  $S$  aus  $R$  berechnen  $R = R(H, N, \dots)$

2.  $\lambda_\nu$  interpretieren nach (c)

Was sind die  $\lambda_\nu$  f. physikal. Größe?

3. nach (b) Zustandsplädige bestimmen

Herleitung der Gibbs relation:

$$\text{wenn: } S = k \sum_\nu \lambda_\nu \langle f_\nu \rangle + k k z$$

$dS$  bilden, aber Achtung:

$$\langle f_\nu \rangle, \lambda_\nu, z \left( f_\nu(h_\alpha), \lambda_\nu \right)$$

sind nicht unabhängig voneinander

$dS$  muß aber in unabhängigen Variablen ausgedrückt werden, beachten:

$$\lambda_\nu = \lambda_\nu(\langle f_\nu \rangle) \quad \text{bzw.} \quad z = z(h_\alpha, \lambda_\nu)$$

$$dS = k \sum_\nu d\lambda_\nu \langle f_\nu \rangle + \lambda_\nu d\langle f_\nu \rangle + k \frac{dz}{z}$$



Übende

a)  $\left\langle f_\nu \right\rangle = - \frac{\partial z}{\partial \lambda_\nu} \frac{1}{z}$  und  $z = \text{sp} \left( e^{-\sum \lambda_\nu f_\nu} \right)$

b)  $z = z(h_\alpha, \lambda_\nu)$

$$dz = \sum_\nu \frac{\partial z}{\partial \lambda_\nu} d\lambda_\nu + \sum_\alpha \frac{\partial z}{\partial h_\alpha} dh_\alpha$$

$$dS = k \sum_\nu d\lambda_\nu \left( - \frac{\partial z}{\partial \lambda_\nu} \frac{1}{z} \right) + \lambda_\nu d\langle f_\nu \rangle + k \frac{dz}{z}$$

(a)

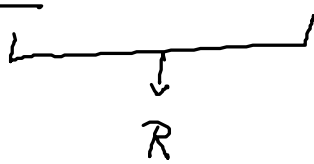
$$dS = k \sum_\nu d\lambda_\nu \left( - \frac{\partial z}{\partial \lambda_\nu} \frac{1}{z} \right) + \lambda_\nu d\langle f_\nu \rangle$$

(b)

$$+ k \left( \sum_\nu \frac{1}{z} \frac{\partial z}{\partial \lambda_\nu} d\lambda_\nu + \sum_\alpha \frac{1}{z} \frac{\partial z}{\partial h_\alpha} dh_\alpha \right)$$

$$dS = k \sum_\nu \lambda_\nu d\langle f_\nu \rangle + k \sum_\alpha \frac{1}{z} \frac{\partial z}{\partial h_\alpha} dh_\alpha$$

$$\downarrow$$
$$\sum_\alpha \frac{1}{z} \text{sp} \left( \frac{\partial}{\partial h_\alpha} e^{-\sum_\nu \lambda_\nu f_\nu(h_\alpha)} \right) dh_\alpha$$
$$= \sum_\alpha \frac{1}{z} \text{sp} \left( e^{-\sum_\nu \lambda_\nu f_\nu} \frac{\partial}{\partial h_\alpha} \sum_\nu \lambda_\nu f_\nu(h_\alpha) \right) dh_\alpha$$



$$= - \sum_{\alpha, \nu} \lambda_{\nu} \langle \partial_{h_{\alpha}} g_{\nu} \rangle dh_{\alpha}$$

### Fibbs - Fundamental relation

$$dS = k \sum_{\nu} \lambda_{\nu} (d \langle f_{\nu} \rangle - \sum_{\alpha} \langle \partial_{h_{\alpha}} f_{\nu} \rangle dh_{\alpha})$$

### Belegungen:

a)  $S = S(\langle f_{\nu} \rangle, h_{\alpha})$

b) verallgemeinerte Kraft  $-\langle \partial_{h_{\alpha}} f_{\nu} \rangle \equiv M_{\nu, \alpha}$

Später physikalisch interpretieren

c) Zustandsgleichungen:  $k \lambda_{\nu} = \partial_{\langle f_{\nu} \rangle} S$

Lagrange faktoren:  $k \sum_{\nu} \lambda_{\nu} M_{\nu, \alpha} = \partial_{h_{\alpha}} S$

Ziel später  $f_{\nu} \rightarrow R \rightarrow S \rightarrow$  Zustandsgl.

### 4.5. Beweis der Form v. R

Unschärfe  $f$   $R$  bestimmen

$$R = \frac{1}{Z} e^{-\sum \lambda_\nu \hat{G}_\nu} \rightarrow \gamma(R) = k \sum_\nu \lambda_\nu \text{Sp}(R \hat{G}_\nu) + k \ln Z$$

Idea: Wenn irgend ein skalarer Operator  $\rho \neq R$  zu  
und zeigt daß der immer ein kleiner Unschärfemaß hat als  $R$

$$\text{zu zeigen: } \gamma(R) \geq \gamma(\rho)$$

$\Leftrightarrow R$  ist optimal gewählt

$$(i) \text{Sp}(\rho \ln R) = - \sum_\nu \lambda_\nu \text{Sp}(\rho \hat{G}_\nu) - \ln Z$$

$$\text{Sp}(R \ln R) = - \sum_\nu \lambda_\nu \text{Sp}(R \hat{G}_\nu) - \ln Z$$

---

$$(*) \text{Sp}(\rho \ln R) = \text{Sp}(R \ln R), \text{ weil (Vorbemerkung.)}$$

$$\text{Sp}(\rho \hat{G}_\nu) = \text{Sp}(R \hat{G}_\nu)$$

(ii) direkter Beweis  $\gamma(R) \geq \gamma(\rho)$

behaupte  $\underbrace{\text{Sp}(\rho \ln \rho) - \text{Sp}(R \ln R)}_{\text{mittels } *}$   $\geq 0$  ist zu zeigen

$$= \text{Sp}(\rho \ln \rho) - \text{Sp}(\rho \ln R)$$

(Annahme: kann die Eigen darstellg.

$$\rho |r_n\rangle = r_n |r_n\rangle$$

$$R|w_n\rangle = w_n|w_n\rangle$$

$$= \sum_n r_n \left( \langle r_n | - \langle r_n | R | r_n \rangle \right) \quad \text{Spur in } (r_n) \text{ ausgeführt}$$

$$= \sum_n \sum_n \left( \langle r_n | w_n \rangle \langle w_n | r_n \rangle r_n \langle r_n | r_n \rangle - r_n \langle r_n | R | w_n \rangle \langle w_n | r_n \rangle \right)$$

$$= \sum_{w,n} |\langle r_n | w_n \rangle|^2 r_n (\langle r_n | r_n \rangle - \langle r_n | w_n \rangle)$$

$$= \sum_{w,n} |\langle r_n | w_n \rangle|^2 \left( -r_n \langle r_n | \frac{w_n}{r_n} \right), \quad \text{und } \langle r_n | x \leq x - 1$$

$$\geq \sum_{w,n} |\langle r_n | w_n \rangle|^2 - r_n \left( \frac{w_n}{r_n} - 1 \right)$$

$$= \sum_n |\langle r_n | w_n \rangle|^2 (r_n - w_n)$$

$$= \sum_n r_n - \sum_n w_n = 1 - 1 = 0$$

$$\rightarrow \text{Sp}(L_g) - \text{Sp}(R L R) \geq 0$$