

$\vec{S} = (S_x, S_y, S_z)$

عملگر اسپین

فرض می‌کنیم

$S_z |s, m_s\rangle = \hbar m_s |s, m_s\rangle$   
 $S^2 |s, m_s\rangle = \hbar^2 s(s+1) |s, m_s\rangle$   
 $\vec{L} = (L_x, L_y, L_z)$

$[S_i, S_j] = i\hbar \epsilon_{ijk} S_k$

برای

$L_z |l, m_l\rangle = \hbar m_l |l, m_l\rangle$   
 $L^2 |l, m_l\rangle = \hbar^2 l(l+1) |l, m_l\rangle$

$[L_i, L_j] = i\hbar \epsilon_{ijk} L_k$

$S_z |\uparrow\rangle = +\frac{\hbar}{2} |\uparrow\rangle$   
 $S_z |\downarrow\rangle = -\frac{\hbar}{2} |\downarrow\rangle$

$|\uparrow\rangle = |s = \frac{1}{2}, m_s = +\frac{1}{2}\rangle$

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

$\vec{S} = (S_x, S_y, S_z) \quad S_x = ? \quad S_y = ?$

$S_{\pm} = S_x \pm i S_y$   
 $S_x = \frac{1}{2} (S_+ + S_-)$   
 $S_y = \frac{1}{2i} (S_+ - S_-)$

$S_+ |\uparrow\rangle = 0 \quad S_+ |\downarrow\rangle = \hbar |\uparrow\rangle$   
 $S_- |\uparrow\rangle = \hbar |\downarrow\rangle \quad S_- |\downarrow\rangle = 0$

$\vec{S} = \frac{\hbar}{2} \vec{\sigma} \quad \vec{\sigma} = (\sigma_x, \sigma_y, \sigma_z)$

Pauli Matrices

$\sigma_x = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \quad \sigma_y = \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix} \quad \sigma_z = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$

$[\sigma_i, \sigma_j] = 2i \epsilon_{ijk} \sigma_k$

$|\uparrow\rangle = |\frac{1}{2}, +\frac{1}{2}\rangle \quad \chi_+ = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$

در حالتی  $S_z$

$|\downarrow\rangle = |\frac{1}{2}, -\frac{1}{2}\rangle \quad \chi_- = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$

↑ s      ↓ ms      دانش برداری اسپینرها

$|\alpha\rangle$  اسپینر در لحظه، در فضای برداری اسپینری

$|\alpha\rangle = \alpha_+ |\uparrow\rangle + \alpha_- |\downarrow\rangle$

$\alpha_+ = \langle \uparrow | \alpha \rangle$   
 $\alpha_- = \langle \downarrow | \alpha \rangle$

$|\alpha\rangle = |\uparrow\rangle \langle \uparrow | \alpha \rangle + |\downarrow\rangle \langle \downarrow | \alpha \rangle$   
 $|\alpha\rangle = (|\uparrow\rangle \langle \uparrow | + |\downarrow\rangle \langle \downarrow |) |\alpha\rangle$

$A|n\rangle = a_n |n\rangle$  قضیه بیل

$|\psi\rangle = \sum_n c_n |n\rangle$

$c_n = \langle n | \psi \rangle$

$|\psi\rangle = \sum_n |n\rangle \langle n | \psi \rangle$

$1 = \sum_n \langle n | \psi \rangle \langle \psi | n \rangle$  کاملت



$$|\alpha\rangle = (|\uparrow\rangle\langle\uparrow| + |\downarrow\rangle\langle\downarrow|) |\alpha\rangle$$

$$\Rightarrow |\uparrow\rangle\langle\uparrow| + |\downarrow\rangle\langle\downarrow| = 1$$

$$\langle\alpha|\alpha\rangle = 1$$

$$|\alpha\rangle = \alpha_+ |\uparrow\rangle + \alpha_- |\downarrow\rangle$$

$$\langle\alpha|\alpha\rangle = (\langle\uparrow|\alpha_+^* + \langle\downarrow|\alpha_-^*) (\alpha_+ |\uparrow\rangle + \alpha_- |\downarrow\rangle)$$

