

Határozatlansági relációk származtatása az állapotter geometriájából

Lovas Attila

BME TTK Matematikus MSc. 1. évf.

2012. november 14.

Határozatlansági
relációk
származtatása
az állapotter
geometriájából

Lovas Attila



Tartalom

Bevezetés

XXI. századi
eredmények

Újabb
eredmények

Összefoglalás

Hivatkozások

Vázlat:

- Történeti áttekintés
- Nemkommutatív (kvantum) valószínűségelmélet
- Az állapottér geometriája:
 - Az állapottér mint Riemann-sokaság
 - Kvantum Fisher információk
- A kvantum kovariancia mint lehetséges alsó becslés
- Szimmetrizált és antiszimmetrizált f -kovariancia
- Az általános határozatlansági reláció
- Összefoglalás

Határozatlansági
relációk
származtatása
az állapottér
geometriájából

Lovas Attila



Tartalom

Bevezetés

XXI. századi
eredmények

Újabb
eredmények

Összefoglalás

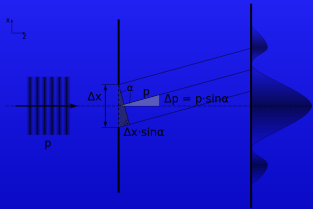
Hivatkozások

Werner Heisenberg (1927).



$$\Delta x \cdot \Delta p \approx h$$

- Δx [m] a hely mérés bizonytalansága.
- Δp [$\frac{\text{kg}\cdot\text{m}}{\text{s}}$] az impulzus mérés bizonytalansága.
- $h \approx 6,626 \cdot 10^{-34} \text{ J}\cdot\text{s}$ a Planck-állandó.



Határozatlansági-*elv*

Képek forrása:

<http://de.wikipedia.org/wiki/Unbestimmtheitsrelation>

Határozatlansági
relációk
származtatása
az állapotér
geometriájából

Lovas Attila



Tartalom

Bevezetés

XXI. századi
eredmények

Újabb
eredmények

Összefoglalás

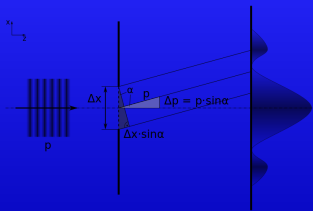
Hivatkozások

Werner Heisenberg (1927).



$$\Delta x \cdot \Delta p \approx h$$

- Δx [m] a hely mérés bizonytalansága.
- Δp [$\frac{\text{kg}\cdot\text{m}}{\text{s}}$] az impulzus mérés bizonytalansága.
- $h \approx 6,626 \cdot 10^{-34} \text{ J} \cdot \text{s}$ a Planck-állandó.



Határozatlansági-*elv*

Képek forrása:

<http://de.wikipedia.org/wiki/Unbestimmtheitsrelation>

Határozatlansági
relációk
származtatása
az állapottér
geometriájából

Lovas Attila



Tartalom

Bevezetés

XXI. századi
eredmények

Újabb
eredmények

Összefoglalás

Hivatkozások

E. H. Kennard, Hermann Weyl (1927).

– Alsó becslés a hely és az impulzus szórásának (σ_x, σ_p) szorzatára.

$$\sigma_x \cdot \sigma_p \geq \frac{h}{4\pi} = \frac{\hbar}{2}$$

Robertson (1929).

– Általánosítás tetszőleges fizikai mennyiségekre.

Ervin Schrödinger (1930).

⇒ Nemkommutatív valószínűségelmélet.

Határozatlansági
relációk
származtatása
az állapotter
geometriájából

Lovas Attila



Tartalom

Bevezetés

XXI. századi
eredmények

Újabb
eredmények

Összefoglalás

Hivatkozások

E. H. Kennard, Hermann Weyl (1927).

– Alsó becslés a hely és az impulzus szórásának (σ_x, σ_p) szorzatára.

$$\sigma_x \cdot \sigma_p \geq \frac{h}{4\pi} = \frac{\hbar}{2}$$

Ez már korrekt tétel!

Robertson (1929).

