

קוונטיזציה שנייה : Second Quantization

הפונקציה $\Psi(x_1, x_2, \dots, x_n)$ היא פונקציה של n חלקיקים. סקטור הנורמה של Ψ הוא $|\Psi(x_1, \dots, x_n)|^2$ והוא מתאר את ההסתברות למצוא n חלקיקים באותו מצב. הפונקציה Ψ חייבת להיות סימטרית או אנטי-סימטרית.

$$\Psi(x_1, \dots, x_j, \dots, x_k, \dots, x_n) = e^{i\phi} \Psi(x_1, \dots, x_k, \dots, x_j, \dots, x_n) \iff$$

מספר ϕ הוא קבוע המכונה קיימה של החלקיקים:

$\phi = 0$ - בוזונים: פונקציה סימטרית של חלקיקים: סטטיסטיקה בולצמן-מקסוול

$\phi = \pi$ - פרימיונים: פונקציה אנטי-סימטרית של חלקיקים: סטטיסטיקה פאנ-איינשטיין

מספר ϕ קיימה של החלקיקים הוא $\phi = \pi$ או $\phi = 0$. חלקיקים עם $\phi = \pi$ הם פרימיונים ויש להם ספין של $1/2$ (או $3/2, 5/2, \dots$). חלקיקים עם $\phi = 0$ הם בוזונים ויש להם ספין של $0, 1, 2, \dots$.

אם נוסף חלקיקים נוספים (בדומה לסיביר).

מרחב המצבים של n חלקיקים נבנה על ידי המצבים $|u_{\alpha_1}\rangle, |u_{\alpha_2}\rangle, \dots, |u_{\alpha_n}\rangle$. מצב $|u_{\alpha_i}\rangle$ הוא מצב של חלקיק מסוג α_i .

קיים מצב של חלקיקים אחדים במצב $|u_{\alpha_i}\rangle$ וזה נקרא מצב בוזוני. מצב של חלקיקים אחדים במצב $|u_{\alpha_i}\rangle$ וזה נקרא מצב פרימיוני.

$$|u_{\alpha_1}, u_{\alpha_2}, \dots, u_{\alpha_n}\rangle = A \sum_{\sigma \in S_n} \epsilon(\sigma) |u_{\sigma(\alpha_1)}\rangle \times |u_{\sigma(\alpha_2)}\rangle \times \dots \times |u_{\sigma(\alpha_n)}\rangle$$

A הוא מקדם נורמליזציה של $|u_{\alpha_i}\rangle$ (נמצא $1/\sqrt{n!}$).
 $\epsilon(\sigma)$ הוא סימן החילוף במצב σ .
 $\epsilon(\sigma) = \begin{cases} 1 & \text{מספר החילופים זוגי} \\ -1 & \text{מספר החילופים אי-זוגי} \end{cases}$

הסתברות המשתנה

$$|u_{\alpha_1} \dots u_{\alpha_k} \dots u_{\alpha_j} \dots u_{\alpha_n}\rangle = A \sum_P \sum_{\sigma(P)} |u_{P(\alpha_1)}\rangle \dots |u_{P(\alpha_k)}\rangle \dots |u_{P(\alpha_j)}\rangle \dots |u_{P(\alpha_n)}\rangle$$

$Q(\alpha_j) = P(\alpha_k)$ ו P ו Q הסתברות המשתנה P הסתברות המשתנה
 $Q(\alpha_k) = P(\alpha_j)$

$Q(\alpha_i) = P(\alpha_i)$ הסתברות המשתנה P ו Q הסתברות המשתנה
 $\sigma(Q) = \sigma(P) + 1 \leftarrow \alpha_k | \alpha_j$ הסתברות המשתנה P ו Q הסתברות המשתנה
 הסתברות המשתנה Q הסתברות המשתנה P ו Q הסתברות המשתנה

$$= A \sum_Q \sum_{\sigma(Q)} |u_{Q(\alpha_1)}\rangle \dots |u_{Q(\alpha_j)}\rangle \dots |u_{Q(\alpha_k)}\rangle \dots |u_{Q(\alpha_n)}\rangle$$

$$= \sum_{\sigma} |u_{\alpha_1} \dots u_{\alpha_j} \dots u_{\alpha_k} \dots u_{\alpha_n}\rangle$$

