

Kap II Störungstheorie

2.1 Stationäre Störungstheorie

Exakte Lösung der SGL ist nur in Ausnahmefällen möglich.

Im Allgemeinen

Oft Terme verschiedener Größenordnungen in H
"sehr kleine" Größen = Störung

Ziele: 1) Löse zuerst SGL ohne Störung

2) $H = H_0 + V$

H_0 = ungestörte Hamiltonoperator (zeitunabh.)

V Störung

Ansatz:

1) $H_0 | \psi^{(0)} \rangle = E^0 | \psi^{(0)} \rangle$
 $\Rightarrow E_n$

2) $H | \psi \rangle = (H_0 + V) | \psi \rangle = E | \psi \rangle$

2.1.1 nicht entartete Störungstheorie

$$H | n \rangle = (H_0 + V) | n \rangle = E_n | n \rangle$$

Normierung $\langle n | m \rangle = \delta_{nm}$ (orthogonal)

Wähle Phase von $| n \rangle$ so, dass $\langle n | m \rangle$ reell ist

0. Ordnung

$$H_0 | n \rangle_0 = E_n^{(0)} | n \rangle_0$$

$$\Psi = \sum_i \lambda^i | n \rangle_i$$

$$E = \sum_i \lambda^i E_n^{(i)}$$

λ klein

1. Ordnung

$$H_0 | n \rangle_1 + V | n \rangle_0 = E_n^{(0)} | n \rangle_1 + E_n^{(1)} | n \rangle_0$$

$$\langle m | \dots \langle m | H_0 - E_n^{(0)} | n \rangle_1 + \langle m | V - E_n^{(1)} | n \rangle_0 = 0$$

$$\Rightarrow E_n^{(1)} = \langle m | V | m \rangle_0$$

(unabhängig von $|m\rangle_1$)

$$k \neq n \quad \langle k | \dots$$

$$E_n^{(0)} \langle k | m \rangle_1 + \langle k | V | m \rangle_0 = E_n^{(0)} \langle k | m \rangle_1$$

$$\Rightarrow \langle k | m \rangle_1 = \frac{\langle k | V | m \rangle_0}{E_n^{(0)} - E_k^{(0)}} \quad \sum_k |k\rangle_0$$

$$|m\rangle_1 = \sum_k |k\rangle_0 \langle k | m \rangle_1$$

Wir haben alle $\langle k | m \rangle_1$ für $k \neq n$

Für $k = n$

Normierung

$$\langle m | m \rangle_1 + \langle m | m \rangle_0 = 0$$

$$2 \operatorname{Re}(\langle m | m \rangle_1) = 0$$

$$\Rightarrow \langle m | m \rangle_1 = 0 \quad \text{da } \langle m | m \rangle_1 \text{ reell}$$

D. h.

$$|m\rangle_1 = \sum_{k \neq n} \frac{\langle k | V | m \rangle_0}{E_n^{(0)} - E_k^{(0)}} |k\rangle_0$$

2. Ordnung

$$E_n^{(2)} = \langle m | V | m \rangle_1 = \sum_{k \neq n} \frac{|\langle k | V | m \rangle_0|^2}{E_n^{(0)} - E_k^{(0)}} \quad \text{immer negativ}$$

2-1.2 entartete Störungstheorie

$|m\rangle_0$ sei entartet $|m\alpha\rangle_0$

$$H_0 |m\alpha\rangle_1 + V |m\alpha\rangle_0 = E_n^{(0)} |m\alpha\rangle_1 + E_n^{(0)} |m\alpha\rangle_0$$

$$\langle m\beta | \text{ und verwandte } \langle m\beta | H_0 = \langle m\beta | E_n^{(0)}$$

$$\langle m\beta | V | m\alpha \rangle_0 = E_n^{(0)} \langle m\beta | m\alpha \rangle_0$$

$$\gamma = \sum_{k\beta} |\langle k\beta | m\alpha \rangle_0|^2$$

$$\sum_{\beta \neq \gamma} \langle m\beta | V | m\gamma \rangle_0 \underbrace{\langle m\gamma | m\alpha \rangle_0}_{\delta_{\beta\gamma}} = E_m^{(1)} \langle m\beta | m\alpha \rangle_0$$

$$\sum_{\beta} (\langle m\beta | V | m\gamma \rangle_0 - E_m^{(1)} \delta_{\beta\gamma}) \langle m\gamma | m\alpha \rangle_0 = 0$$

