

ΕΙΣΩΣΕΙΣ ΠΟΥ ΠΕΡΙΓΡΑΦΟΥΝ ΤΗ ΧΡΟΝΙΚΗ ΕΙΣΛΙΞΗ

ΔΙΣΤΑΘΜΙΚΟΥ ΣΥΣΤΗΜΑΤΟΣ.

ΣΥΧΝΟΤΗΤΑ RAB.

ΠΡΟΣΕΓΓΙΣΗ ΠΕΡΙΣΤΡΕΦΟΜΕΝΟΥ ΚΥΜΑΤΟΣ (RWA, Rotating Wave Approximation)

Είχαμε καρτούνει στο Γραφικό Σύστημα Διαφορικών Εξισώσεων της τέταρτης

$$\dot{G}_k(t) = -\frac{i}{\hbar} \sum_k G_k(t) e^{i(\Omega_k - \Omega_k)t} U_{Ekk}(t)$$

$$\hat{H} = \hat{H}_0 + U_E(\vec{r}, t)$$

$$i\hbar \frac{\partial \Psi(\vec{r}, t)}{\partial t} = \hat{H} \Psi(\vec{r}, t)$$

$$\Psi(\vec{r}, 0) = \Phi(\vec{r}) = \text{initial}$$

$$\Phi(\vec{r}) = \sum_k f_k \Phi_k(\vec{r})$$

$$\Psi(\vec{r}, t) = \sum_k G_k(t) e^{-i\Omega_k t} \Phi_k(\vec{r})$$

$$\hat{H}_0 \Phi_k(\vec{r}) = E_k \Phi_k(\vec{r})$$

$$E_k = \hbar \Omega_k$$

$$\mathcal{J} = \mathcal{J}_2 = \mathcal{J}_{221} = -eZ_{21} = -eZ_{12} = \mathcal{P}_{212}$$

$$\tilde{\mathcal{E}}(t) = \mathcal{E}_0 \hat{z} \cos \omega t$$

καναρινή προσέγγιση σίσιμου,

τη διαλογήσαμε ότι $|\vec{r}| \approx a_0$ και δημιουργήσαμε μηδενική απόσταση ($\lambda \gg a_0$)

ως η κωκίδια συνιστάνε τας μονοχρωματικούς πολυμερούς ηλεκτρικούς κύματος

$$\dot{G}_1(t) = -\frac{i}{\hbar} G_1(t) e^{i(\Omega_1 - \Omega_1)t} U_{E11}(t) - \frac{i}{\hbar} G_2(t) e^{i(\Omega_1 - \Omega_2)t} U_{E12}(t)$$

$$\dot{G}_1(t) = +\frac{i}{\hbar} G_2(t) e^{-i\Omega_2 t} \mathcal{J} \mathcal{E}_0 \cos \omega t = \frac{i \mathcal{J} \mathcal{E}_0}{\hbar} G_2(t) e^{-i\Omega_2 t} \cos \omega t$$

$$\dot{G}_2(t) = -\frac{i}{\hbar} G_1(t) e^{i(\Omega_2 - \Omega_1)t} U_{E21}(t) - \frac{i}{\hbar} G_2(t) e^{i(\Omega_2 - \Omega_2)t} U_{E22}(t)$$

$$\dot{G}_2(t) = +\frac{i}{\hbar} G_1(t) e^{i\Omega_1 t} \mathcal{J} \mathcal{E}_0 \cos \omega t = \frac{i \mathcal{J} \mathcal{E}_0}{\hbar} G_1(t) e^{i\Omega_1 t} \cos \omega t$$

$$\cos \omega t = \frac{e^{i\omega t} + e^{-i\omega t}}{2}$$

2

$$\dot{G}_1(t) = \frac{i\phi\epsilon_0}{2\hbar} G_2(t) e^{-i\Omega t} (e^{i\omega t} + e^{-i\omega t})$$

$$\dot{G}_2(t) = \frac{i\phi\epsilon_0}{2\hbar} G_1(t) e^{i\Omega t} (e^{i\omega t} + e^{-i\omega t})$$

$$\dot{G}_1(t) = \frac{i\phi\epsilon_0}{2\hbar} \left[e^{i(\omega-\Omega)t} + e^{-i(\omega+\Omega)t} \right] \cdot G_2(t)$$

$$\dot{G}_2(t) = \frac{i\phi\epsilon_0}{2\hbar} \left[e^{i(\omega+\Omega)t} + e^{-i(\omega-\Omega)t} \right] \cdot G_1(t)$$