הסתברות המשתנה P ו Q הסתברות המשתנה P ו Q הסתברות המשתנה

$$\alpha_1 \leq \alpha_2 \leq \dots \leq \alpha_n$$

$$\alpha_1 < \alpha_2 < \dots < \alpha_n$$

$$|u_{\alpha_1} \dots u_{\alpha_k} \dots u_{\alpha_j} \dots u_{\alpha_n}\rangle = - |u_{\alpha_1} \dots u_{\alpha_j} \dots u_{\alpha_k} \dots u_{\alpha_n}\rangle \quad \alpha_i = \alpha_j$$

$$\langle u_{\alpha_1} \dots u_{\alpha_k} \dots u_{\alpha_j} \dots u_{\alpha_n} | u_{\alpha_1} \dots u_{\alpha_k} \dots u_{\alpha_j} \dots u_{\alpha_n} \rangle = 0$$

$$1 = \langle u_{\alpha_1} \dots u_{\alpha_n} | u_{\alpha_1} \dots u_{\alpha_n} \rangle$$

$$= A^2 \sum_{P, Q} \sum_{\sigma(P), \tau(Q)} \langle u_{P(\alpha_1)} | \dots \langle u_{P(\alpha_n)} | (|u_{Q(\alpha_1)}\rangle \dots |u_{Q(\alpha_n)}\rangle)$$

P ו Q הסתברות המשתנה P ו Q הסתברות המשתנה

$N!$ ערך של $Q=P$ קבוע. $Q=P$ קבוע זהו שטח של $N!$ תאים. $Q=P$ קבוע זהו שטח של $N!$ תאים. $Q=P$ קבוע זהו שטח של $N!$ תאים. $Q=P$ קבוע זהו שטח של $N!$ תאים.

$$1 = A^2 \cdot N! \Rightarrow A = \frac{1}{\sqrt{N!}}$$

$$\left(\sum_{p=1}^N \sigma(p) + \sigma(0) \right) = \sum_{p=1}^N 2\sigma(p) = 1$$

במקרה הכללי של N תאים, $Q=P$ קבוע זהו שטח של $N!$ תאים. $Q=P$ קבוע זהו שטח של $N!$ תאים. $Q=P$ קבוע זהו שטח של $N!$ תאים. $Q=P$ קבוע זהו שטח של $N!$ תאים.

$$1 = A^2 N! \cdot n_1! \cdot n_2! \dots$$

(מכיוון ש- $\sum_{i=1}^N n_i = N$)

$$\Rightarrow A = \frac{1}{\sqrt{N! \cdot n_1! \cdot n_2! \dots}}$$

$n_i = 1, n_j = 0$ מכיוון ש- $\sum_{i=1}^N n_i = N$

נניח שיש N תאים, n_i תאים הם u_i . n_i תאים הם u_i . n_i תאים הם u_i .

$$|n_1, n_2, \dots\rangle$$

$N=0, 1, 2, \dots$

Fock space

u_i תאים
 u_i תאים

נניח שיש N תאים, n_i תאים הם u_i . n_i תאים הם u_i . n_i תאים הם u_i .

$$\Psi(x_1, \dots, x_N) = \langle x_{n_1} | \dots \langle x_{n_1} | |n_1, n_2, \dots\rangle$$

$$= \frac{1}{\sqrt{N! \cdot n_1! \cdot n_2! \dots}} \sum_p \prod_{i=1}^{n_1} u_{p(i)}(x_1) \dots \prod_{j=1}^{n_2} u_{p(j)}(x_2) \dots$$

$$= \frac{1}{\sqrt{N! \cdot n_1! \cdot n_2! \dots}} \sum_p \prod_{i=1}^{n_1} u_{p(i)}(x_1) \dots \prod_{j=1}^{n_2} u_{p(j)}(x_2) \dots$$

נניח שיש N תאים, n_i תאים הם u_i . n_i תאים הם u_i . n_i תאים הם u_i .

