

Mayo 2005

Nombre _____

1. Las matrices $\sigma_x, \sigma_y, \sigma_z$ se conocen con el nombre de matrices de Pauli :

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

a) Muestre si las matrices de Pauli $\sigma_x, \sigma_y, \sigma_z$, conjuntamente con la matriz identidad, $\mathbf{1}$ forman un grupo respecto a la multiplicación usual de matrices (2 pts.).*Las matrices de Pauli no forman grupo bajo la multiplicación usual de matrices porque no es cerrada la operación. Esto es $\sigma_x \sigma_y = i \sigma_z \neq \sigma_z$*

b) Compruebe que (2 pts.)

$$\sigma_j \sigma_k = i \epsilon_{jkm} \sigma^m + \delta_{jk} \mathbf{1} \quad \text{con } j, k, m = x, y, z$$

Efectivamente si se cumple

$$\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix} = i \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}; \quad \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} = -i \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix} = -i \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}; \quad \dots$$

$$\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

c) Muestre que las matrices de Pauli $\sigma_x, \sigma_y, \sigma_z$ conjuntamente con la matriz identidad $\mathbf{1}$ forman base para el espacio de matrices 2×2 , (3 pts.).*Si las matrices de Pauli conjuntamente con la matriz unidad forman base, significa que una matriz genérica $M = \begin{pmatrix} m_1^1 & m_2^1 \\ m_1^2 & m_2^2 \end{pmatrix}$ podrá ser escrita como combinación lineal de los elementos de esa base. Esto es*

$$\begin{pmatrix} m_1^1 & m_2^1 \\ m_1^2 & m_2^2 \end{pmatrix} = a_0 |\mathbf{1}\rangle + a_x |\sigma_x\rangle + a_y |\sigma_y\rangle + a_z |\sigma_z\rangle \Rightarrow \begin{array}{l} m_1^1 = a_0 \quad \quad \quad + a_z \\ m_2^1 = \quad \quad a_x \quad -i a_y \\ m_1^2 = \quad \quad a_x \quad +i a_y \\ m_2^2 = a_0 \quad \quad \quad - a_z \end{array}$$

que constituye un sistema de ecuaciones algebraicas que siempre se puede resolver y encontrar $\{a_0, a_x, a_y, a_z\}$. Resolviendo el sistema de ecuaciones lineales

$$a_0 = \frac{1}{2} (m_1^1 + m_2^2); \quad a_z = \frac{1}{2} (m_1^1 - m_2^2); \quad a_x = \frac{1}{2} (m_2^1 + m_1^2); \quad a_y = -\frac{1}{2} (m_2^1 - m_1^2).$$

Otra forma de demostrar que forman base es verificar si $\{\sigma_x, \sigma_y, \sigma_z, \mathbf{1}\}$ son linealmente independientes esto es

$$c_0 |\mathbf{1}\rangle + c_x |\sigma_x\rangle + c_y |\sigma_y\rangle + c_z |\sigma_z\rangle = 0 \Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} 0 = c_0 \quad \quad \quad + c_z \\ 0 = \quad \quad c_x \quad -i c_y \\ 0 = \quad \quad c_x \quad +i c_y \\ 0 = c_0 \quad \quad \quad - c_z \end{array} \right\} \Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} c_0 = 0 \\ c_x = 0 \\ c_y = 0 \\ c_z = 0 \end{array} \right.$$

d) Muestre que una matriz compleja genérica puede expresarse en esa base como

$$M = \begin{pmatrix} m_1^1 & m_2^1 \\ m_1^2 & m_2^2 \end{pmatrix} = a_0 \mathbf{1} + \vec{a} \cdot \vec{\sigma} \quad \text{con } \vec{\sigma} = \sigma_x \mathbf{I} + \sigma_y \mathbf{J} + \sigma_z \mathbf{K}$$

donde $\vec{a} = a_x \mathbf{I} + a_y \mathbf{J} + a_z \mathbf{K}$ siendo a_0, a_x, a_y y a_z números complejos (2 pts.).

Fue demostrado arriba

e) Muestre además que (2pts)

$$(\vec{a} \cdot \vec{\sigma})(\vec{b} \cdot \vec{\sigma}) = (\vec{a} \cdot \vec{b}) \mathbf{1} + i \vec{\sigma} \cdot (\vec{a} \times \vec{b})$$

con $\vec{a} = a_x \mathbf{I} + a_y \mathbf{J} + a_z \mathbf{K}$ y $\vec{b} = b_x \mathbf{I} + b_y \mathbf{J} + b_z \mathbf{K}$

Empezando por el lado derecho

$$(a^l b_l) \mathbf{1} + \underbrace{i \sigma_k \varepsilon^{kmn}}_{\sigma_m \sigma_n} a_m b_n = (a^l b_l) \mathbf{1} + \sigma_m \sigma_n a^m b^n = (a^i \sigma_i)(b^j \sigma_j)$$

Nótese que el primer término $(a^l b_l) \mathbf{1}$, corresponde a los sumandos $(\sigma_m)^2 = \mathbf{1}$ los cuales nos están incluidos en el término $\sigma_m \sigma_n a^m b^n$ porque el símbolo de Levi Cívita explícitamente exige que $m \neq n$.

