

ESAME SCRITTO DI FISICA MODERNA

22 giugno 2018

Traccia di soluzione

(1) Ponendo $\alpha = 1/(2\sigma^2)$, il valore medio della posizione è

$$\langle \psi | \hat{x} | \psi \rangle = \int dx \langle \psi | \hat{x} | x \rangle \langle x | \psi \rangle = \int_{-\infty}^{+\infty} dx \psi^*(x) x \psi(x) = \sqrt{\frac{\alpha}{\pi}} \int_{-\infty}^{+\infty} dx x e^{-\alpha(x-x_0)^2}, \quad (1)$$

e con un semplice cambio di variabile sotto integrale $x' = x - x_0$ otteniamo:

$$\sqrt{\frac{\alpha}{\pi}} \int_{-\infty}^{+\infty} dx' (x' + x_0) e^{-\alpha(x')^2} = \sqrt{\frac{\alpha}{\pi}} \left(0 + x_0 \sqrt{\frac{\pi}{\alpha}} \right) = x_0, \quad (2)$$

in cui abbiamo usato il noto risultato per l'integrale gaussiano. Il valor medio dell'impulso è

$$\begin{aligned} \langle \psi | \hat{p} | \psi \rangle &= \int dx \langle \psi | x \rangle \langle x | \hat{p} | \psi \rangle = \int_{-\infty}^{+\infty} dx \psi^*(x) \left(-i\hbar \frac{\partial}{\partial x} \right) \psi(x) \\ &= -i\hbar \sqrt{\frac{\alpha}{\pi}} \int_{-\infty}^{+\infty} dx [-\alpha(x - x_0)] e^{-\alpha(x-x_0)^2} = i\hbar \alpha \sqrt{\frac{\alpha}{\pi}} \int_{-\infty}^{+\infty} dx x' x' e^{-\alpha(x')^2} = 0. \end{aligned} \quad (3)$$

Senza svolgere alcun calcolo avremmo potuto osservare che $\psi(x)$ è una funzione pari, la derivata è quindi una funzione dispari e questo significa che la funzione integranda è dispari su dominio pari, per cui il risultato è nullo.

L'indeterminazione in posizione al tempo $t = 0$ è data da $\Delta^2 x = \langle x^2 \rangle - \langle x \rangle^2$. Calcoliamo il valor medio di \hat{x}^2 :

$$\begin{aligned} \langle \psi | \hat{x}^2 | \psi \rangle &= \int dx \langle \psi | \hat{x} | x \rangle \langle x | \hat{x} | \psi \rangle = \int_{-\infty}^{+\infty} dx \psi^*(x) x^2 \psi(x) = \sqrt{\frac{\alpha}{\pi}} \int_{-\infty}^{+\infty} dx' (x' + x_0)^2 e^{-\alpha(x')^2} \\ &= \sqrt{\frac{\alpha}{\pi}} \left\{ \int_{-\infty}^{+\infty} dx' (x')^2 e^{-\alpha(x')^2} + 0 + x_0^2 \sqrt{\frac{\pi}{\alpha}} \right\} = \sqrt{\frac{\alpha}{\pi}} \left\{ \frac{1}{2} \sqrt{\frac{\pi}{\alpha^3}} + x_0^2 \sqrt{\frac{\pi}{\alpha}} \right\} = \frac{1}{2\alpha} + x_0^2 \end{aligned} \quad (4)$$

e quindi usando $\langle x \rangle = x_0$ otteniamo $\Delta^2 x = 1/2\alpha$, da cui ricordandoci che $\sigma^2 = 1/2\alpha$ ritroviamo $\Delta^2 x \equiv \sigma^2$, coerentemente con il significato di σ^2 di varianza della gaussiana. L'indeterminazione in impulso al tempo $t = 0$ si ottiene analogamente:

$$\begin{aligned} \langle \psi | \hat{p}^2 | \psi \rangle &= \int dx \langle \psi | \hat{p} | x \rangle \langle x | \hat{p} | \psi \rangle = \int_{-\infty}^{+\infty} dx \left(+i\hbar \frac{\partial}{\partial x} \right) \psi^*(x) \left(-i\hbar \frac{\partial}{\partial x} \right) \psi(x) \\ &= +\hbar^2 \sqrt{\frac{\alpha}{\pi}} \int_{-\infty}^{+\infty} dx \alpha^2 (x - x_0)^2 e^{-\alpha(x-x_0)^2} = +\hbar^2 \sqrt{\frac{\alpha}{\pi}} \alpha^2 \frac{1}{2} \sqrt{\frac{\pi}{\alpha^3}} = \frac{\hbar^2 \alpha}{2} = \frac{\hbar^2}{4\sigma^2}, \end{aligned} \quad (5)$$

che è anche il risultato di $\Delta^2 p$ poichè $\langle p \rangle = 0$ come in (3).

(2) Le equazioni del moto alla Heisenberg per gli operatori x e p sono:

$$\frac{dx}{dt} = \frac{i}{\hbar} [H, x] = \frac{i}{\hbar} \frac{1}{2m} [p^2, x] + \frac{i}{\hbar} \delta[x, x] = \frac{p}{m} \quad (6)$$

$$\frac{dp}{dt} = \frac{i}{\hbar} [H, p] = \frac{i}{\hbar} \frac{1}{2m} [p^2, p] + \frac{i}{\hbar} \delta[x, p] = -\delta, \quad (7)$$

in cui ci siamo serviti della formula

$$[AB, C] = A[B, C] + [A, C]B \quad (8)$$

e di $[x, p] = -[p, x] = i\hbar$, oltre che del fatto che $[A, A] = 0$. Partendo dall'equazione differenziale (7) e poi risolvendo (6), troviamo le soluzioni:

$$p(t) = p(0) - \delta t \quad (9)$$

$$x(t) = x(0) + \frac{p(0)}{m}t - \frac{\delta}{2m}t^2. \quad (10)$$

Pertanto, i valori medi di posizione e impulso a un tempo t qualunque sono dati da:

$$\langle x(t) \rangle = \langle x(0) \rangle + \frac{t}{m} \langle p(0) \rangle - \frac{\delta}{2m}t^2 = x_0 - \frac{\delta}{2m}t^2 \quad (11)$$

$$\langle p(t) \rangle = \langle p(0) \rangle - \delta t = -\delta t \quad (12)$$

mentre, poichè $p^2(t) = p^2(0) + \delta^2 t^2 - 2p(0)\delta t$, abbiamo $\langle p^2(t) \rangle = \langle p^2(0) \rangle + \delta^2 t^2$ e quindi:

$$\Delta^2 p(t) = \frac{\hbar^2 \alpha}{2} + \delta^2 t^2 - \delta^2 t^2 = \frac{\hbar^2 \alpha}{2}, \quad (13)$$

che vediamo quindi essere indipendente dal tempo.

- (3) Partendo dalle equazioni di moto alla Heisenberg già introdotte nelle equazioni (6) e (7), l'obiettivo è quello di calcolare i commutatori $[H, q]$ e $[H, p]$ assumendo un'hamiltoniana generale, somma di un termine cinetico $T(p)$ e di un potenziale $V(q)$, dove T e V sono funzioni regolari dipendenti solo da p e q rispettivamente. Esse possono essere quindi sviluppate in una serie di potenze nel loro argomento del tipo:

$$F(x) = \sum_k f_k x^k. \quad (14)$$

Abbiamo quindi per esempio:

$$\begin{aligned} [T(p), q] &= \left[\sum_k t_k p^k, q \right] = \sum_k t_k \{p[p^{k-1}, q] + [p, q]p^{k-1}\} = \sum_k t_k \{p[p^{k-1}, q] - i\hbar p^{k-1}\} \\ &= \sum_k t_k \{p^2[p^{k-2}, q] + p[p, q]p^{k-2} - i\hbar p^{k-1}\} = \sum_k t_k \{p^2[p^{k-2}, q] - i\hbar p^{k-1} - i\hbar p^{k-1}\} \\ &= \dots = \sum_k t_k \{p^{k-1}[p, q] - (k-1)i\hbar p^{k-1}\} = -i\hbar \sum_k t_k k p^{k-1} = -i\hbar \frac{\partial}{\partial p} \sum_k t_k p^k = -i\hbar \frac{\partial T(p)}{\partial p}. \end{aligned} \quad (15)$$