עצמו, $X_i \Rightarrow$ את הפרטים של המערכת המוגדרת

$$\Psi(x_1, \dots, x_N) = \frac{1}{\sqrt{N!}} \begin{vmatrix} u_{\alpha_1}(x_1) & \dots & u_{\alpha_N}(x_1) \\ \vdots & & \vdots \\ u_{\alpha_1}(x_N) & \dots & u_{\alpha_N}(x_N) \end{vmatrix} \quad : \text{Slater determinant}$$

פירוק נוסף

פרקטור $|n_1, n_2, \dots\rangle$ למה נקרא משקל זה $\Psi(x_1, \dots, x_N)$ פרקטור

$$|x_1, \dots, x_N\rangle = \frac{1}{N!} \sum_P^{(P)} |x_{p(1)}\rangle \dots |x_{p(N)}\rangle$$

אם $\frac{1}{N!}$ למה נקרא זה משקל פרקטור נוסף

$$|n_1, n_2, \dots\rangle = \int dx_1 \dots dx_N \Psi(x_1, \dots, x_N) |x_1\rangle \dots |x_N\rangle \quad \text{ע. פשוט נוסף}$$

$$= \frac{1}{N!} \sum_P \int dx_1 \dots dx_N \Psi(x_{p(1)} \dots x_{p(N)}) |x_{p(1)}\rangle \dots |x_{p(N)}\rangle$$

$$= \frac{1}{N!} \sum_P \sum^{(P)} \int dx_1 \dots dx_N \Psi(x_1 \dots x_N) |x_{p(1)}\rangle \dots |x_{p(N)}\rangle$$

$$= \int dx_1 \dots dx_N \Psi(x_1 \dots x_N) |x_1 \dots x_N\rangle$$

$$\langle x'_1 \dots x'_N | x_1 \dots x_N \rangle = \frac{1}{N!} \sum_P \sum^{(P)} \delta(x_1 - x'_{p(1)}) \dots \delta(x_N - x'_{p(N)}) \quad \text{ע. נוסף למה פרקטור נוסף}$$

\Rightarrow פרקטור $|n_1, n_2, \dots\rangle$ פרקטור נוסף פרקטור נוסף פרקטור נוסף פרקטור נוסף פרקטור נוסף

$$|n_1, n_2, \dots\rangle = \frac{1}{\sqrt{n_1! n_2! \dots}} (a_1^+)^{n_1} (a_2^+)^{n_2} \dots |0\rangle$$

↑
פרקטור נוסף

שינוי ערכי יציבות

הפונקציות הריבועיות הן שכיחות יותר מהפונקציות הפולינומיות - a ו- a^\dagger הן נמוכות

$$[a_i, a_j]_{\mp} = [a_i^\dagger, a_j^\dagger]_{\pm} = 0 \quad \hookrightarrow \quad a_i |0\rangle = 0$$

$$[a_i, a_j]_{\pm} = \delta_{ij}$$

$$[A, B]_{-} = AB - BA$$

$$[A, B]_{+} = \{A, B\} = AB + BA \quad \Rightarrow \quad a_i^{\dagger 2} = a_i^2 = 0$$

$$|x_1, \dots, x_n\rangle = \frac{1}{\sqrt{n!}} \psi^\dagger(x_1) \dots \psi^\dagger(x_n) |0\rangle \quad \text{פרט } |x_1, \dots, x_n\rangle \text{ פרטית}$$

$$(*) \quad \psi(x) = \sum_k u_k(x) a_k \quad \text{זו הן פונקציות חלקיות נמוכות}$$

$$\int dx \psi(x) u_c^*(x) = \sum_k \int dx u_c^*(x) u_k(x) a_k = \sum_k \delta_{ck} a_k = a_c \quad \leftarrow$$

$$[\psi(x), \psi(x')]_{\pm} = [\psi^\dagger(x), \psi^\dagger(x')]_{\pm} = 0 \quad \text{על מנת לפתור את הפרט}$$

$$[\psi(x), \psi^\dagger(x')]_{\pm} = \sum_{k,c} u_k(x) u_c^*(x') [a_k, a_c^\dagger]_{\pm} = \sum_k u_k(x) u_k^*(x') = \delta(x-x')$$