2. Considere el espacio lineal de funciones continua y continuamente diferenciables. $\mathcal{C}_{[-1,1]}^\infty$ en el cual el producto interno viene definido por $\langle \mathbf{q} | \mathbf{p} \rangle = \int_{-1}^1 p(x)q(x) dx$. Si además consideramos el vector $|\mathbf{p}\rangle \rightarrow p(x) = 2x + 3x^2 + 5x^4$

a) Encuentre la proyección de $|\mathbf{p}\rangle$ en el subespacio \mathcal{S}^2 expandido por una base **ortonormal** de polinomios cuadrático: $\{|\mathbf{u}_0\rangle; |\mathbf{u}_1\rangle; |\mathbf{u}_2\rangle\}$, donde $|\mathbf{u}_0\rangle$, $|\mathbf{u}_1\rangle$ y $|\mathbf{u}_2\rangle$ representan polinomios de grado 0, 1 y 2 respectivamente (3pts)

Las componentes de $|\mathbf{p}\rangle$ en la base $\{|\mathbf{u}_0\rangle \longleftrightarrow \frac{\sqrt{2}}{2}; |\mathbf{u}_1\rangle \longleftrightarrow \sqrt{\frac{3}{2}}x; |\mathbf{u}_2\rangle \longleftrightarrow \sqrt{\frac{45}{8}}(x^2 - \frac{1}{3})\}$ serán

$$\langle \mathbf{u}_0 | \mathbf{p} \rangle = \int_{-1}^1 \frac{\sqrt{2}}{2} (2x + 3x^2 + 5x^4) dx = 2\sqrt{2}$$

$$\langle \mathbf{u}_1 | \mathbf{p} \rangle = \int_{-1}^1 \sqrt{\frac{3}{2}} x (2x + 3x^2 + 5x^4) dx = \frac{2}{3}\sqrt{6}$$

$$\langle \mathbf{u}_2 | \mathbf{p} \rangle = \int_{-1}^1 \sqrt{\frac{45}{8}} \left(x^2 - \frac{1}{3}\right) (2x + 3x^2 + 5x^4) dx = \frac{34}{35}\sqrt{10}$$

con lo cual

$$|\mathbf{p}\rangle_{\mathcal{S}^2} = 2\sqrt{2}|\mathbf{u}_0\rangle + \frac{2}{3}\sqrt{6}|\mathbf{u}_1\rangle + \frac{34}{35}\sqrt{10}|\mathbf{u}_2\rangle$$

b) Encuentre la mínima distancia entre ese subespacio y el polinomio $|\mathbf{p}\rangle$ (2pts)

La mínima distancia entre el subespacio \mathcal{S}^2 y el vector $|\mathbf{p}\rangle$ ser'a la norma de la diferencia entre

el vector y su proyección sobre el subespacio \mathcal{S}^2 . Esto es

$$\| |\mathbf{p}\rangle - |\mathbf{p}\rangle_{\mathcal{S}^2} \| = \sqrt{\langle \mathbf{p} - \mathbf{p}_{\mathcal{S}^2} | \mathbf{p} - \mathbf{p}_{\mathcal{S}^2} \rangle} = \sqrt{\int_{-1}^1 \left((2x + 3x^2 + 5x^4) - \left(2 + 2x + \frac{1}{7}(51x^2 - 17) \right) \right)^2 dx}$$

$$\| |\mathbf{p}\rangle - |\mathbf{p}\rangle_{\mathcal{S}^2} \| = \sqrt{\langle \mathbf{p} - \mathbf{p}_{\mathcal{S}^2} | \mathbf{p} - \mathbf{p}_{\mathcal{S}^2} \rangle} = \sqrt{\frac{128}{441}} \simeq 0,53875$$

3. Es espacio de Minkowski, \mathcal{M}^4 , es un espacio pseudoeuclideo tetradsimensional, vale decir un espacio vectorial respecto a la suma y a la multiplicación por un escalar equivalente a un espacio euclideo, \mathcal{E} , en el cual hemos definido un producto interno de tal forma que

$$|\mathbf{x}\rangle = (x^0, x^1, x^2, x^3) \quad \rightarrow \quad \langle \mathbf{y} | \mathbf{x} \rangle = y^0 x^0 - y^1 x^1 - y^2 x^2 - y^3 x^3$$

- a) ¿ Será una buena definición de producto interno de espacios euclideo. ? ¿ por qué ? (2ptos)
No lo será por cuanto

$$\langle \mathbf{x} | \mathbf{x} \rangle = \|\mathbf{x}\| = (x^0)^2 - (x^1)^2 - (x^2)^2 - (x^3)^2 \not\geq 0 \quad \forall |\mathbf{x}\rangle \in \mathcal{M}^4$$

- b) ¿ Si aceptamos esta definición de producto interno, cuál será la (o las) consecuencia(s) en las definiciones de norma y distancia para estos espacios ? (2ptos)
Tendremos vectores $|\mathbf{x}\rangle$ con normas, positiva, nula o negativa