

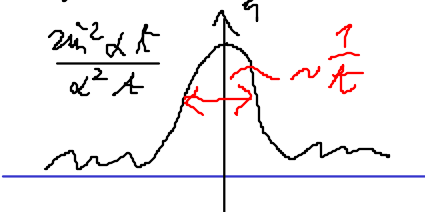
$$\begin{aligned} \langle \Psi_m | \Psi_n \rangle_1 &= \langle m | -\frac{i}{\hbar} \int_{-\infty}^t dt' \hat{V}_I(t') | m \rangle_0 \\ &= -\frac{1}{\hbar} \langle m | \hat{V} | m \rangle_0 \frac{e^{i(\omega_{mm} - \omega - i\varepsilon)t}}{\omega_{mm} - \omega - i\varepsilon} \end{aligned}$$

$$\Rightarrow W_{f \leftarrow i} = \frac{2\pi}{\hbar} |\langle f | \hat{V} | i \rangle|^2 \delta(E_f^{(0)} - E_i^{(0)} - \hbar\omega)$$

2te Version der Herleitung

ab $t=0$ wirkt die Störung $\hat{V}(t) = \hat{V} e^{-i\omega t}$

$$\begin{aligned} \langle \Psi_m | \Psi_m \rangle_1 &= \langle m | -\frac{i}{\hbar} \int_0^t dt' \hat{V}_I(t') | m \rangle_0 \\ &= -\frac{i}{\hbar} \int_0^t dt' \exp(i(\omega_{mm} - \omega)t') \langle m | \hat{V} | m \rangle_0 \\ &= -\frac{i}{\hbar} \langle m | \hat{V} | m \rangle_0 \frac{\exp(i(\omega_{mm} - \omega)t) - 1}{i(\omega_{mm} - \omega)} \end{aligned}$$

$$P_{m \leftarrow m}^{(1)} = |\dots|^2 = \frac{1}{\hbar^2} |\langle m | \hat{V} | m \rangle_0|^2 \frac{\sin^2[(\omega_{mm} - \omega)\frac{t}{2}]}{(\omega_{mm} - \omega)^2 / 2^2 \cdot t} \cdot t$$


$$\lim_{t \rightarrow \infty} \frac{\sin^2 \alpha}{\alpha^2} = \pi \delta(\alpha)$$

$$\Rightarrow \frac{1}{\hbar} P_{m \leftarrow m} = W_{m \leftarrow m} = \frac{2\pi}{\hbar^2} |\langle m | \hat{V} | m \rangle_0|^2 \delta(\omega_{mm} - \omega)$$

3.2 Spin-Dynamik

$$H = -g \frac{\mu}{\hbar} \vec{S} \cdot \vec{B}$$

$$\vec{B} = B e_z \Rightarrow H = -\frac{\hbar \omega_0}{2} \sigma_z$$

$$U(t, 0) = e^{-i \frac{H}{\hbar} t} = e^{\frac{i \omega_0 t}{2} \sigma_z}$$

$$|\Psi(0)\rangle = \alpha_0 |+\rangle + \beta_0 |-\rangle$$

$$\Rightarrow |\Psi(t)\rangle = U(t, 0) |\Psi(0)\rangle$$

$$= \alpha_0 \exp\left(i \frac{\omega_0 t}{\hbar}\right) |+\rangle + \beta_0 \exp\left(-i \frac{\omega_0 t}{\hbar}\right) |-\rangle$$

Kohärente Oszillation

$$\vec{B} = B \vec{e}_x$$

$$\Rightarrow U(t, 0) = e^{i \varphi \sigma_x} = \cos \varphi + i \sin \varphi \cdot \sigma_x$$

$$\varphi = \frac{q \mu}{2 \hbar} B_x t$$

Rabi-Oszillation

Spin im statischen Feld, $B_0 \vec{e}_z$
+ geeignet zur Erzeugung polarisiertes Wechselfeld in $x-y$ Richtung

$$\vec{B}(t) = B_0 \vec{e}_z + B_1 (\vec{e}_x \cos(\omega t) - \vec{e}_y \sin(\omega t))$$

$$H = -\frac{q \mu}{\hbar} \vec{B} \cdot \vec{\sigma}$$

$$= -\frac{\hbar \omega_0}{2} \sigma_z - \frac{\hbar \Omega_R^{(0)}}{2} (\sigma_x \cos \omega t - \sigma_y \sin \omega t)$$

$$\hbar \omega_0 = q \mu B_0 \quad (\text{VZ falsch?})$$

$$\hbar \Omega_R^{(0)} = q \mu B_1$$

Lösung gesucht $i \hbar \frac{d}{dt} |\psi(t)\rangle = H(t) |\psi(t)\rangle$

→ Transformieren in mitrotierendes Bezugssystem

$$|\psi'(t)\rangle = U^\dagger |\psi(t)\rangle \quad \text{mit} \quad U^\dagger(t) = \exp\left(-i \frac{\omega t}{2} \sigma_z\right)$$