Con passaggi analoghi si dimostra che:

$$[V(q), p] = i\hbar \frac{\partial V(q)}{\partial q}. \quad (16)$$

Pertanto le equazioni di moto alla Heisenberg per posizione e impulso possono essere riscritte come:

$$\frac{dq}{dt} = \frac{i}{\hbar} [H, q] = \frac{\partial H}{\partial p} \quad (17)$$

$$\frac{dp}{dt} = \frac{i}{\hbar} [H, p] = -\frac{\partial H}{\partial q}, \quad (18)$$

da cui, prendendo i valori medi, otteniamo il teorema di Ehrenfest.

(4) Calcoliamo $\Delta^2 x(t) = \langle x^2(t) \rangle - \langle x(t) \rangle^2$. Da (10) abbiamo che:

$$\langle x^2(t) \rangle = \langle x^2(0) \rangle + \langle p^2(0) \rangle \frac{t^2}{m^2} + \frac{\delta^2 t^4}{4m^2} + \{ \langle x(0)p(0) \rangle + \langle p(0)x(0) \rangle \} \frac{t}{m} - \langle x(0) \rangle \frac{\delta t^2}{m} - \langle p(0) \rangle \frac{\delta t^3}{2m^2}, \quad (19)$$

ma ricordandoci dei risultati della domanda (1) otteniamo:

$$\langle x^2(t) \rangle = \frac{1}{2\alpha} + x_0^2 + \frac{\hbar^2 \alpha t^2}{2m^2} + \frac{\delta^2 t^4}{4m^2} + \{ 2 \langle x(0)p(0) \rangle - i\hbar \} \frac{t}{m} - x_0 \frac{\delta t^2}{m}. \quad (20)$$

Calcoliamo il valor medio di $\langle x(0)p(0) \rangle$:

$$\begin{aligned} \langle \psi | \hat{x} \hat{p} | \psi \rangle &= \int_{-\infty}^{+\infty} dx x \psi^*(x) \left(-i\hbar \frac{\partial}{\partial x} \right) \psi(x) = -i\hbar \sqrt{\frac{\alpha}{\pi}} \int_{-\infty}^{+\infty} dx [-\alpha x(x-x_0)] e^{-\alpha(x-x_0)^2} \\ &= i\hbar \alpha \sqrt{\frac{\alpha}{\pi}} \int_{-\infty}^{+\infty} dx' (x' + x_0) x' e^{-\alpha(x')^2} = i\hbar \alpha \sqrt{\frac{\alpha}{\pi}} \frac{1}{2} \sqrt{\frac{\pi}{\alpha^3}} = \frac{i\hbar}{2} \end{aligned} \quad (21)$$

e quindi il termine in parentesi graffa in (20) si annulla. Quindi, dato che $\langle x(t) \rangle^2 = x_0^2 + \frac{\delta^2 t^4}{4m^2} - x_0 \frac{\delta t^2}{m}$, abbiamo infine:

$$\Delta^2 x(t) = \frac{1}{2\alpha} + \frac{\hbar^2 \alpha t^2}{2m^2} = \Delta^2 x(0) + \frac{\hbar^2 \alpha t^2}{2m^2}. \quad (22)$$

Il principio di indeterminazione invece afferma che:

$$\Delta^2 x(t) \Delta^2 x(0) \geq \frac{1}{4} |\langle [x(t), x(0)] \rangle|^2. \quad (23)$$

Calcoliamo il commutatore al membro di destra di (23):

$$[x(t), x(0)] = \frac{t}{m} [p(0), x(0)] = -i\hbar \frac{t}{m} \quad (24)$$

e quindi concludiamo che:

$$\Delta^2 x(t) \geq \frac{\hbar^2 t^2}{4m^2 \Delta^2 x(0)} = \frac{\hbar^2 \alpha t^2}{2m^2}. \quad (25)$$

Quindi per grande t , trascurando il termine $\Delta^2 x(0)$ a membro destro della Eq. (22), si vede che l'indeterminazione di una misura di posizione è la minima permessa dal principio di indeterminazione.