$\Delta := \omega - \Omega$
rotating wave approximation
detuning

Αν το ω του HM οδίσσει ταρπλήσει αρκετά ώστε την έπειγοντη διαφορά να δύεται σημαντικά
 $\Omega := \Omega_2 - \Omega_1$

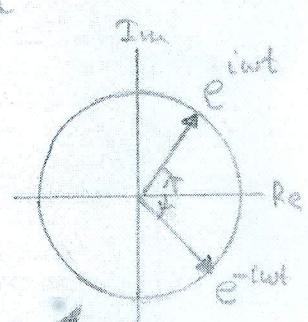
κατόπιν να είναι υποχρεωτικό να ταυτοποιηθεί...

$\Rightarrow \omega + \Omega$ - μεγάλο διψιγχυρό

$\omega - \Omega$ μικρό χαυμλόσυχρο

Οι φόρι $e^{-i(\omega+\Omega)t}$ και $e^{i(\omega+\Omega)t}$ είναι γρήγοροι όροι

Άρα, σε σφύδινσης άξιοσημείωτη χρονική κλίμακα,
 οι γρήγορες αυτοί ταξιτώσεις θα έχουν, κατέ μέσο δρόμου,
 παραδειγμάτικά περίπου ρυθμούς έπιδρασης στα άποτέλεσμα.
 (ΥΠΟΘΕΣΗ: ΑΠΛΟΤΟΙ Ή ΤΙΚΗ...)



προέλευση σημεύσεων

RWA

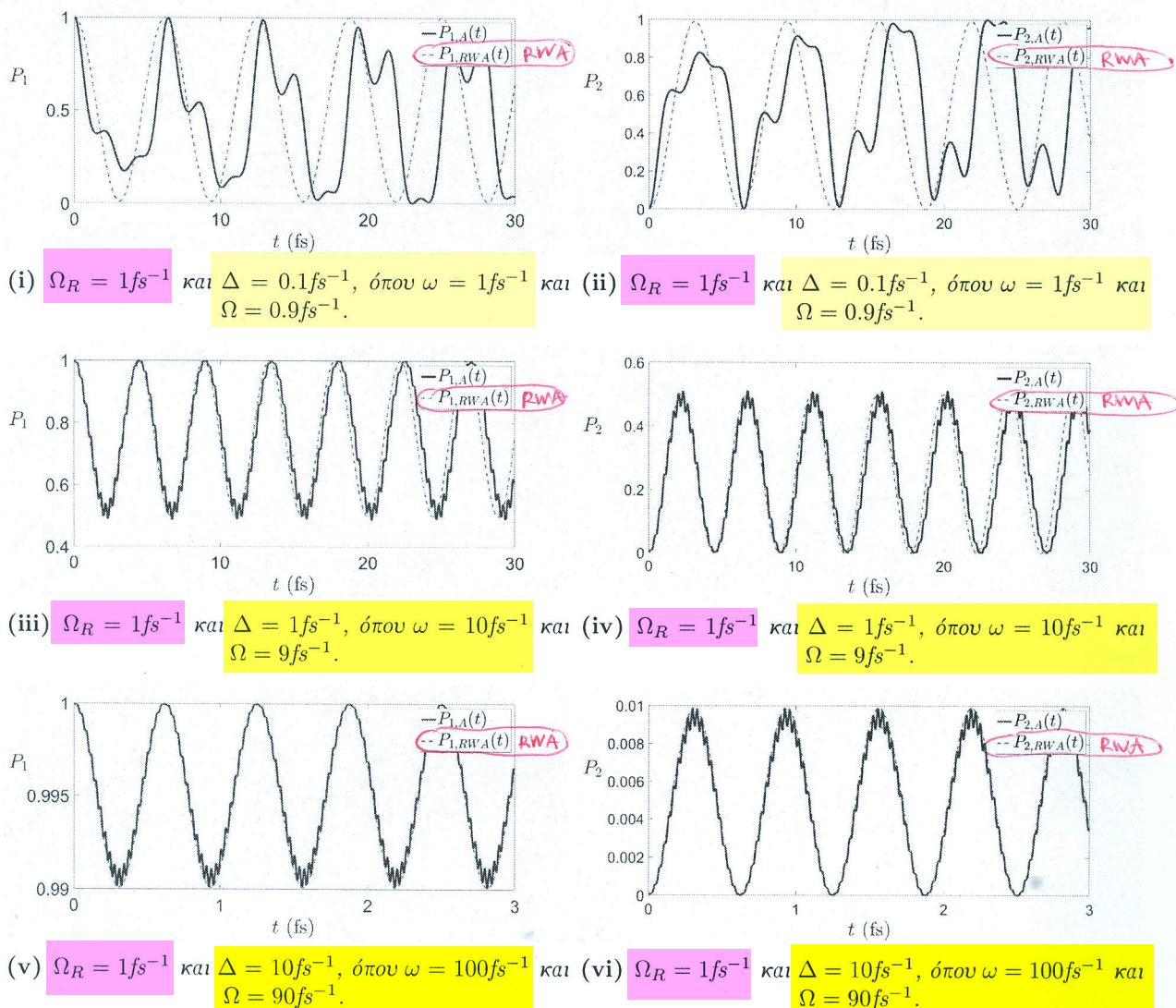
Rotating Wave Approximation : Αγρούμις αυτούς
 Προσέγγιση Περιστρέψυται Κύριας τους γρήγορους Όρους