$$i \hbar \frac{d}{dt} |\psi'\rangle = \left(i \hbar \frac{d}{dt} U^\dagger \right) |\psi\rangle + U^\dagger i \hbar \frac{d}{dt} |\psi\rangle$$

$$= \dots + U^\dagger H |\psi\rangle$$

$$= \left(i \hbar \frac{d}{dt} U^\dagger \right) U U^\dagger |\psi\rangle + U^\dagger H U U^\dagger |\psi'\rangle$$

$$= H' |\psi'\rangle \quad \text{mit} \quad H' = U^\dagger H U + i \hbar \left(\frac{d}{dt} U^\dagger \right) U$$

mit $e^{-i \frac{\omega t}{\hbar}} \sigma_z$ $\sigma_x e^{i \frac{\omega t}{\hbar}} \sigma_z = \cos(\omega t) \sigma_x + \sin(\omega t) \sigma_y$

$\sigma_y = y$ x

$$H' = -\frac{\hbar}{2} (\omega_0 - \omega) \sigma_z - \frac{\hbar \Omega_R^{(0)}}{2} [\cos^2(\omega t) \sigma_x + \sin(\omega t) \cos(\omega t) \sigma_y - \sin(\omega t) \cos(\omega t) \sigma_y + \sin^2(\omega t) \sigma_x]$$

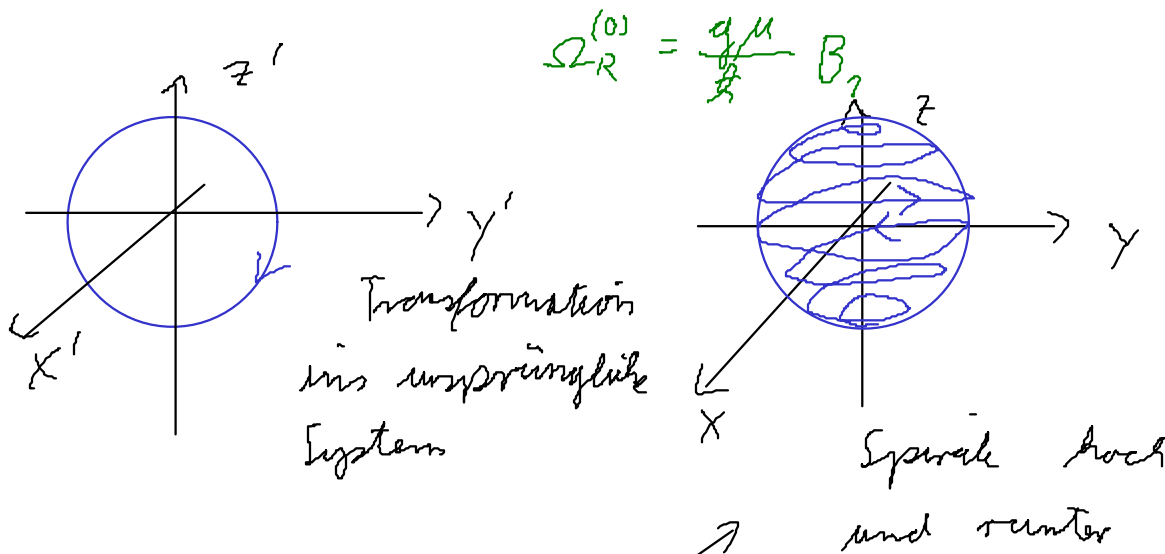
von $(\frac{d}{dt} U^\dagger) U$

$$\Rightarrow H' = -\frac{\hbar}{2} (\omega_0 - \omega) \sigma_z - \frac{\hbar \Omega_R^{(0)}}{2} \sigma_x$$

die ganze Zeitabhängigkeit ist wegtransformiert

↳ Resonanz $\omega = \omega_0 \Rightarrow H' = -\frac{\hbar \Omega_R^{(0)}}{2} \sigma_x$

\Rightarrow Drehung um X' Achse mit "Rabi-Frequenz" $\Omega_R^{(0)}$



Auf diese Weise kann man den Spin mit einem B-Feld den Spin drehen, da man genau Zeit hat, das B-Feld an und auszuschalten