הפרט הפשוט ביותר הוא שכיחות של פונקציות חלקיות. פונקציות חלקיות פשוטות יותר מהפונקציות הפולינומיות. נניח שיש לנו פונקציות חלקיות $u_k(x)$ ו- $\psi(x) = \sum_k a_k u_k(x)$, כאשר a_k הן קואסי-מספרים. פונקציות חלקיות $u_k(x)$ הן פונקציות חלקיות. נניח שיש לנו פונקציות חלקיות $u_k(x)$ ו- $\psi(x) = \sum_k a_k u_k(x)$, כאשר a_k הן קואסי-מספרים. פונקציות חלקיות $u_k(x)$ הן פונקציות חלקיות. נניח שיש לנו פונקציות חלקיות $u_k(x)$ ו- $\psi(x) = \sum_k a_k u_k(x)$, כאשר a_k הן קואסי-מספרים.

$$\psi(x, t) = \sum_k u_k(x) a_k(t)$$

pd part where values of n are is zero part
2 equal part

$$\langle X_1' X_2' | X_1 X_2 \rangle = \frac{1}{2!} \sum_P \sum_{\sigma(P)} \delta(X_1 - X_{P(1)}) \delta(X_2 - X_{P(2)})$$

$$= \frac{1}{2!} \left[\delta(X_1 - X_1') \delta(X_2 - X_2') \pm \delta(X_1 - X_2') \delta(X_2 - X_1') \right]$$

$$\langle X_1' X_2' | X_1 X_2 \rangle = \frac{1}{2!} \langle 0 | \psi(X_2') \psi(X_1') \psi^\dagger(X_1) \psi^\dagger(X_2) | 0 \rangle$$

$$= \frac{1}{2!} \langle 0 | \psi(X_2') \left[\delta(X_1 - X_1') \pm \psi^\dagger(X_1) \psi(X_1') \right] \psi^\dagger(X_2) | 0 \rangle$$

$$= \frac{1}{2!} \left\{ \delta(X_1 - X_1') \langle 0 | \psi(X_2') \psi^\dagger(X_2) | 0 \rangle \pm \langle 0 | \psi(X_2') \psi^\dagger(X_1) \psi(X_1') \psi^\dagger(X_2) | 0 \rangle \right\}$$

$$= \frac{1}{2!} \left\{ \delta(X_1 - X_1') \left[\delta(X_2 - X_2') \pm \underbrace{\langle 0 | \psi(X_2) \psi(X_2') | 0 \rangle}_0 \right] \right. \\ \left. \pm \langle 0 | \psi(X_2') \psi^\dagger(X_1) \left[\delta(X_2 - X_1') \pm \underbrace{\psi^\dagger(X_2) \psi(X_1')}_0 \right] | 0 \rangle \right\}$$

$$= \frac{1}{2!} \left\{ \delta(X_1 - X_1') \delta(X_2 - X_2') \pm \delta(X_2 - X_1') \langle 0 | \left[\delta(X_1 - X_2') \pm \underbrace{\psi^\dagger(X_1) \psi(X_1')}_0 \right] | 0 \rangle \right\}$$

$$= \frac{1}{2!} \left[\delta(X_1 - X_1') \delta(X_2 - X_2') \pm \delta(X_1 - X_2') \delta(X_2 - X_1') \right]$$

$\sum_{N_1, N_2, \dots} \langle N_1 | \Delta | N_2 \rangle | N_1 \rangle \langle N_2 |$ $| X_1 \dots X_N \rangle$ $| N_1, N_2, \dots \rangle$ is more or less

$$| N_1, N_2, \dots \rangle = \frac{1}{\sqrt{N_1! N_2! \dots}} a_{X_1}^+ \dots a_{X_N}^+ | 0 \rangle$$

$$= \frac{1}{\sqrt{N_1! N_2! \dots}} \frac{1}{N!} \sum_P \sum_{\sigma(P)} a_{P(1)}^+ \dots a_{P(N)}^+ | 0 \rangle \quad : [a_i, a_j] = 0 \text{ e } \hbar \omega$$

$$= \frac{1}{\sqrt{N_1! N_2! \dots}} \frac{1}{N!} \int dx_1 \dots dx_N \sum_P \sum_{\sigma(P)} U_{P(1)}(X_1) \dots U_{P(N)}(X_N) \psi^\dagger(X_1) \dots \psi^\dagger(X_N) | 0 \rangle$$

$$= \frac{1}{\sqrt{N_1! N_2! \dots}} \sum_P \sum_{\sigma(P)} U_{P(1)}(X_1) \dots U_{P(N)}(X_N) | X_1 \dots X_N \rangle$$