$$1 = |\alpha_+|^2 + |\alpha_-|^2$$

$$\langle\alpha|S_y|\alpha\rangle = ?$$

$$S_y |\uparrow\rangle = \frac{\hbar}{2} |\uparrow\rangle$$

$$S_y |\downarrow\rangle = -\frac{\hbar}{2} |\downarrow\rangle$$

باید

$$\langle\psi|\hat{A}|\psi\rangle = \sum_{n,m} \langle\psi|n\rangle \langle n|\hat{A}|m\rangle \langle m|\psi\rangle = \sum_{n,m} a_m c_n^* c_m \underbrace{\langle n|m\rangle}_{\delta_{nm}}$$

$$= \sum_n a_n |c_n|^2 = \frac{\hbar}{2} \langle\uparrow|\uparrow\rangle = \frac{\hbar}{2} = \frac{\hbar}{2} \langle\downarrow|\uparrow\rangle = 0$$

در مورد اسپین

$$\langle\alpha|S_y|\alpha\rangle = \langle\alpha|\uparrow\rangle \langle\uparrow|S_y|\uparrow\rangle \langle\uparrow|\alpha\rangle + \langle\alpha|\downarrow\rangle \langle\downarrow|S_y|\uparrow\rangle \langle\uparrow|\alpha\rangle + \langle\alpha|\uparrow\rangle \langle\uparrow|S_y|\downarrow\rangle \langle\downarrow|\alpha\rangle + \langle\alpha|\downarrow\rangle \langle\downarrow|S_y|\downarrow\rangle \langle\downarrow|\alpha\rangle$$

$$= -\frac{\hbar}{2} \langle\uparrow|\downarrow\rangle = 0$$

$$= -\frac{\hbar}{2} \langle\downarrow|\downarrow\rangle = -\frac{\hbar}{2}$$

از طرفی

$$\langle\uparrow|\alpha\rangle = \alpha_+$$

$$\langle\alpha|\uparrow\rangle = \alpha_+^*$$

$$\langle\downarrow|\alpha\rangle = \alpha_-$$

$$\langle\alpha|\downarrow\rangle = \alpha_-^*$$

$$\Rightarrow \langle\alpha|S_y|\alpha\rangle = \frac{\hbar}{2} (|\alpha_+|^2 - |\alpha_-|^2)$$

$$= \frac{\hbar}{2} |\alpha_+|^2 + \left(-\frac{\hbar}{2}\right) |\alpha_-|^2$$

(1)  $|\alpha_+|^2$  چقدر احتمال است با اندازه گیری  $S_y$  اسپین ذره  $+\frac{\hbar}{2}$  به دست بیاید

(2)  $|\alpha_-|^2$  چقدر احتمال است با اندازه گیری  $S_y$  اسپین ذره  $-\frac{\hbar}{2}$  به دست بیاید

فصل بعد

(1) بازنه گشت در جهت آزاد معانی (بدون اسپین)

$$|\psi\rangle = \int d^3x' c_{\vec{x}'} |\vec{x}'\rangle$$

$$c_{\vec{x}'} = \langle\vec{x}'|\psi\rangle$$

$$|\psi\rangle = \int d^3x' |\vec{x}'\rangle \langle\vec{x}'|\psi\rangle = |\psi\rangle$$

$$\int d^3x' |\vec{x}'\rangle \langle\vec{x}'| = 1$$

چون

$$\int d^3x' |\vec{x}'\rangle \langle \vec{x}'| = 1$$

سؤال: قیاس با در نظر گرفتن اجزای آزاد مکانی و اسپین؟

$$[\vec{S}, \vec{x}] = 0, \quad [\vec{S}, \vec{p}] = 0, \quad [\vec{S}, \vec{L}] = 0 \dots$$