Bem

1) Detuning (Verstimmung) $\Delta = \omega_0 - \omega \neq 0$

$$\Rightarrow H' = -\frac{\hbar}{2} \Delta \sigma_z - \frac{\hbar \Omega_R}{2} \sigma_x \quad \text{zeitunabh.}$$

$$H'' = \tilde{U}^\dagger H' \tilde{U} \quad \tilde{U} = \begin{pmatrix} \cos \frac{\pi}{2} & \sin \frac{\pi}{2} \\ -\sin \frac{\pi}{2} & \cos \frac{\pi}{2} \end{pmatrix}$$

$$= -\frac{\hbar \Omega_R}{2} \sigma_z \quad \Omega_R = \sqrt{\Omega_R^{(0)2} + \Delta^2}$$

also im H'' System einfache Dynamik

2 Rücktransformationen nötig, um ins Laborsystem zu kommen

2) Annahme, Wechselfeld B ist linear polarisiert (im Experiment einfacher)

$$H = -\frac{\hbar \omega_0}{2} \sigma_z - \frac{g \mu B_1}{2} \sigma_x \cos(\omega t)$$

Fra Fo im rot. Bezugssystem

$$H' = -\frac{\hbar}{2} \Delta \sigma_z - \frac{g \mu B_1}{2} [\cos^2(\omega t) \sigma_x + \sin(\omega t) \cos(\omega t) \sigma_y]$$

"Rotating Wave Approximation" (Rotating Approx)

$$= -\frac{\hbar}{2} \Delta \sigma_z - \frac{g \mu B_1}{4} \sigma_x - \frac{g \mu B_1}{4} \left[\underbrace{(2 \cos(\omega t) - 1)}_{\cos(2\omega t)} \sigma_x + \underbrace{2 \sin(\omega t) \cos(\omega t)}_{\sin(2\omega t)} \sigma_y \right]$$

statisch
↓

oszilliert schnell, keine Resonanz
⇒ kleiner Effekt in RWA vernachlässigt

mit $\hbar \Omega_R^{(0)} = \frac{g \mu B_1}{2}$

Rabi Frequenz (Faktor 2 kleiner)

3) Drehung um y-Achse? (Übung)

Block - Gleichungen

Übergang zur klassischen Beschreibung

$$\vec{M} = \gamma \vec{S} \quad \gamma = \frac{q\mu}{\hbar} \quad \langle \vec{M} \rangle_0 = ?$$

$$H = -\gamma \vec{S} \cdot \vec{B}$$

Es gilt $i\hbar \frac{d}{dt} \langle \vec{S} \rangle = \langle [\vec{S}, H] \rangle$

$$[S_x, H] = -\gamma [S_x, S_x B_x + S_y B_y + S_z B_z]$$

$$[S_x, S_y] = i\hbar S_z = i\hbar \gamma [S_y B_z - S_z B_y]$$

$$= i\hbar \gamma (\vec{S} \times \vec{B})_x$$

$$\Rightarrow \frac{d}{dt} \langle \vec{S} \rangle = \gamma \langle \vec{S} \rangle \times \vec{B}$$

$$\Rightarrow \frac{d}{dt} \langle \vec{M} \rangle = \gamma \langle \vec{M} \rangle \times \vec{B} \quad \Rightarrow \text{Larmorpräzession}$$

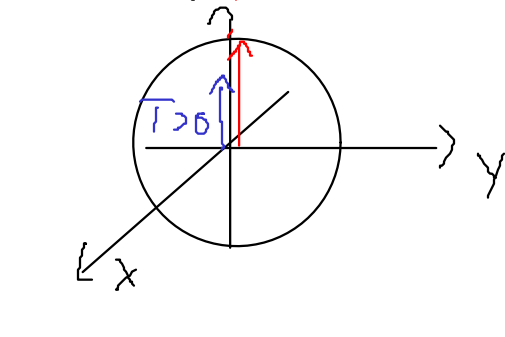
mit $\omega_0 = \gamma |\vec{B}|$

Ausblick: Für $\vec{B} = B_0 \hat{e}_z$ Paramagnetismus

$$H = -\vec{M} \cdot \vec{B}$$

\Rightarrow quanten + statistik $\Rightarrow \langle \vec{M} \rangle = M_0(T) \hat{e}_z$

$T=0$ mit $M_0(T) = \gamma \frac{\hbar}{2} \tanh\left(\frac{\hbar \omega_0}{2 k_B T}\right)$



Relaxationsprozesse

$$\frac{d}{dt} \langle \vec{M} \rangle = \gamma \langle \vec{M} \rangle \times \vec{B} - \Gamma (\langle \vec{M} \rangle - M_0(T) \hat{e}_z)$$

kohärente Dynamik (gesamt) in kohärente
Relaxation

\Rightarrow Relaxation bis zum thermischen Mittelwert

⇒ Es stellt sich heraus, dass die z-Komponente und x-y-Komponente verschieden schnell relaxieren

$$\Rightarrow \frac{d}{dt} \langle \vec{M} \rangle = \gamma \langle \vec{M} \rangle \times \vec{B} \vec{e}_z - \frac{1}{T_1} (\langle M_z \rangle - M_0) \vec{e}_z - \frac{1}{T_2} (\langle M_x \rangle \vec{e}_x + \langle M_y \rangle \vec{e}_y)$$