– Általánosítás tetszőleges fizikai mennyiségekre.

Ervin Schrödinger (1930).

⇒ Nemkommutatív valószínűségelmélet.

Határozatlansági
relációk
származtatása
az állapotter
geometriájából

Lovas Attila



Tartalom

Bevezetés

XXI. századi
eredmények

Újabb
eredmények

Összefoglalás

Hivatkozások

E. H. Kennard, Hermann Weyl (1927).

– Alsó becslés a hely és az impulzus szórásának (σ_x, σ_p) szorzatára.

$$\sigma_x \cdot \sigma_p \geq \frac{h}{4\pi} = \frac{\hbar}{2}$$

Ez már korrekt tétel!

Robertson (1929).

– Általánosítás tetszőleges fizikai mennyiségekre.

Ervin Schrödinger (1930).

⇒ Nemkommutatív valószínűségelmélet.

Határozatlansági
relációk
származtatása
az állapotter
geometriájából

Lovas Attila



Tartalom

Bevezetés

XXI. századi
eredmények

Újabb
eredmények

Összefoglalás

Hivatkozások

E. H. Kennard, Hermann Weyl (1927).

– Alsó becslés a hely és az impulzus szórásának (σ_x, σ_p) szorzatára.

$$\sigma_x \cdot \sigma_p \geq \frac{h}{4\pi} = \frac{\hbar}{2}$$

Ez már korrekt tétel!

Robertson (1929).

– Általánosítás tetszőleges fizikai mennyiségekre.

Ervin Schrödinger (1930).

⇒ Nemkommutatív valószínűségelmélet.

Határozatlansági
relációk
származtatása
az állapotter
geometriájából

Lovas Attila



Tartalom

Bevezetés

XXI. századi
eredmények

Újabb
eredmények

Összefoglalás

Hivatkozások

\mathcal{H}_n egy rögzített, n -dimenziós Hilbert-tér.

1. Az állapottér (sűrűség mátrixok)

$$\mathcal{M}_{n,sa}^{(1)} := \{D \mid D \in \text{Lin}(\mathcal{H}_n), D \geq 0, D = D^+, \text{Tr}(D) = 1\}.$$

2. Fizikai mennyiségek avagy abszervábilisek

3. Extremális pontok: tisztán állapotok

4. Skaláris szorzat az állapottéren

$$(A, B) \mapsto \text{Tr}(DAB).$$

Határozatlansági
relációk
származtatása
az állapottér
geometriájából

Lovas Attila



Tartalom

Bevezetés

XXI. századi
eredmények

Újabb
eredmények

Összefoglalás

Hivatkozások

\mathcal{H}_n egy rögzített, n -dimenziós Hilbert-tér.

1. Az állapottér (sűrűség mátrixok)

$$\mathcal{M}_{n,sa}^{(1)} := \{D \mid D \in \text{Lin}(\mathcal{H}_n), D \geq 0, D = D^+, \text{Tr}(D) = 1\}.$$

2. Fizikai mennyiségek avagy obszervábilisek

$$\mathcal{M}_{n,sa} := \{D \mid D \in \text{Lin}(\mathcal{H}_n), D = D^+\}.$$

3. Extremális pontok: tisztán állapotok

4. Skaláris szorzat az állapottéren

$$(A, B) \mapsto \text{Tr}(DAB).$$

Határozatlansági
relációk
származtatása
az állapottér
geometriájából

Lovas Attila



Tartalom

Bevezetés

XXI. századi
eredmények

Újabb
eredmények

Összefoglalás

Hivatkozások

\mathcal{H}_n egy rögzített, n -dimenziós Hilbert-tér.