Notwendige Bed.

$$\det (\langle m\beta | V | m\gamma \rangle_0 - E_m^{(1)} \delta_{\beta\gamma}) = 0$$

Säkulargleichung

Bsp.

$$\det \begin{pmatrix} \langle m1 | V | m1 \rangle_0 - E_m^{(1)} & \langle m1 | V | m2 \rangle_0 \\ \langle m2 | V | m1 \rangle_0 & \langle m2 | V | m2 \rangle_0 - E_m^{(1)} \end{pmatrix} = 0$$

2.2 Zeitabhängige Störungstheorie

2.2.1 Wechselwirkungsbild

Zeitabhängige Störung $V(t)$

$$H = H_0 + V(t)$$

Die ungestörte SGL ist

$$i\hbar \frac{\partial}{\partial t} |\Psi_n\rangle_0 = H_0 |\Psi_n\rangle_0$$

mit $|\Psi_n\rangle_0 = |m\rangle_0 e^{-\frac{i}{\hbar} E_m^{(0)} t}$

Frage Zeitliche Entwicklung des Zustands

$|\Psi_n\rangle$ unter Einfluss der Störung $V(t)$

$$i\hbar \frac{\partial}{\partial t} |\Psi_n\rangle = (H_0 + V(t)) |\Psi_n\rangle$$

$|\Psi_n\rangle$ ist i. a. kein stat. Zustand

Wechselwirkungsbild

$$|\Psi_n\rangle_I = e^{\frac{i}{\hbar} H_0 t} |\Psi_n\rangle \quad |\Psi_n\rangle_{\text{II}} = |m\rangle_0$$

Hamilton-Op.

$$H_I(t) = e^{\frac{i}{\hbar} H_0 t} V(t) e^{-\frac{i}{\hbar} H_0 t}$$

Zeitentwicklung

$$|\Psi_n(t)\rangle_I = U_I(t, t_0) |\Psi_n(t_0)\rangle_I$$

mit $i\hbar \frac{\partial}{\partial t} U_I(t, t_0) = H_I(t) U_I(t, t_0)$

Randbed. $U_I(t_0, t_0) = 1$

$$U_I(t, t_0) = 1 + \sum_{n=1}^{\infty} \left(\frac{-i}{\hbar}\right)^n \int_{t_0}^t dt_1 \int_{t_0}^{t_1} dt_2 \dots \int_{t_0}^{t_{n-1}} dt_n H_I(t_1) \dots H_I(t_n)$$

Ziel Berechnung der Matrixelemente

$\langle \Psi_m | \Psi_n \rangle$ für $m \neq n$

Voraussetzung zur Zeit $t = t_0$ sei $|\Psi_n(t_0)\rangle = |n\rangle_0$

Idee

$$\begin{aligned} \langle \Psi_m | \Psi_n \rangle &= \langle m | e^{\frac{i}{\hbar} H_0 t} e^{-\frac{i}{\hbar} H_0 t} |\Psi_n(t)\rangle_I \\ &= \langle m | \Psi_n(t) \rangle_I = \langle m | U_I(t, t_0) | n \rangle_0 \end{aligned}$$

↑
Matrixelemente
des Zeitentwicklungs-
operators

2.2.2 Periodische Störung, Goldene Regel

Annahme: $V(t) = e^{-i\omega t} e^{\epsilon t}$

$$\epsilon \ll \omega$$

⇒ mit ϵ ist Störung für $t = -\infty$ ausgeschaltet

Frage: Zeite $0 < t \ll \frac{1}{\epsilon}$

Anfangszustand $t_0 \rightarrow -\infty$ $|\Psi_n(-\infty)\rangle_I = |n\rangle_0$

$$\langle \Psi_m | \Psi_n \rangle = \langle m | U_I(t, -\infty) | n \rangle_0$$

$$H_I(x) = V_I(x) = e^{\frac{i}{\hbar} H_0 x} V e^{-\frac{i}{\hbar} H_0 x} e^{-i\omega t} e^{\epsilon x}$$

$$\Rightarrow U_I(x, -\infty) = 1 - \frac{i}{\hbar} \int_{-\infty}^x dt' V_I(x') +$$

$$\left(-\frac{i}{\hbar}\right)^2 \int_{-\infty}^x dt' \int_{-\infty}^{x'} dt'' V_I(x') V_I(x'') + \dots$$