$$\dot{G}_1(t) = \frac{i\phi\epsilon_0}{2\hbar} e^{i\Omega t} \cdot G_2(t)$$

$$\dot{G}_2(t) = \frac{i\phi\epsilon_0}{2\hbar} e^{-i\Omega t} \cdot G_1(t)$$

4.1 Περίπτωση αποσυντονισμού: $\Delta \neq 0$.

79



Σχήμα 4.1 Ταλαντώσεις Rabi για την περίπτωση όπου το ηλεκτρόνιο βρίσκεται στην κάτω στάθμη, στην αρχή του χρόνου για διαφορετικά Δ , για την κάτω στάθμη ή στάθμη 1 (αριστερά) και την άνω στάθμη ή στάθμη 2 (δεξιά).

$$\dot{G}_1(t) = -\frac{i}{2} \Omega_R e^{i\Delta t} \cdot G_2(t)$$

$$\dot{G}_2(t) = -\frac{i}{2} \Omega_R e^{-i\Delta t} \cdot G_1(t)$$



χρονικής έξαρτης.
συντελετές

(μοδύβι
αν $\beta > 0$)

(μηδείς
 $\beta < 0$)
☒

δρίσαμε

$\Delta := \omega - \Omega$ άποστροφονία's
detuning

$$\Omega_R := \frac{-\beta \epsilon_0}{\hbar} > 0 \text{ συχνότητα Rabi}$$

Δ έκφραζε την διαφορά μεταξύ
 ω και Ω πεδίου και

$$\Omega := \Omega_2 - \Omega_1 = \frac{\epsilon_2 - \epsilon_1}{\hbar}$$

1. Το Εδώ έκφραζε το πώς η σχύρα
είναι το πεδίο, δηλ. το πλάτος του πεδίου

2. Το β έκφραζε τη κατέ πώσα το πεδίο
ζυγίζεται της δύο στάθμευσης.

• 1 \Rightarrow Το Ω_R έκφραζε την τιμή της διαταραχής κι ορίζεται πάντα θετικό.

Δα κενούμε ένα υπαρχηγεστικό για να πάρουμε ωμηρά διαφεύγωσεις
με χρονική ζεχάρητη συντελετές

$$(M) \quad \begin{cases} G_1(t) = C_1(t) e^{\frac{i\Delta t}{2}} \\ G_2(t) = C_2(t) e^{-\frac{i\Delta t}{2}} \end{cases} \Rightarrow \dot{G}_1(t) = C_1(t) \frac{i\Delta t}{2} e^{\frac{i\Delta t}{2}} + C_1(t) \frac{i\Delta t}{2} e^{\frac{i\Delta t}{2}} \\ \dot{G}_2(t) = C_2(t) \frac{-i\Delta t}{2} e^{-\frac{i\Delta t}{2}} + C_2(t) \left(-\frac{i\Delta t}{2}\right) e^{-\frac{i\Delta t}{2}}$$