1. Az állapottér (sűrűség mátrixok)

$$\mathcal{M}_{n,sa}^{(1)} := \{D \mid D \in \text{Lin}(\mathcal{H}_n), D \geq 0, D = D^+, \text{Tr}(D) = 1\}.$$

2. Fizikai mennyiségek avagy obszervábilisek

$$\mathcal{M}_{n,sa} := \{D \mid D \in \text{Lin}(\mathcal{H}_n), D = D^+\}.$$

3. Extremális pontok: *tiszta állapotok*.

4. Skaláris szorzat az állapottéren

$$(A, B) \mapsto \text{Tr}(DAB).$$

Határozatlansági
relációk
származtatása
az állapottér
geometriájából

Lovas Attila



Tartalom

Bevezetés

XXI. századi
eredmények

Újabb
eredmények

Összefoglalás

Hivatkozások

\mathcal{H}_n egy rögzített, n -dimenziós Hilbert-tér.

1. Az állapottér (sűrűség mátrixok)

$$\mathcal{M}_{n,sa}^{(1)} := \{D \mid D \in \text{Lin}(\mathcal{H}_n), D \geq 0, D = D^+, \text{Tr}(D) = 1\}.$$

2. Fizikai mennyiségek avagy obszervábilisek

$$\mathcal{M}_{n,sa} := \{D \mid D \in \text{Lin}(\mathcal{H}_n), D = D^+\}.$$

3. Extremális pontok: *tiszta állapotok*.

4. Skaláris szorzat az állapottéren

$$(A, B) \mapsto \text{Tr}(DAB).$$

Határozatlansági
relációk
származtatása
az állapottér
geometriájából

Lovas Attila



Tartalom

Bevezetés

XXI. századi
eredmények

Újabb
eredmények

Összefoglalás

Hivatkozások

Az A fizikai mennyiség *várható értéke* a D állapotban

$$\mathbb{E}_D A := \text{Tr}(DA).$$

„Cov(X, Y) = $\mathbb{E}(XY) - \mathbb{E}X\mathbb{E}Y$ ”

$$\text{Cov}_D^s(A, B) := \frac{\text{Tr}(DAB) + \text{Tr}(DBA)}{2} - \text{Tr}(DA)\text{Tr}(DB).$$

Az A fizikai mennyiség *varianciája* a D állapotban

$$\text{Var}_D(A) := \text{Cov}_D^s(A, A).$$

Határozatlansági
relációk
származtatása
az állapottér
geometriájából

Lovas Attila



Tartalom

Bevezetés

XXI. századi
eredmények

Újabb
eredmények

Összefoglalás

Hivatkozások

Az A fizikai mennyiség *várható értéke* a D állapotban

$$\mathbb{E}_D A := \text{Tr}(DA).$$

$$\text{„Cov}(X, Y) = \mathbb{E}(XY) - \mathbb{E}X\mathbb{E}Y\text{”}$$

$$\text{Cov}_D^s(A, B) := \frac{\text{Tr}(DAB) + \text{Tr}(DBA)}{2} - \text{Tr}(DA)\text{Tr}(DB).$$

Az A fizikai mennyiség *varianciája* a D állapotban

$$\text{Var}_D(A) := \text{Cov}_D^s(A, A).$$

Határozatlansági
relációk
származtatása
az állapottér
geometriájából

Lovas Attila



Tartalom

Bevezetés

XXI. századi
eredmények

Újabb
eredmények

Összefoglalás

Hivatkozások

Az A fizikai mennyiség *várható értéke* a D állapotban

$$\mathbb{E}_D A := \text{Tr}(DA).$$

$$\text{„Cov}(X, Y) = \mathbb{E}(XY) - \mathbb{E}X\mathbb{E}Y\text{”}$$

Definíció: Az A és B fizikai mennyiségek *kovarianciája* a D állapotban

$$\text{Cov}_D^s(A, B) := \frac{\text{Tr}(DAB) + \text{Tr}(DBA)}{2} - \text{Tr}(DA)\text{Tr}(DB).$$

Az A fizikai mennyiség *varianciája* a D állapotban

$$\text{Var}_D(A) := \text{Cov}_D^s(A, A).$$

Határozatlansági
relációk
származtatása
az állapotter
geometriájából

Lovas Attila



Tartalom

Bevezetés

XXI. századi
eredmények

Újabb
eredmények

Összefoglalás

Hivatkozások

A Schrödinger-egyenlőtlenség (1930).