نظریه در فضای رانشی

$$| \text{حالتی اسپین} \rangle \otimes | \text{حالتی مکانی} \rangle$$

$$|\psi\rangle = \int d^3x' \left( c_+(\vec{x}') |\vec{x}'\rangle \otimes |\uparrow\rangle + c_-(\vec{x}') |\vec{x}'\rangle \otimes |\downarrow\rangle \right)$$

$$\langle \vec{x} | \psi \rangle = \int d^3x' \left( c_+(\vec{x}') \underbrace{\langle \vec{x} | \vec{x}' \rangle}_{\delta(\vec{x}-\vec{x}')} |\uparrow\rangle + c_-(\vec{x}') \underbrace{\langle \vec{x} | \vec{x}' \rangle}_{\delta(\vec{x}-\vec{x}')} |\downarrow\rangle \right)$$

$$= c_+(\vec{x}) |\uparrow\rangle + c_-(\vec{x}) |\downarrow\rangle$$

نظریه در فضای رانشی  
 $|\downarrow\rangle, |\uparrow\rangle \Rightarrow$

$$c_+(\vec{x}) \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + c_-(\vec{x}) \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\langle \vec{x} | \psi \rangle = \begin{pmatrix} c_+(\vec{x}) \\ c_-(\vec{x}) \end{pmatrix}$$

سؤال: مقدار  $c_+$  و  $c_-$  چیست؟

$$\langle \vec{x} | \psi \rangle = c_+ |\uparrow\rangle + c_- |\downarrow\rangle$$

$$\begin{aligned} \langle \uparrow | \otimes \langle \vec{x} | \psi \rangle &= c_+(\vec{x}) \underbrace{\langle \uparrow | \uparrow \rangle}_1 + c_-(\vec{x}) \underbrace{\langle \uparrow | \downarrow \rangle}_0 = c_+(\vec{x}) \\ \langle \downarrow | \otimes \langle \vec{x} | \psi \rangle &= c_+(\vec{x}) \underbrace{\langle \downarrow | \uparrow \rangle}_0 + c_-(\vec{x}) \underbrace{\langle \downarrow | \downarrow \rangle}_1 = c_-(\vec{x}) \end{aligned}$$

فضای هدایت کامل  $\mathcal{H} = \mathcal{L}_2(\mathbb{R}^3) \otimes \mathbb{C}^2$

$|c_+(\vec{x})|^2$  احتمال آمدن ذره در مکان  $\vec{x}$  و با اسپین بالا یافت شود

$|c_-(\vec{x})|^2$  احتمال آمدن ذره در مکان  $\vec{x}$  و با اسپین پائین یافت شود

حل ساده شدند در حضور میدان الکترومغناطیس و اسپین:

$$H = \frac{1}{2me} (\vec{p} - \frac{e}{c} \vec{A})^2 + e\varphi \quad \text{آیند داشتیم}$$

$$H = H_0 + H_0^{(1)}$$

$$H_0 = -\frac{\hbar^2}{2m} \nabla^2$$

$$H = H_0 + H_B^{(1)}$$

$$H_0 = -\frac{\hbar^2}{2me} \nabla^2$$

$$H_B^{(1)} = \vec{\mu} \cdot \vec{B} \quad \rightarrow \quad \vec{\mu} = \mu_B \frac{\vec{L}}{\hbar} \quad \rightarrow \quad \mu_B = \frac{e\hbar}{2mec}$$

$$= \vec{\mu}_L \cdot \vec{B}$$

تغییر

$$H_B^{(1)} = \mu_B \frac{\vec{J} \cdot \vec{B}}{\hbar}$$

$$\vec{J} = \vec{L} + 2\vec{S}$$

$$-\frac{e}{2mec} (2\vec{S}) \cdot \vec{B}$$

درجه: به تقریبی سه جمله افزودن می آید

سختوار مارا اشتباه نیست

$$H = \frac{1}{2me} (\vec{p} - \frac{e}{c} \vec{A})^2 + e\varphi + \frac{eg_s}{2mec} \vec{S} \cdot \vec{B}$$

$$\vec{S} = \frac{\hbar}{2} \vec{\sigma}$$

Pauli ماتریس

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

ماتریس 2x2

ماتریس 2x2  
g<sub>s</sub> = 2

$$\frac{eg_s}{2mec} \frac{\hbar}{2} \vec{\sigma} \cdot \vec{B} = ?$$

$$\vec{\sigma} \cdot \vec{B} = \sigma_x B_x + \sigma_y B_y + \sigma_z B_z = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} B_x + \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix} B_y + \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} B_z$$

$$= \begin{pmatrix} B_z & B_x - iB_y \\ B_x + iB_y & -B_z \end{pmatrix}$$

$$H = \begin{pmatrix} \frac{1}{2me} (\vec{p} - \frac{e}{c} \vec{A})^2 + e\varphi + \frac{e\hbar g_s}{4mec} B_z & -\frac{e\hbar g_s}{4mec} (B_x - iB_y) \\ \frac{e\hbar g_s}{4mec} (B_x + iB_y) & \frac{1}{2me} (\vec{p} - \frac{e}{c} \vec{A})^2 + e\varphi - \frac{e\hbar g_s}{4mec} B_z \end{pmatrix}$$