כדי לקבל את התוצאה הזו

$$a_i^+ a_i | \dots n_i \dots \rangle = n_i | \dots n_i \dots \rangle$$

זהו הפונקציה של המצב

$$a_i^+ | \dots n_i \dots \rangle = \sqrt{n_i+1} | \dots n_i+1 \dots \rangle$$

$$a_i | \dots n_i \dots \rangle = \sqrt{n_i} | \dots n_i-1 \dots \rangle$$

זהו הפונקציה של המצב

$$a_i^+ | \dots n_i \dots \rangle = \begin{cases} (-1)^{n_1+n_2+\dots+n_{i-1}} | \dots n_i+1 \dots \rangle & n_i=0 \\ 0 & n_i=1 \end{cases}$$

זהו הפונקציה של המצב

$$a_i | \dots n_i \dots \rangle = \begin{cases} 0 & n_i=0 \\ (-1)^{n_1+n_2+\dots+n_{i-1}} | \dots n_i-1 \dots \rangle & n_i=1 \end{cases}$$

הפונקציה של המצב Fock space

הפונקציה של המצב Fock space

$$\sum_{n_i} \langle n_i | A | n_i \rangle | n_i \rangle \langle n_i |$$

הפונקציה של המצב Fock space

$$| n_1, \dots, n_p \rangle = \frac{1}{\sqrt{n_1! n_2! \dots n_p!}} \sum_P \frac{1}{P} | n_{p_1}, \dots, n_{p_p} \rangle$$

הפונקציה של המצב Fock space

$$H = \frac{p^2}{2m} + V(x)$$

אנרגיה קינמית + פוטנציאל

$$H = \int dx \psi^\dagger(x) \left[-\frac{\hbar^2}{2m} \nabla_x^2 + V(x) \right] \psi(x)$$

$$\langle x | V(x) | x \rangle = V(x) \delta(x-x) \text{ נכנסת תחת האינטגרל}$$

$$\langle P | V(x) | P \rangle = \int dx dx' \langle P | x \rangle \langle x | V(x) | x' \rangle \langle x' | P \rangle$$

0 פשוט

$$= \int dx V(x) \frac{1}{2\pi\hbar} e^{i\frac{(P'-P)x}{\hbar}} \equiv V(P'-P) \quad : V(x) \text{ לא תלוי ב-x}$$

$$H = \sum_{PP'} a_p^\dagger \left[\frac{p^2}{2m} + V(P'-P) \right] a_{p'}$$

נכנסת תחת האינטגרל

$$\frac{1}{2} \sum_{\alpha\beta} \langle \alpha\beta | V | \alpha\beta \rangle | \alpha\beta \rangle \langle \alpha\beta |$$

$$\frac{1}{2} \sum_{\alpha\beta} \langle \alpha\beta | V | \alpha\beta \rangle a_\beta^\dagger a_\alpha^\dagger a_\alpha a_\beta$$

$$\langle x'x | V | y'y \rangle = \frac{e^2}{|x-x'|} \delta(x-y) \delta(x-y)$$

$$\frac{1}{2} \int dx dx' \psi^\dagger(x) \psi^\dagger(x') \frac{e^2}{|x-x'|} \psi(x) \psi(x')$$

$$\frac{1}{2V} \sum_{k, k+q} a_k^\dagger a_{k+q}^\dagger U(q) a_k a_{k+q}$$

$$U(q) = \int dx U(x) e^{-iqx} = \frac{4\pi e^2}{q^2}$$

$$T A(t) B(t') = A(t) B(t') \theta(t-t') + B(t') A(t) \theta(t'-t)$$