$$\cancel{\dot{G}_1(t) e^{\frac{i\Delta t}{2}}} + \cancel{C_1(t) \frac{i\Delta t}{2} e^{\frac{i\Delta t}{2}}} = \cancel{-\frac{i}{2} \Omega_R e^{\frac{i\Delta t}{2}}} \cancel{C_2(t) e^{-\frac{i\Delta t}{2}}} \\ \cancel{\dot{G}_2(t) e^{-\frac{i\Delta t}{2}}} + \cancel{C_2(t) \left(-\frac{i\Delta t}{2}\right) e^{-\frac{i\Delta t}{2}}} = \cancel{-\frac{i}{2} \Omega_R e^{-\frac{i\Delta t}{2}}} \cancel{C_1(t) e^{\frac{i\Delta t}{2}}}$$

$$\dot{C}_1(t) = -\frac{i\Delta}{2} C_1(t) + \frac{-i\Omega_R}{2} C_2(t)$$

$$\dot{C}_2(t) = -\frac{i\Omega_R}{2} C_1(t) + \frac{i\Delta}{2} C_2(t)$$

$$\begin{bmatrix} \dot{C}_1(t) \\ \dot{C}_2(t) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -\frac{i\Delta}{2} & -\frac{i\Omega_R}{2} \\ -\frac{i\Omega_R}{2} & \frac{i\Delta}{2} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} C_1(t) \\ C_2(t) \end{bmatrix}$$

σε τοπική παράδικη

$$\begin{bmatrix} \dot{C}_1(t) \\ \dot{C}_2(t) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & \frac{i\Omega_R}{2} e^{i\Delta t} \\ \frac{i\Omega_R}{2} e^{-i\Delta t} & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} C_1(t) \\ C_2(t) \end{bmatrix}$$

Το σύστημα λύνεται
με 3 διαφορετικούς

τρόπους a, b, c

Newton

Hückel

με $\Delta = 17$

$$\begin{bmatrix} C_1(t) \\ C_2(t) \end{bmatrix}$$

ΛΥΣΗ ΤΟΥ

Eidagogouche to διάνυσμα

$$\vec{x}(t) = \begin{bmatrix} C_1(t) \\ C_2(t) \end{bmatrix} \Rightarrow \dot{\vec{x}}(t) = \begin{bmatrix} \dot{C}_1(t) \\ \dot{C}_2(t) \end{bmatrix}$$

και δρογερούμε

$$\tilde{A} := \begin{bmatrix} -\frac{i\Delta}{2} & -\frac{i\Omega_R}{2} \\ -\frac{i\Omega_R}{2} & \frac{i\Delta}{2} \end{bmatrix} := -iA \Rightarrow A = \begin{bmatrix} \frac{\Delta}{2} & +\frac{\Omega_R}{2} \\ +\frac{\Omega_R}{2} & -\frac{\Delta}{2} \end{bmatrix}$$

Όποια το \tilde{A} γράφουμε

$$\dot{\vec{x}}(t) = \tilde{A} \vec{x}(t) = -iA \vec{x}(t)$$

Άρ δικαιούμενη λύσεις της μορφής

$$\vec{x}(t) = \vec{v} e^{\tilde{\lambda} t}$$

$$\vec{v} \tilde{\lambda} e^{\tilde{\lambda} t} = \tilde{A} \vec{v} e^{\tilde{\lambda} t}$$

$$\tilde{A} \vec{v} = \tilde{\lambda} \vec{v}$$

$$\boxed{A \vec{v} = \tilde{\lambda} \vec{v}} \quad \text{με} \quad \tilde{\lambda} := -i\lambda$$

Δηλαδή το σύνολο δύο αντέμειας ή ενα πρόβλημα ιδιωνύμων - Ιδιοτύπων
και τη λύση των δυοντων θα προκύψουν

