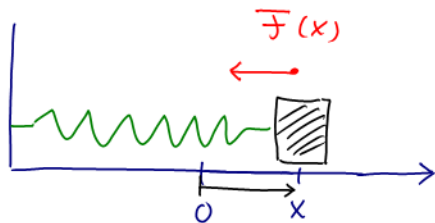


Beispiele / Ausblick: Lineare Abbildungen in der Physik

Mechanik: Schwingungen um Gleichgewichtslagen

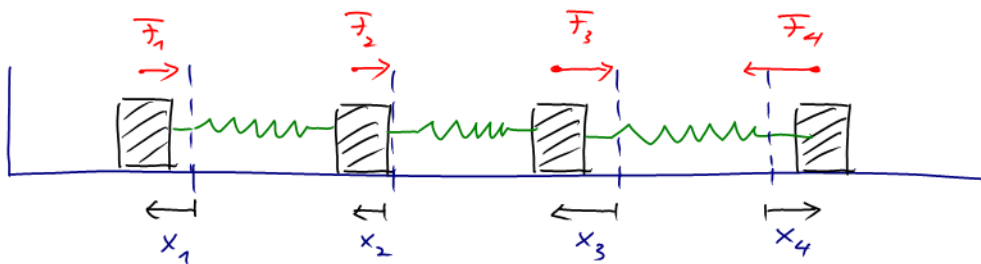
d=1:



$$F(x) = -h x$$

Kraft ist lineare Fkt. der Auslenkung x

d=4:



$$\vec{F} = \begin{pmatrix} F_1 \\ \vdots \\ F_4 \end{pmatrix}$$

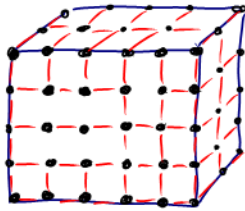
$$x = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_4 \end{pmatrix}$$

$$\vec{F} = -k x$$

mit Linearen Abb. $k: \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^4$

$$x \mapsto h \begin{pmatrix} x_1 - x_2 \\ 2x_2 - x_1 - x_3 \\ 2x_3 - x_2 - x_4 \\ x_4 - x_3 \end{pmatrix}$$

$$d \approx 10^{23}$$



$$\vec{F} = (\vec{F}_1, \vec{F}_2, \dots, \vec{F}_N) \in \mathbb{R}^{3N}$$

$$\vec{x} = (\vec{u}_1, \vec{u}_2, \dots, \vec{u}_N) \in \mathbb{R}^{3N}$$

$$\vec{F} = -K\vec{x}$$

mit linearer Abb. $K: \mathbb{R}^{3N} \rightarrow \mathbb{R}^{3N}$
 $\vec{x} \mapsto \dots$

unabhängig vom d :

Schwingungsfrequenzen und -moden ergeben sich aus (*)

Eigenwerte und Eigenvektoren der linearen Abb. K !

(*) : später; spätestens in TP1 (Mechanik) !

Elektrodynamik: elektromagnetische Wellen (im Vakuum)

elektromag. Potentiale $\varphi(\vec{r}, t)$ und $\vec{A}(\vec{r}, t)$ ($\rightarrow \vec{E}, \vec{B}$)

genügen Wellengleichung

$$\square \varphi = 0, \quad \square \vec{A} = 0$$

\square = D'Alembert-Operator

\equiv lineare Abb.: $f \mapsto \square f := \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2 f}{\partial t^2} - \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} - \frac{\partial^2 f}{\partial y^2} - \frac{\partial^2 f}{\partial z^2}$



Kern \square ist UVR $\hat{=}$

Superpositionsprinzip:

$$\varphi_1(\vec{r}, t), \varphi_2(\vec{r}, t)$$

$$\rightarrow \varphi_1(\vec{r}, t) + \varphi_2(\vec{r}, t)$$

Quantenmechanik

q.-m. Zustandsraum $\stackrel{!}{=} \text{komplexer } \underline{\text{Vektorraum}} \quad (\mathcal{H})$

$\rightsquigarrow \left. \begin{array}{l} v \text{ Zustand} \\ u \text{ Zustand} \end{array} \right\} \Rightarrow \boxed{v + u \text{ auch Zustand !!}}$
↑
Superposition von v und u

Beispiel: $v = \text{Spin-up} : \uparrow$
 $u = \text{Spin-down} : \downarrow$ $\rightarrow v + u = \uparrow + \downarrow$ ✓

berühmt-berücksichtigt:

$v = \text{lebendige Katze} : \text{🐱}$
 $u = \text{tote Katze} : \text{🐱}$ $\rightarrow v + u = \text{"Schwängers Katze"} :$
 $\text{🐱} + \text{🐱} \quad (!?!)$

q. m. Zeitentwicklung (Dynamik) :

Zustand zur Zeit $t=0$:

$$\psi_0$$

$$\xrightarrow{U_t}$$

Zustand zur Zeit $t > 0$:

$$\psi(t) = \underline{U_t} \psi_0$$

U_t : Zeitentwicklungsoperator = lineare Abb. $\mathcal{H} \rightarrow \mathcal{H}$

"Problem" : $\psi + u \xrightarrow{t} U_t(\psi + u) = U_t\psi + U_t u$

↑ Superposition bleibt Superposition !

(Linearität von U_t !)

Gilt auch für Schrödingersätze !?!

→ QM I, QM II : Dekohärenz (~ Zeh, 1970) ...