

Instantane Basis

Unter der Annahme, dass das Adiabatische Theorem gilt:

↳ wenn $| \psi(t_0) \rangle = | n \rangle$ (also System zu Beginn im n -ten Zstd.)
dann wird das System auch später im n -ten Zustand bleiben.
Dies muss dann aber nicht mehr gleich aussehen.

Idee: Die Zeitabhängigkeit des Hamiltonians lässt sich durch zeitabhängigen Parameter vektor ausdrücken.
Dann sollte (hoffentlich) die Zeitabhängigkeit des n -ten Zustands gleich parametrisierbar sein.

$$\rightarrow H(t) = H(\vec{R}(t)) \quad \leadsto \quad | n(t) \rangle = | n(\vec{R}(t)) \rangle, \quad \vec{R}(t) - \text{Parametervektor}$$

$$\text{so } H(\vec{R}(t)) | n(\vec{R}(t)) \rangle = E_n(\vec{R}(t)) | n(\vec{R}(t)) \rangle$$

Zu jedem Zeitpunkt t lässt sich dann ein bestimmter Parametervektor \vec{R} finden.
Mit diesen lässt sich dann $H(\vec{R})$ bestimmen, diesen zu diagonalisieren liefert $E_n(\vec{R}), | n(\vec{R}) \rangle$

Da System in n -ten Zstd. bleibt:

Ansatz für Zeitentwicklungsoperator:

$$\Omega(t_0, t) = \sum_m | m(\vec{R}(t_0)) \rangle \langle m(\vec{R}(t)) | \quad \text{kann als Näherung für } U^{-1}(t, t_0) \text{ verwendet werden.}$$

$$\Rightarrow \Omega^{-1}(t_0, t) = U(t, t_0)$$

$$\Omega^{-1}(t_0, t) = \sum_m | m(\vec{R}(t)) \rangle \langle m(\vec{R}(t_0)) |$$

$$(\text{Beweis: } \sum_m | n(\vec{R}(t)) \rangle \langle n(\vec{R}(t_0)) | \underbrace{| m(\vec{R}(t_0)) \rangle \langle m(\vec{R}(t)) |}_{= \delta_{mn}} = \sum_m | n(\vec{R}(t)) \rangle \langle n(\vec{R}(t)) | = \mathbb{1} \quad \text{Vollständigkeit})$$

$$\text{Notation: } | m_0 \rangle = | m(\vec{R}(t_0)) \rangle$$

Betrachte Übergang: mitbewegte Basis: \rightarrow durch WF konstant

$$| \phi(t) \rangle = \Omega(t_0, t) | \psi(t) \rangle \quad \Leftrightarrow \quad | \psi(t) \rangle = \Omega^{-1}(t_0, t) | \phi(t) \rangle$$

"Zeitentwicklung" \uparrow \uparrow stationärer WF in konstanter Basis
bzw. Adiabatische Theorem

$$\text{Adiabatisches Theorem: } | \psi(t) \rangle = | n(\vec{R}(t)) \rangle = \sum_m | m_0 \rangle \langle m(\vec{R}(t_0)) | n(\vec{R}(t)) \rangle$$

$$= | n_0 \rangle \quad \text{weil } \langle m(\vec{R}(t_0)) | n(\vec{R}(t)) \rangle = \delta_{mn}$$

Betrachte zeitliche Änderung:

$$i\hbar \frac{d}{dt} | \psi \rangle = H | \psi \rangle \quad \text{bzw. } i\hbar \frac{d}{dt} | \psi \rangle = H | \psi \rangle$$

$$i\hbar \frac{d}{dt} | \phi(t) \rangle = i\hbar \frac{d}{dt} \Omega(t_0, t) | \psi(t) \rangle + \Omega(t_0, t) \frac{d}{dt} | \psi(t) \rangle$$

$$= i\hbar \frac{d}{dt} \Omega^{-1} \Omega | \phi(t) \rangle + \Omega H \Omega^{-1} | \phi(t) \rangle$$

siehe Kleinste, die zeitabhängige (= konstante) Änderung

$$= \tilde{H} | \phi(t) \rangle \quad ; \quad \tilde{H} = \underbrace{\Omega H \Omega^{-1}}_{= H_0} + i\hbar \underbrace{\frac{d}{dt} \Omega \Omega^{-1}}_{= V}$$

$$\Rightarrow \Omega H \Omega^{-1} = \sum_{n,m} | n_0 \rangle \langle n(\vec{R}(t)) | H | m(\vec{R}(t)) \rangle \langle m_0 |$$

$$= \sum_n E_n(\vec{R}(t)) | m_0 \rangle \langle m_0 |$$

$$\Rightarrow i\hbar \frac{d}{dt} \Omega^{-1} = i\hbar \sum_n \frac{d}{dt} \langle n(\vec{R}(t)) | \Omega^{-1} | \psi(t) \rangle | n_0 \rangle \quad \text{"Schein Kraft"}$$