Τα ιδιωνύμη \vec{U}_1, \vec{U}_2 και
οι αντίστοιχες ιδιότυπες λ_1, λ_2

"Εχουμε τηλεγράφη την το \vec{U}_1, \vec{U}_2 ηνα γραμμικής μορφής,
και λύμα του προβλήματος Είναι

$$\boxed{\vec{x}(t) = \sum_{k=1}^2 \sigma_k \vec{U}_k e^{-i\lambda_k t}}$$

$$\tilde{\lambda}_k = -i\lambda_k$$

Άντο τις ορθικές συνδικτικές βρίσκονται σ_k

Πρώτη πρώτη, θυμού, ότι βρούμε τις ζελατίνες

$$A\vec{v} = \lambda \vec{v} \Rightarrow A\vec{v} - \lambda I\vec{v} = 0 \Rightarrow (A - \lambda I)\vec{v} = 0$$

$$I = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\left[\begin{array}{cc} \frac{\Delta}{2} & +\frac{\Omega_R}{2} \\ +\frac{\Omega_R}{2} & -\frac{\Delta}{2} \end{array} \right] \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \end{bmatrix} = \lambda \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \end{bmatrix} = \lambda \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \end{bmatrix} \Rightarrow$$

$$\left[\begin{array}{cc} \frac{\Delta}{2} - \lambda & +\frac{\Omega_R}{2} \\ +\frac{\Omega_R}{2} & -\frac{\Delta}{2} - \lambda \end{array} \right] \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$\det = 0 \Rightarrow \begin{vmatrix} \frac{\Delta}{2} - \lambda & +\frac{\Omega_R}{2} \\ +\frac{\Omega_R}{2} & -\frac{\Delta}{2} - \lambda \end{vmatrix} = 0 \Rightarrow$$

$$-\left(\frac{\Delta}{2} - \lambda\right)\left(\frac{\Delta}{2} + \lambda\right) - \frac{\Omega_R^2}{4} = 0 \Rightarrow$$

$$-\left(\frac{\Delta^2}{4} - \lambda^2\right) - \frac{\Omega_R^2}{4} = 0 \Rightarrow$$

$$\lambda^2 = \frac{\Omega_R^2}{4} + \frac{\Delta^2}{4} = \frac{\Omega_R^2 + \Delta^2}{4}$$

$$\boxed{\lambda_{2,1} = \pm \frac{\sqrt{\Omega_R^2 + \Delta^2}}{2}}$$

Ζωντανό περιπτώση $\Delta = 0$

$$\boxed{\lambda_{2,1} = \pm \frac{|\Omega_R|}{2} = \pm \frac{\Omega_R}{2}}$$

{όρισται πάντα δετίκο}

$\Omega_R > 0$

Παρακαλώ να χρησιμοποιήσουμε όριξις συμβάσεων $G_1(0) = 1, G_2(0) = 0$

$$\text{λόγω της } M \quad \Leftrightarrow \quad \begin{array}{l} \text{όριξις της ιδεακής} \\ \text{βρισκεται στην κέντρη σελήνη} \end{array}$$

$$G_1(\phi) = 1 \quad G_2(\phi) = 0$$

ΛΥΣΗ για $\Delta = 0$

$$\lambda_{2,1} = \pm \frac{\Omega_R}{2} \equiv \pm \frac{\Omega_R}{2}$$

7)

Ω_R περιττός δετικής

$$\cdot \gamma_2 \lambda_1 = -\frac{\Omega_R}{2}$$

$$0 \Rightarrow \begin{bmatrix} \frac{\Omega_R}{2} & -\frac{\Omega_R}{2} \\ -\frac{\Omega_R}{2} & \frac{\Omega_R}{2} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} U_{11} \\ U_{21} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{cases} \frac{\Omega_R}{2} U_{11} - \frac{\Omega_R}{2} U_{21} = 0 \\ -\frac{\Omega_R}{2} U_{11} + \frac{\Omega_R}{2} U_{21} = 0 \end{cases} \Rightarrow U_{11} = U_{21} = k$$

$$\vec{v}_1 = \begin{bmatrix} k \\ k \end{bmatrix} \quad \vec{v}_1 \cdot \vec{v}_1 = 1 \Rightarrow 2|k|^2 = 1 \Rightarrow k = \frac{1}{\sqrt{2}}$$

$$\vec{v}_1 = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} \text{ Το } \vec{v}_1 \text{ πρέπει να απονομήσει συγχρόνως } \lambda_1 = -\frac{\Omega_R}{2}$$

$$\cdot \gamma_2 \lambda_2 = \frac{\Omega_R}{2}$$

$$0 \Rightarrow \begin{bmatrix} -\frac{\Omega_R}{2} & -\frac{\Omega_R}{2} \\ -\frac{\Omega_R}{2} & -\frac{\Omega_R}{2} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} U_{12} \\ U_{22} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{cases} -\frac{\Omega_R}{2} U_{12} - \frac{\Omega_R}{2} U_{22} = 0 \\ -\frac{\Omega_R}{2} U_{12} - \frac{\Omega_R}{2} U_{22} = 0 \end{cases} \Rightarrow U_{12} = -U_{22} = k$$