– A és B fizikai mennyiségek, D pedig egy állapot

$$\text{Var}_D(A)\text{Var}_D(B) \geq \frac{1}{4}|\text{Tr}(D[A, B])|^2 + \text{Cov}_D(A, B)^2.$$

$$\begin{aligned} & \det \begin{pmatrix} \text{Cov}_D(A, A) & \text{Cov}_D(A, B) \\ \text{Cov}_D(B, A) & \text{Cov}_D(B, B) \end{pmatrix} \\ & \geq \det \begin{pmatrix} -\frac{i}{2} \text{Tr}(D[A, A]) & -\frac{i}{2} \text{Tr}(D[A, B]) \\ -\frac{i}{2} \text{Tr}(D[B, A]) & -\frac{i}{2} \text{Tr}(D[B, B]) \end{pmatrix}. \end{aligned}$$

Határozatlansági
relációk
származtatása
az állapottér
geometriájából

Lovas Attila



Tartalom

Bevezetés

XXI. századi
eredmények

Újabb
eredmények

Összefoglalás

Hivatkozások



A Schrödinger-egyenlőtlenség (1930).

– A és B fizikai mennyiségek, D pedig egy állapot

$$\text{Var}_D(A)\text{Var}_D(B) \geq \frac{1}{4}|\text{Tr}(D[A, B])|^2 + \text{Cov}_D(A, B)^2.$$

– Egy általánosításra alkalmasabb forma

$$\det \begin{pmatrix} \text{Cov}_D^s(A, A) & \text{Cov}_D^s(A, B) \\ \text{Cov}_D^s(B, A) & \text{Cov}_D^s(B, B) \end{pmatrix} \geq \\ \geq \det \begin{pmatrix} -\frac{i}{2} \text{Tr}(D[A, A]) & -\frac{i}{2} \text{Tr}(D[A, B]) \\ -\frac{i}{2} \text{Tr}(D[B, A]) & -\frac{i}{2} \text{Tr}(D[B, B]) \end{pmatrix}.$$

Tartalom

Bevezetés

XXI. századi
eredmények

Újabb
eredmények

Összefoglalás

Hivatkozások



A Robertson-féle általánosítás (1934).

$\{A_k\}_{k=1}^N$ véges sok fizikai mennyiség, D állapot

$$\begin{aligned} \Rightarrow \det \left([\text{Cov}_D^s(A_k, A_l)]_{k,l=1,\dots,N} \right) &\geq \\ &\geq \det \left(\left[-\frac{i}{2} \text{Tr}(D[A_k, A_l]) \right]_{k,l=1,\dots,N} \right). \end{aligned}$$

Tartalom

Bevezetés

XXI. századi
eredmények

Újabb
eredmények

Összefoglalás

Hivatkozások

$\mathcal{M}_{n,sa}^{(1)} \subseteq \mathbb{R}^{n^2} \Rightarrow$ Az állapottér belseje

$$\mathcal{M}_{n,sa}^{(1)+} := \text{Int} \left(\mathcal{M}_{n,sa}^{(1)} \right).$$

- Nyílt halmaz az \mathbb{R}^{n^2} térben.
- Sima sokasággá tehető.
- Érintőtere egy D pontban

$$T_D \mathcal{M}_{n,sa}^{(1)+} \cong \mathcal{M}_{n,sa}^{(0)} := \{A \mid A \in \mathcal{M}_{n,sa}, \text{Tr}(A) = 0\}.$$

Határozatlansági
relációk
származtatása
az állapottér
geometriájából

Lovas Attila



Tartalom

Bevezetés

XXI. századi
eredmények

Újabb
eredmények

Összefoglalás

Hivatkozások

Az $f : \mathbb{R}^+ \rightarrow \mathbb{R}$ operátormonoton függvény

– *szimmetrikus*, ha

$$f(x) = xf\left(\frac{1}{x}\right)$$

– *normált*, ha $f(1) = 1$.

