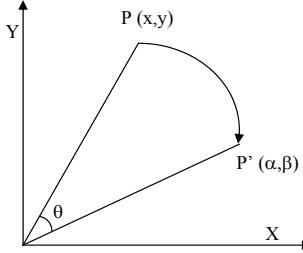


# 1 Transformacions de simetria de l'Hamiltonià

**Teorema** (Heine p.18): El conjunt de totes les transformacions  $\mathcal{O}_R$  que deixen invariant l'Hamiltonià d'un sistema formen un grup<sup>1</sup> isomorf al grup de les transformacions  $R$  que deixen el sistema invariant.

**Exemple:**  $\mathcal{H} = -\frac{1}{2} \left( \frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{\partial^2}{\partial y^2} \right)$  amb les transformacions  $R_z(\theta)$  que tranformen les coordenades del sistema des de  $(x, y)$  fins  $(\alpha, \beta)$ . Des de la figura,

$$(xy) = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \end{pmatrix} \rightarrow \begin{cases} \frac{\partial x}{\partial \alpha} = \cos \theta & \frac{\partial x}{\partial \beta} = -\sin \theta \\ \frac{\partial y}{\partial \alpha} = \sin \theta & \frac{\partial y}{\partial \beta} = \cos \theta \end{cases} \quad (1)$$



Definim l'acció de  $\mathcal{O}_{R_z}(\theta)$  sobre  $\mathcal{H}$  per la substitució de  $(x, y)$  per  $(\alpha, \beta)$  en l'esmentat operador.

Tenim doncs que  $\mathcal{O}_{R_z}(\theta)[\mathcal{H}(x, y)] = \mathcal{H}(\alpha, \beta)$ . L'Hamiltonià és invariant si  $\mathcal{H}(\alpha, \beta) = \mathcal{H}(x, y)$ .

Per comprovar l'invariança escrivim  $(\alpha, \beta)$  en termes de  $(x, y)$ :

$$\begin{aligned} \frac{\partial}{\partial \alpha} &= \frac{\partial x}{\partial \alpha} \frac{\partial}{\partial x} + \frac{\partial y}{\partial \alpha} \frac{\partial}{\partial y} = \cos \theta \frac{\partial}{\partial x} + \sin \theta \frac{\partial}{\partial y}; \\ \frac{\partial^2}{\partial \alpha^2} &= \frac{\partial}{\partial \alpha} \frac{\partial}{\partial \alpha} = \frac{\partial x}{\partial \alpha} \frac{\partial(\cos \theta \frac{\partial}{\partial x} + \sin \theta \frac{\partial}{\partial y})}{\partial x} + \frac{\partial y}{\partial \alpha} \frac{\partial(\cos \theta \frac{\partial}{\partial x} + \sin \theta \frac{\partial}{\partial y})}{\partial y} \\ &\rightarrow \frac{\partial^2}{\partial \alpha^2} = \cos^2 \theta \frac{\partial^2}{\partial x^2} + 2 \cos \theta \sin \theta \frac{\partial^2}{\partial x \partial y} + \sin^2 \theta \frac{\partial^2}{\partial y^2}; \\ \frac{\partial^2}{\partial \beta^2} &= \sin^2 \theta \frac{\partial^2}{\partial x^2} - 2 \cos \theta \sin \theta \frac{\partial^2}{\partial x \partial y} + \cos^2 \theta \frac{\partial^2}{\partial y^2} \\ \rightarrow \frac{\partial^2}{\partial \alpha^2} + \frac{\partial^2}{\partial \beta^2} &= (\cos^2 \theta + \sin^2 \theta) \left( \frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{\partial^2}{\partial y^2} \right) = \frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{\partial^2}{\partial y^2}; \\ &\rightarrow \mathcal{H}(\alpha, \beta) = \mathcal{H}(x, y). \end{aligned}$$

o, el que és el mateix,  $\mathcal{O}_{R_z}(\theta)[\mathcal{H}(x, y)] = \mathcal{H}(x, y)$ , on  $\mathcal{O}_{R_z}(\theta)$  opera de la manera que hem definit abans.

Podíem alternativament partir de  $\mathcal{H}\Psi = E\Psi$  i operar a esquerra:  $\mathcal{O}_R \mathcal{H}\Psi = E\mathcal{O}_R \Psi$ . Com  $\mathcal{O}_R^{-1}\mathcal{O}_R = 1$  podem escriure  $\mathcal{O}_R \mathcal{H} \mathcal{O}_R^{-1} \mathcal{O}_R \Psi = E\mathcal{O}_R \Psi$ , definir  $\Phi = \mathcal{O}_R \Psi$  i  $\mathcal{H}' = \mathcal{O}_R \mathcal{H} \mathcal{O}_R^{-1}$ , on  $\mathcal{H}'$  és l'Hamiltonià en termes del sistema de coordenades transformat, i concloure que  $\mathcal{H}'\Phi = E\Phi$ .

Si resulta que  $[\mathcal{H}, \mathcal{O}_R] = 0$ , aleshores  $\mathcal{H}\mathcal{O}_R = \mathcal{O}_R\mathcal{H}$  i per tant  $\mathcal{O}_R \mathcal{H} \mathcal{O}_R^{-1} = \mathcal{H}$ . En altres paraules,  $\mathcal{H}$  és invariant sota  $\mathcal{O}_R$  si i únicament si commuta amb ell. En tal cas, el generador infinitesimal de la transformació és una constant de moviment. Per exemple, si  $[\mathcal{H}, \mathcal{O}_{R_z}(\theta)] = 0$ , on  $\mathcal{O}_{R_z}(\theta) = e^{-i\theta \hat{L}_z}$ , aleshores la component  $z$  del moment angular  $\hat{L}_z$  és una constant de moviment.

<sup>1</sup>Aquest pot ser un *ray group*. La diferència entre un grup ordinari i un grup ray és que mentre que en el grup ordinari  $R \cdot S = T$  en el ray  $\mathcal{O}_R \cdot \mathcal{O}_S = e^{i\phi(R, S)} \mathcal{O}_{R \cdot S}$ , on  $\phi(R, S)$  és una fase el valor de la qual ve determinada per  $R$  i  $S$ .