$$\vec{v}_2 = \begin{bmatrix} k \\ -k \end{bmatrix} \quad \vec{v}_2 \cdot \vec{v}_2 = 1 \Rightarrow 2|k|^2 = 1 \Rightarrow k = \frac{1}{\sqrt{2}}$$

$$\vec{v}_2 = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} \text{ Το } \vec{v}_2 \text{ πρέπει να απονομήσει συγχρόνως } \lambda_2 = \frac{\Omega_R}{2}$$

$$\vec{x}(t) = \begin{bmatrix} \varphi_1(t) \\ \varphi_2(t) \end{bmatrix} = \sum_{k=1}^2 \sigma_k \vec{v}_k e^{-i\lambda_k t} = \sigma_1 \vec{v}_1 e^{-i\lambda_1 t} + \sigma_2 \vec{v}_2 e^{-i\lambda_2 t}$$

$$= \sigma_1 \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} e^{+i\frac{\Omega_0}{2}t} + \sigma_2 \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} e^{-i\frac{\Omega_0}{2}t} \Rightarrow$$

($\lambda=0$)

$$\begin{bmatrix} G_1(t) e^{-i\frac{\Omega_0 t}{2}} \\ G_2(t) e^{i\frac{\Omega_0 t}{2}} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{\sigma_1}{\sqrt{2}} e^{i\frac{\Omega_0 t}{2}} + \frac{\sigma_2}{\sqrt{2}} e^{-i\frac{\Omega_0 t}{2}} \\ \frac{\sigma_1}{\sqrt{2}} e^{i\frac{\Omega_0 t}{2}} - \frac{\sigma_2}{\sqrt{2}} e^{-i\frac{\Omega_0 t}{2}} \end{bmatrix}$$

$$G_1(\phi) = 1 \quad G_2(\phi) = 0 \quad \text{approxim. solution} \quad \approx$$

$$\left. \begin{array}{l} 1 = \frac{\sigma_1 + \sigma_2}{\sqrt{2}} \\ \sigma = \frac{\sigma_1 - \sigma_2}{\sqrt{2}} \end{array} \right\} \quad \sigma_1 = \sigma_2 = \sigma \quad \text{and} \quad \frac{2\sigma}{\sqrt{2}} = 1 \Rightarrow \sigma = \frac{\sqrt{2}}{2}$$

Onötk,

$$G_1(t) = \frac{1}{2} e^{i\frac{\Omega_0 t}{2}} + \frac{1}{2} e^{-i\frac{\Omega_0 t}{2}} = \cos\left(\frac{\Omega_0 t}{2}\right)$$

$$G_2(t) = \frac{1}{2} e^{i\frac{\Omega_0 t}{2}} - \frac{1}{2} e^{-i\frac{\Omega_0 t}{2}} = i \sin\left(\frac{\Omega_0 t}{2}\right)$$

APA

$$P_1(t) = |G_1(t)|^2 = \cos^2\left(\frac{\Omega_0 t}{2}\right)$$

$$P_2(t) = |G_2(t)|^2 = \sin^2\left(\frac{\Omega_0 t}{2}\right)$$

$$\cos^2 x = \frac{\cos 2x + 1}{2}$$

$$\cos(x \pm y) = \cos x \cos y \mp \sin x \sin y$$

$$\sin(x \pm y) = \sin x \cos y \pm \cos x \sin y$$

$$\cos 2x = \cos^2 x - \sin^2 x$$

$$\sin 2x = 2 \sin x \cos x$$

$$\cos^2 x + \sin^2 x = 1$$

$$\cos 2x = 2 \cos^2 x - 1$$

$$\begin{aligned} e^{i\phi} &= \cos \phi + i \sin \phi \\ e^{-i\phi} &= \cos \phi - i \sin \phi \\ \cos \phi &= \frac{e^{i\phi} + e^{-i\phi}}{2} \\ i \sin \phi &= \frac{e^{i\phi} - e^{-i\phi}}{2} \end{aligned}$$

$$|C_1(t)|^2 = \cos^2\left(\frac{\Omega_R t}{2}\right) = \frac{\cos(\Omega_R t) + 1}{2} = \frac{1}{2} + \frac{1}{2} \cos(\Omega_R t)$$