– Két fontos részhalmaz:

$$\mathcal{F}_{op}^{(r)} = \{f \in \mathcal{F}_{op} \mid f(0) \neq 0\}$$

$$\mathcal{F}_{op}^{(n)} = \{f \in \mathcal{F}_{op} \mid f(0) = 0\}.$$

Határozatlansági
relációk
származtatása
az állapottér
geometriájából

Lovas Attila



Tartalom

Bevezetés

XXI. századi
eredmények

Újabb
eredmények

Összefoglalás

Hivatkozások

Definíció: Egy $m : \text{Lin}(\mathcal{H}_n)^+ \times \text{Lin}(\mathcal{H}_n)^+ \rightarrow \text{Lin}(\mathcal{H}_n)^+$ folytonos függvény *mátrixközép*, ha

i. $m(A, A) = A$,

ii. $m(A, B) = m(B, A)$,

iii. $A \leq B \Rightarrow A \leq m(A, B) \leq B$,

iv. $(\forall P \in \text{Lin}(\mathcal{H}_n)) \quad Pm(A, B)P^* \leq (PAP^*, PBP^*)$.

Jelölés: \mathcal{M}_{op}

$$A \nabla B := \frac{1}{2}(A + B)$$

$$A \# B := A^{\frac{1}{2}}(A^{-\frac{1}{2}}BA^{-\frac{1}{2}})^{\frac{1}{2}}B^{\frac{1}{2}}$$

$$A ! B := 2(A^{-1} + B^{-1})^{-1}$$

Határozatlansági
relációk
származtatása
az állapotter
geometriájából

Lovas Attila



Tartalom

Bevezetés

XXI. századi
eredmények

Újabb
eredmények

Összefoglalás

Hivatkozások

Definíció: Egy $m : \text{Lin}(\mathcal{H}_n)^+ \times \text{Lin}(\mathcal{H}_n)^+ \rightarrow \text{Lin}(\mathcal{H}_n)^+$ folytonos függvény *mátrixközép*, ha

i. $m(A, A) = A$,

ii. $m(A, B) = m(B, A)$,

iii. $A \leq B \Rightarrow A \leq m(A, B) \leq B$,

iv. $(\forall P \in \text{Lin}(\mathcal{H}_n)) \quad Pm(A, B)P^* \leq (PAP^*, PBP^*)$.

Jelölés: \mathcal{M}_{op}

$$A \nabla B := \frac{1}{2}(A + B)$$

$$A \# B := A^{\frac{1}{2}}(A^{-\frac{1}{2}}BA^{-\frac{1}{2}})B^{\frac{1}{2}}$$

$$A!B := 2(A^{-1} + B^{-1})^{-1}$$

Határozatlansági
relációk
származtatása
az állapotter
geometriájából

Lovas Attila



Tartalom

Bevezetés

XXI. századi
eredmények

Újabb
eredmények

Összefoglalás

Hivatkozások

Petz osztályozási tétele

A *Monoton metrikacsaládok* és a szimmetrikus, normált operátormonoton függvények 1-1 megfeleltetésben állnak egymással.

$$(\forall D \in \mathcal{M}_{n,sa}^{(1)+})(\forall A \in \mathcal{M}_{n,sa}^{(0)})$$

$$L_{n,D}(A) := DA \quad R_{n,D} := AD$$

$$\langle A, B \rangle_{D,f} = \text{Tr} \left[A \circ \left(R_{n,D}^{\frac{1}{2}} f(L_{n,D} R_{n,D}^{-1}) R_{n,D}^{\frac{1}{2}} \right)^{-1} \circ B \right]$$

$\langle \cdot, \cdot \rangle_{D,f}$ radiálisan kiterjed a $\partial \mathcal{M}_{n,sa}^{(1)}$ peremre $\Leftrightarrow f(0) \neq 0$

Határozatlansági
relációk
származtatása
az állapotter
geometriájából

Lovas Attila



Tartalom

Bevezetés

XXI. századi
eredmények

Újabb
eredmények

Összefoglalás

Hivatkozások

Petz osztályozási tétele

A *Monoton metrikacsaládok* és a szimmetrikus, normált operátormonoton függvények 1-1 megfeleltetésben állnak egymással.