(5) Scriviamo l'equazione agli autovalori nella base degli impulsi:

$$\langle p | \hat{H} | \psi \rangle = E \langle p | \psi \rangle. \quad (26)$$

Ricordando che $\langle p | \hat{x} | \psi \rangle = i\hbar (\partial/\partial p) \psi(p)$ otteniamo l'equazione differenziale:

$$\frac{\partial}{\partial p} \psi(p) = -\frac{1}{i\hbar \delta} \left[\frac{p^2}{2m} - E \right] \psi(p) \quad (27)$$

con soluzione

$$\psi(p) = \mathcal{N} \exp \left(\frac{i}{\hbar \delta} \left[\frac{p^3}{6m} - E p \right] \right), \quad (28)$$

dove \mathcal{N} è una costante di normalizzazione.

Questa funzione d'onda non può mai essere normalizzata in senso proprio. Questo è dovuto al fatto che per $x \rightarrow \text{infity}$ (se $\Delta > 0$) il potenziale soddisfa $\lim_{x \rightarrow -\infty} V(x) = -\infty$ e quindi il valore dell'energia, qualunque esso sia, è sempre maggiore del potenziale. La funzione d'onda ha quindi

sempre un andamento oscillante nel limite e non può essere normalizzata in senso proprio. Questo si vede anche esplicitamente osservando che l'autofunzione $\psi(p)$ soddisfa

$$\int_{-\infty}^{+\infty} dp |\mathcal{N}|^2 \cdot 1 = \infty. \quad (29)$$

È possibile invece normalizzare le autofunzioni di energia in senso improprio in quanto possiamo imporre che $\langle \psi_E | \psi'_E \rangle = \delta(E - E')$:

$$\langle \psi_E | \psi'_E \rangle = |\mathcal{N}|^2 \int_{-\infty}^{+\infty} dp \exp\left(\frac{i}{\hbar\delta} [E - E'] p\right) = |\mathcal{N}|^2 2\pi\delta\left(\frac{E - E'}{\hbar\delta}\right) = \{|\mathcal{N}|^2 2\pi\hbar\delta\} \delta(E - E'), \quad (30)$$

da cui leggiamo

$$\mathcal{N} = \frac{1}{\sqrt{2\pi\hbar\delta}}. \quad (31)$$

Osserviamo infine che lo spettro non è degenere. Possiamo capirlo come conseguenza del fatto che $\lim_{x \rightarrow \infty} V(x) = \infty > E$ per ogni E . Pertanto, per $x \rightarrow \infty$ l'autofunzione di energia è esponenziale. Ma delle sue soluzioni esponenziali una diverge e non è quindi accettabile. Resta pertanto una unica soluzione accettabile per ogni E

- (6) Partendo dall'espressione generale per l'operatore di evoluzione temporale $S(t)$ e inserendo l'hamiltoniana, otteniamo:

$$S(t) = \exp\left[\frac{1}{i\hbar} Ht\right] = \exp\left[\frac{t}{i\hbar} \left(\frac{p^2}{2m} + \delta x\right)\right]. \quad (32)$$

Sviluppando l'esponente del membro a destra della formula BCH abbiamo:

$$a_1 p^2 + a_2 p + bx + \frac{1}{2} [2a_1 b(-i\hbar)p + a_2 b(-i\hbar)] + \frac{1}{12} [(-i\hbar)^2 2a_1 b] = a_1 p^2 + (a_2 - i\hbar a_1 b) p + bx + c, \quad (33)$$

dove c è una costante. Identificando

$$a'_1 = \frac{t}{2i\hbar m} \quad b' = \frac{t\delta}{i\hbar} \quad a'_2 = \frac{\delta t^2}{2i\hbar m} \quad (34)$$

otteniamo l'uguaglianza tra (33) e l'esponente di (32) a meno di una costante che possiamo sommare e sottrarre, e quindi usando la formula BCH possiamo scrivere

$$S(t) = \exp\left[\frac{t}{i\hbar} \left(\frac{p^2}{2m} + \delta x\right) + c\right] \exp[-c] = \exp[-c] \exp\left[\frac{t}{i\hbar} \left\{\frac{p^2}{2m} + \frac{\delta t}{2m} p\right\}\right] \exp\left[\frac{t}{i\hbar} \{\delta x\}\right] \quad (35)$$

e quindi le costanti richieste si ottengono dividendo quelle della Eq. (34) per $t/i\hbar$, ossia

$$a_1 = \frac{1}{2m}, \quad b = \delta, \quad a_2 = \frac{\delta t}{2m}. \quad (36)$$