سختوار مارا اشتباه نیست

$$i\hbar \partial_t \psi(\vec{x}, t) = H \psi(\vec{x}, t)$$

$$\psi(\vec{x}, t) = \begin{pmatrix} \psi_+(\vec{x}, t) \\ \psi_-(\vec{x}, t) \end{pmatrix}$$

$$\psi(\vec{x}, t) = \text{فکر اسپین} \otimes \text{فکر مکان}$$

مسئله 2: فقط بخش اسپین را در نظر بگیریم

$$|\psi(t)\rangle = \alpha_+(t) |\uparrow\rangle + \alpha_-(t) |\downarrow\rangle;$$

$$|\psi(t)\rangle = \alpha_+(t) \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + \alpha_-(t) \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \alpha_+(t) \\ \alpha_-(t) \end{pmatrix}$$

$$i\hbar \partial_t |\psi(t)\rangle = \frac{eg_s \hbar}{2mec} \vec{\sigma} \cdot \vec{B} |\psi(t)\rangle = \frac{eg_s \hbar B}{2mec} \sigma_z |\psi(t)\rangle \quad *$$

$$i\hbar \partial_t |\psi(t)\rangle = \frac{e g_s \hbar}{4 m_e c} \vec{\sigma} \cdot \vec{B} |\psi(t)\rangle = \frac{e g_s \hbar B}{4 m_e c} \sigma_z |\psi(t)\rangle$$

با توجه به اینکه هلمهولتز بی نهایت بزرگ ندارد  
 جبراسی بخش زمان و بخش اسپین (از بخش مکانی مرتفعتر در (۱۰))

$$|\psi(t)\rangle = e^{-iEt/\hbar} \begin{pmatrix} \alpha_+ \\ \alpha_- \end{pmatrix} = e^{-i\omega t} \begin{pmatrix} \alpha_+ \\ \alpha_- \end{pmatrix} \quad E = \hbar\omega = ?$$

$$\frac{e B g_s \hbar}{4 m_e c} \sigma_z \begin{pmatrix} \alpha_+ \\ \alpha_- \end{pmatrix} = E \begin{pmatrix} \alpha_+ \\ \alpha_- \end{pmatrix}$$

$$\frac{e B g_s \hbar}{4 m_e c} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \alpha_+ \\ \alpha_- \end{pmatrix} = E \begin{pmatrix} \alpha_+ \\ \alpha_- \end{pmatrix}$$

$$\frac{e B g_s \hbar}{4 m_e c} \begin{pmatrix} \alpha_+ \\ -\alpha_- \end{pmatrix} = \hbar\omega \begin{pmatrix} \alpha_+ \\ \alpha_- \end{pmatrix}$$

نموداری  $\omega_L \equiv \frac{e B g_s}{4 m_e c} = \frac{e B}{2 m_e c}$  Larmor frequency  $g_s = 2$

$$\omega_L \alpha_+ = \omega \alpha_+ \Rightarrow \omega_1 = +\omega_L$$

$$\omega_L \alpha_- = -\omega \alpha_- \Rightarrow \omega_2 = -\omega_L$$

1)  $\omega = \omega_L \quad \begin{pmatrix} \alpha_+ \\ -\alpha_- \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \alpha_+ \\ \alpha_- \end{pmatrix} \Rightarrow \alpha_- = 0$   
 هر دو کاملاً از هم جدا شده

در حالت مربوط به دوره تناوب  $\omega = \omega_L$  عبارت است از

2)  $\omega = -\omega_L \quad \begin{pmatrix} -\alpha_+ \\ \alpha_- \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \alpha_+ \\ \alpha_- \end{pmatrix} \Rightarrow \alpha_+ = 0$   
 هر دو کاملاً از هم جدا شده