9

$$|C_2(t)|^2 = \sin^2\left(\frac{\Omega_R t}{2}\right) = 1 - \cos^2\left(\frac{\Omega_R t}{2}\right) = \frac{1}{2} - \frac{1}{2} \cos(\Omega_R t)$$

$$T = \frac{2\pi}{\Omega_R}$$

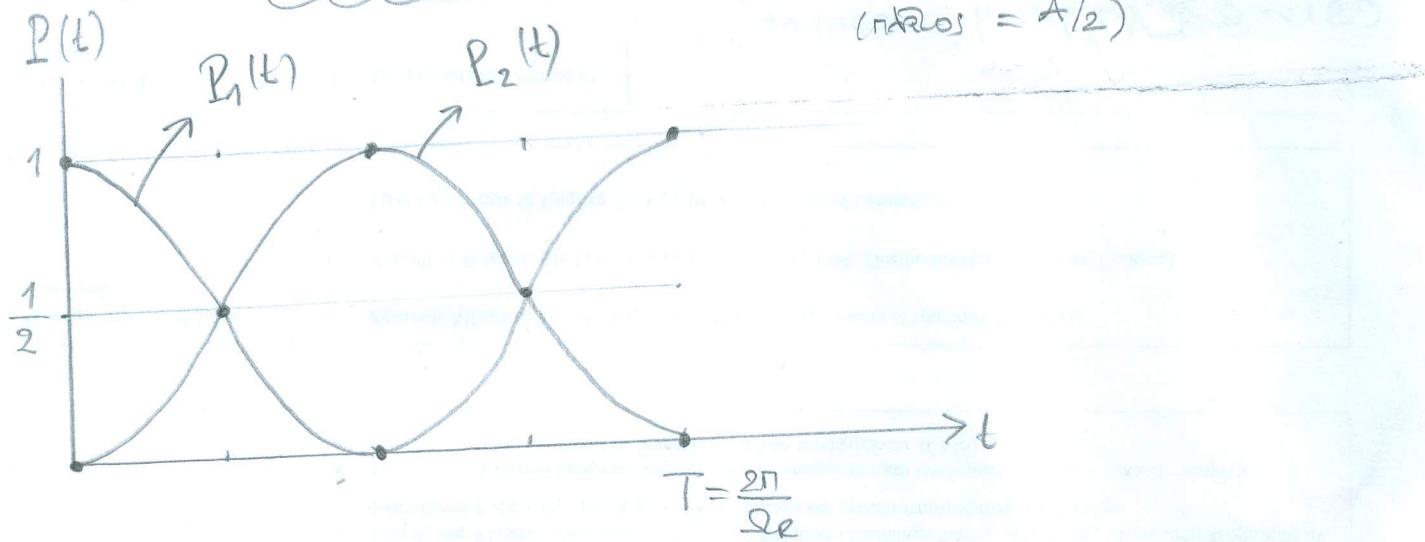
περίοδος παρατητικής

6Τ0

συντονισμός
($\delta = 0$)

$$A = 1$$

μέγιστο ποσοστό μεταβιβέστων
maximum transfer percentage
(μετρος = $A/2$)



$$\langle |C_1(t)|^2 \rangle = \frac{1}{2} \quad \langle |C_2(t)|^2 \rangle = \frac{1}{2}$$

maximum transfer rate

$$P := \frac{d_2}{T} = \frac{1 \cdot \Omega_R}{2\pi} = \frac{\Omega_R}{2\pi}$$

σημείο
 $t_{2\text{mean}}$

$$\frac{1}{2} = \frac{1}{2} - \frac{1}{2} \cos(\Omega_R t_{2\text{mean}}) \Rightarrow \cos(\Omega_R t_{2\text{mean}}) = 0 \Rightarrow$$

$$\Omega_R t_{2\text{mean}} = \frac{\pi}{2} \Rightarrow t_{2\text{mean}} = \frac{\pi}{2\Omega_R}$$