La dipendenza temporale per l'autofunzione di energia (28) è quindi data da:

$$\langle p | \psi_E(t) \rangle = \langle p | S(t) | \psi_E \rangle = \exp\left[\frac{t}{i\hbar 2m} (p^2 + \delta t p)\right] \exp\left[\delta t \frac{\partial}{\partial p}\right] \psi_E(p, 0). \quad (37)$$

Ma poiché

$$\exp\left[\delta t \frac{\partial}{\partial p}\right] \psi_E(p, 0) = \psi_E(p, 0) + \left(\frac{\partial}{\partial p} \psi_E(p, 0)\right) (\delta t) + \frac{1}{2} \left(\frac{\partial^2}{\partial p^2} \psi_E(p, 0)\right) (\delta t)^2 + \dots \quad (38)$$

nel membro di sinistra riconosciamo lo sviluppo in serie di Taylor di $\psi_E(p+\delta t, 0)$ e quindi concludiamo che

$$\psi_E(p, t) = \exp \left[\frac{t}{i\hbar 2m} (p^2 + \delta t p) \right] \psi_E(p + \delta t, 0). \quad (39)$$

Questo significa che, a meno di una fase, l'autofunzione al tempo t si ottiene da quella al tempo $t = 0$ attraverso la sostituzione $p \rightarrow p + \delta t$, consistentemente con l'equazione del moto alla Heisenberg Eq. (9).

(7) Nella base delle coordinate, l'equazione agli autovalori ha la forma

$$\left\{ -\frac{\hbar^2}{2m} \frac{\partial^2}{\partial x^2} + \delta x \right\} \psi(x) = E\psi(x). \quad (40)$$

Nel limite per $x \rightarrow +\infty$ (de $\delta > 0$) il potenziale è infinitamente alto, pertanto qualunque autostato di energia sia esponenzialmente soppresso. In questo limite, il membro a destra di (40) è trascurabile e quindi l'equazione agli autovalori si riduce a

$$\frac{\hbar^2}{2m} \frac{\partial^2}{\partial x^2} \psi(x) = \delta x \psi(x). \quad (41)$$

La soluzione di questa equazione è di tipo esponenziale: ponendo $\psi(x) = \exp(-f(x))$ abbiamo

$$(f'(x))^2 = \frac{2m\delta}{\hbar^2} x + f''(x). \quad (42)$$

Se f e f' sono funzioni crescenti di x , allora f'' è positiva e dalla (42) abbiamo $(f'(x))^2 \gg f''(x)$ per $x \rightarrow +\infty$, pertanto trascurando la derivata seconda in (42) otteniamo:

$$f'(x) = \frac{\sqrt{2m\delta}}{\hbar} \sqrt{x}, \quad (43)$$

il che ci permette di concludere che

$$f(x) \sim x^{3/2} \quad x \rightarrow +\infty. \quad (44)$$

Nel limite $x \rightarrow -\infty$ invece abbiamo la situazione opposta: $E > V$, e quindi qualsiasi autostato di energia ha un comportamento oscillante. In questo limite dunque possiamo sempre porre $\psi(x) = \sin(g(x) + \delta)$. In modo analogo a prima otteniamo l'equazione differenziale per la g :

$$(g'(x))^2 = -\frac{2m\delta}{\hbar^2} x + g''(x) \cot(g(x)). \quad (45)$$

Trascurando la derivata seconda, poichè $(g'(x))^2 \gg |g''(x)|$ concludiamo che

$$g(x) \sim |x|^{3/2} \quad x \rightarrow -\infty. \quad (46)$$