در حالت مربوط به دوره تناوب  $\omega = -\omega_L$  عبارت است از

$$\begin{pmatrix} 0 \\ \alpha_- \end{pmatrix} = \alpha_- \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$|\psi(t)\rangle = \begin{pmatrix} \alpha_+(t) \\ \alpha_-(t) \end{pmatrix} = \alpha_+ e^{-i\omega_1 t} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + \alpha_- e^{-i\omega_2 t} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$= \alpha_+ e^{-i\omega_L t} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + \alpha_- e^{+i\omega_L t} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$|\psi(t)\rangle = \begin{pmatrix} \alpha_+ e^{-i\omega_L t} \\ \alpha_- e^{+i\omega_L t} \end{pmatrix}$$

$|\psi(0)\rangle = \begin{pmatrix} \alpha_+ \\ \alpha_- \end{pmatrix} \quad t=0$  شرط اولیه در  $t=0$

$$|\psi(0)\rangle = \begin{pmatrix} \alpha_+ \\ \alpha_- \end{pmatrix} \quad \text{شرط اولیه در } t=0$$

سند: فرض کنیم در لحظه  $t=0$  اسپین در جهت عمود بر  $S_x$  به اندازه  $\frac{\hbar}{2}$  باشد.

$$|\psi(0)\rangle = \begin{pmatrix} \alpha_+ \\ \alpha_- \end{pmatrix} \quad \text{الف) مقدار } \alpha_+ \text{ و } \alpha_- \text{ را بدست آورید}$$

ب) مقدار چشم انداز  $S_x$  و  $S_y$  در این حالت بدانند. شت زمان  $t$  بدست آورید.

حل سند: الف)

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

$$S_x \begin{pmatrix} \alpha_+ \\ \alpha_- \end{pmatrix} = \frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} \alpha_+ \\ \alpha_- \end{pmatrix} \quad \text{ساده در جهت عمود بر } S_x$$

$$\frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \alpha_+ \\ \alpha_- \end{pmatrix} = \frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} \alpha_+ \\ \alpha_- \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} \alpha_- \\ \alpha_+ \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \alpha_+ \\ \alpha_- \end{pmatrix} \Rightarrow \alpha_+ = \alpha_-$$

$$\Rightarrow \begin{pmatrix} \alpha_+ \\ \alpha_- \end{pmatrix} = \alpha_+ \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{\uparrow} \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \quad \alpha_+ = \alpha_- = \frac{1}{\sqrt{2}}$$

Normalization

$$|\psi(t)\rangle = \begin{pmatrix} \alpha_+ e^{-i\omega_L t} \\ \alpha_- e^{+i\omega_L t} \end{pmatrix} = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} e^{-i\omega_L t} \\ e^{+i\omega_L t} \end{pmatrix}; \quad \omega_L = \frac{eB\hbar}{4mc}$$

$$\begin{aligned} \langle \psi(t) | S_x | \psi(t) \rangle &= \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} e^{+i\omega_L t} & e^{-i\omega_L t} \end{pmatrix} \frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} e^{-i\omega_L t} \\ e^{+i\omega_L t} \end{pmatrix} \\ &= \frac{\hbar}{4} \begin{pmatrix} e^{i\omega_L t} & e^{-i\omega_L t} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} e^{i\omega_L t} \\ e^{-i\omega_L t} \end{pmatrix} = \frac{\hbar}{4} (e^{2i\omega_L t} + e^{-2i\omega_L t}) \\ &= \frac{\hbar}{4} 2 \cos 2\omega_L t = \frac{\hbar}{2} \cos 2\omega_L t \end{aligned}$$

$$\langle S_x \rangle = \frac{\hbar}{2} \cos 2\omega_L t$$

$$\langle S_y \rangle = \frac{\hbar}{2} \sin 2\omega_L t$$

$$\langle S_z \rangle = 0$$

مردار  $\vec{S}$  حول جهت  $z$  (جهت میدان مغناطیسی) حرکت تقدیمی می کند.

با همین ترتیب