μέσος ποσοστός μεταβιβέστων
mean transfer rate

$$k := \frac{\langle |C_2(t)|^2 \rangle}{t_{2\text{mean}}} = \frac{\frac{1}{2}}{\frac{\pi}{2\Omega_R}} = \frac{\Omega_R}{\pi} \quad \frac{k}{d_2} = 2 \Rightarrow k = 2 \frac{d_2}{T}$$

Σκοφρέται το μεταβιβαζόμενο ποσοστό, αλλά και τη χρονική κλίμακα των φαινομένων

$$\vec{x}(t) = \sum_{k=1}^2 \sigma_k \vec{v}_k e^{-i\lambda_k t} \Rightarrow \begin{bmatrix} A_1(t) \\ A_2(t) \end{bmatrix} = \sigma_1 \vec{v}_1 e^{-i\lambda_1 t} + \sigma_2 \vec{v}_2 e^{-i\lambda_2 t}$$

ΑΣΚΗΣΗ

Χρησιμοποιώντας την άποψη των ΔΣ, θα παραγγίξουμε στα αρχικά το πρόβλημα τα δύο ηλεκτρόνια σαν κάτια σταθύμη (1), το μεταξύ ποσούς τετραβιβέσσως σαν δύο στάθμη (2) είναι $\sigma_1 U_{11} \sigma_2 U_{12}$.

$$|A_1(t)|^2 = (\sigma_1 U_{11} e^{-i\lambda_1 t} + \sigma_2 U_{12} e^{-i\lambda_2 t}) (\sigma_1^* U_{11}^* e^{i\lambda_1 t} + \sigma_2^* U_{12}^* e^{i\lambda_2 t})$$

$$|A_1(t)|^2 = |\sigma_1|^2 |U_{11}|^2 + \sigma_1 U_{11} \sigma_2^* U_{12}^* e^{i(\lambda_2 - \lambda_1)t} + \sigma_2 U_{12} \sigma_1^* U_{11}^* e^{i(\lambda_1 - \lambda_2)t} + |\sigma_2|^2 |U_{12}|^2$$

Άντα σ_k, \vec{v}_k είναι πραγματικές

$$e^{ix} + e^{-ix} = \frac{\cos x + i \sin x}{\cos x - i \sin x} = 2 \cos x$$

$$|A_1(t)|^2 = \underbrace{\sigma_1^2 U_{11}^2 + \sigma_2^2 U_{12}^2}_{\text{Αρχική Συνθήκη}} + 2 \sigma_1 U_{11} \sigma_2 U_{12} \cos[(\lambda_2 - \lambda_1)t] \quad \omega = \lambda_2 - \lambda_1$$

$$|A_1(t)|^2 = \underbrace{\sigma_1^2 U_{11}^2 + \sigma_2^2 U_{12}^2}_{\text{Αρχική Συνθήκη}} + 2 \sigma_1 U_{11} \sigma_2 U_{12} \cos \omega t \quad \frac{2\pi}{T} = \lambda_2 - \lambda_1$$

$$1 = \underbrace{\sigma_1^2 U_{11}^2 + \sigma_2^2 U_{12}^2}_{\text{Αρχική Συνθήκη}} + 2 \sigma_1 U_{11} \sigma_2 U_{12} \quad T = \frac{2\pi}{\lambda_2 - \lambda_1}$$

$$|A_1(t)|^2 = 1 - 2 \sigma_1 U_{11} \sigma_2 U_{12} + 2 \sigma_1 U_{11} \sigma_2 U_{12} \cos \omega t$$

$$|A_1(t)|^2 = 1 + 2 \sigma_1 U_{11} \sigma_2 U_{12} (\cos \omega t - 1)$$

$$-1 \leq \cos \omega t \leq 1$$

$$-2 \leq \cos \omega t - 1 \leq 0$$

$$-4 \sigma_1 U_{11} \sigma_2 U_{12} \leq 2 \sigma_1 U_{11} \sigma_2 U_{12} (\cos \omega t - 1) \leq 0$$

$$1 - 4 \sigma_1 U_{11} \sigma_2 U_{12} \leq 1 + 2 \sigma_1 U_{11} \sigma_2 U_{12} (\cos \omega t - 1) \leq 1$$

$$1 - 4 \sigma_1 U_{11} \sigma_2 U_{12} \leq |A_1(t)|^2 \leq 1$$

$$\Rightarrow \phi = \text{maximum transfer percentage} = 4 \sigma_1 U_{11} \sigma_2 U_{12}$$