1. Ordnung

$$\langle \Psi_m | \Psi_n \rangle_1 = \langle m | \left(-\frac{i}{\hbar} \int_{-\infty}^x dt' V_I(x')\right) | n \rangle_0$$

$$= -\frac{i}{\hbar} \int_{-\infty}^x dt' \langle m | e^{\frac{i}{\hbar} H_0 t'} V e^{-\frac{i}{\hbar} H_0 t'} | n \rangle_0 e^{\epsilon t'} e^{-i\omega t'}$$

$$= -\frac{i}{\hbar} \langle m | V | n \rangle_0 \int_{-\infty}^x dt' e^{\epsilon t'} e^{-i\omega t'} e^{\frac{i}{\hbar} E_m^{(0)} t'} e^{-\frac{i}{\hbar} E_n^{(0)} t'}$$

Matrixelement

$$\langle \Psi_m | \Psi_n \rangle_1 = -\frac{1}{\hbar} \langle m | V | n \rangle_0 \frac{e^{i(\omega_{mn} - \omega - i\epsilon)x}}{\omega_{mn} - \omega - i\epsilon}$$

$$\text{mit } \omega_{mn} = \frac{E_m^{(0)} - E_n^{(0)}}{\hbar}$$

Menggröße:

$$\textcircled{1} \quad |\langle \Psi_m | \Psi_n \rangle|^2 = \text{Übergangswahrscheinlichkeit}$$

$$\frac{d}{dt} |\langle \Psi_m | \Psi_n \rangle|^2 \quad \text{Übergangswahrscheinlichkeit pro Zeit}$$

$$\textcircled{2} = \frac{1}{\hbar^2} \frac{e^{\epsilon x}}{(\omega_{mn} - \omega)^2 + \epsilon^2} |\langle m | V | n \rangle_0|^2$$

$$\text{mit } \lim_{\epsilon \rightarrow 0} \left[\frac{2\epsilon}{(\omega_{mn} - \omega)^2 + \epsilon^2} \right] = 2\pi \delta(\omega_{mn} - \omega)$$

$$\frac{d}{dt} |\langle \psi_m | \psi_n \rangle|^2 = \lim_{\epsilon \rightarrow 0} \frac{2\epsilon e^{\epsilon t}}{(\omega_m - \omega)^2 + \epsilon^2} |\langle m | V | n \rangle_0|^2$$

$$= \frac{2\pi}{\hbar} |\langle m | V | n \rangle_0|^2 \delta(\omega_m - \omega)$$

ψ_m initial state

ψ_n final state

Oft schreibt man $|n\rangle_0$ als $|i\rangle$, $E_n^{(0)} = E_i$
 $\langle m|$ als $\langle f|$, $E_m^{(0)} = E_f$

$$\frac{d}{dt} |\langle f | \psi_i \rangle|^2 = W_{f \leftarrow i} = \frac{2\pi}{\hbar} |\langle f | V | i \rangle|^2 \delta(E_f - E_i - \hbar\omega)$$

Fermis Golden Regel

↑
Matrixelement

↑
Energieerhaltung

$$E_f = E_i + \hbar\omega$$

Matrixelemente sind die

Auswahlregeln

Übergangswahrscheinlichkeit pro Zeit $W_{f \leftarrow i}$
 bei Absorption und Emission von Strahlung

wird wesentlich vom Dipolmatrixelement

bestimmt

$$|\langle f | e \vec{r} | i \rangle|^2$$

Falls Übergangswahrsch. = 0 \Rightarrow Übergang verboten