$$(\forall D \in \mathcal{M}_{n,sa}^{(1)+})(\forall A \in \mathcal{M}_{n,sa}^{(0)})$$

$$L_{n,D}(A) := DA \quad R_{n,D} := AD$$

$$\langle A, B \rangle_{D,f} = \text{Tr} \left[A \circ \left(R_{n,D}^{\frac{1}{2}} f(L_{n,D} R_{n,D}^{-1}) R_{n,D}^{\frac{1}{2}} \right)^{-1} \circ B \right]$$

$\langle \cdot, \cdot \rangle_{D,f}$ radiálisan kiterjed a $\partial \mathcal{M}_{n,sa}^{(1)}$ peremre $\Leftrightarrow f(0) \neq 0$

Határozatlansági
relációk
származtatása
az állapotter
geometriájából

Lovas Attila



Tartalom

Bevezetés

XXI. századi
eredmények

Újabb
eredmények

Összefoglalás

Hivatkozások

Definíció: Ha $f \in \mathcal{F}_{op}^{(r)}$ függvény, akkor

$$\text{Cov}_{D,f}^{as}(A, B) := \frac{f(0)}{2} \langle i[D, A], i[D, B] \rangle_{D,f}.$$

Tétel (Gibilisco): Ha $\{A_k\}_{k=1}^N \subseteq \mathcal{M}_{n,op}$ obszervábilisek,
akkor a kovarianciamatrix determinánsa

$$\geq \det \left([\text{Cov}_{D,f}^{as}(A_k, A_l)]_{k,l=1,\dots,N} \right).$$

- Luo, Zhang (2004), $N = 2$, Wigner-Yanase metrika.
- Gibilisco, Imperato, Isola (2007), $N = 3$, általános f .

Határozatlansági
relációk
származtatása
az állapotter
geometriájából

Lovas Attila



Tartalom

Bevezetés

XXI. századi
eredmények

Újabb
eredmények

Összefoglalás

Hivatkozások

Definíció: Ha $f \in \mathcal{F}_{op}^{(r)}$ függvény, akkor

$$\text{Cov}_{D,f}^{as}(A, B) := \frac{f(0)}{2} \langle i[D, A], i[D, B] \rangle_{D,f}.$$

Tétel (Gibilisco): Ha $\{A_k\}_{k=1}^N \subseteq \mathcal{M}_{n,sa}$ obszervábilisek,
 $D \in \mathcal{M}_{n,sa}^{(1)}$ egy állapot, $f \in \mathcal{F}_{op}^{(r)}$ függvény, akkor

$$\begin{aligned} \det([\text{Cov}_D^s(A_k, A_l)]_{k,l=1,\dots,N}) &\geq \\ &\geq \det([\text{Cov}_{D,f}^{as}(A_k, A_l)]_{k,l=1,\dots,N}). \end{aligned}$$

- Luo, Zhang (2004), $N = 2$, Wigner-Yanase metrika.
- Gibilisco, Imperato, Isola (2007), $N = 3$, általános f .

Határozatlansági
relációk
származtatása
az állapotter
geometriájából

Lovas Attila



Tartalom

Bevezetés

XXI. századi
eredmények

Újabb
eredmények

Összefoglalás

Hivatkozások

Definíció: Ha $f \in \mathcal{F}_{op}^{(r)}$ függvény, akkor

$$\text{Cov}_{D,f}^{as}(A, B) := \frac{f(0)}{2} \langle i[D, A], i[D, B] \rangle_{D,f}.$$

Tétel (Gibilisco): Ha $\{A_k\}_{k=1}^N \subseteq \mathcal{M}_{n,sa}$ obszervábilisek,
 $D \in \mathcal{M}_{n,sa}^{(1)}$ egy állapot, $f \in \mathcal{F}_{op}^{(r)}$ függvény, akkor

$$\begin{aligned} \det([\text{Cov}_D^s(A_k, A_l)]_{k,l=1,\dots,N}) &\geq \\ &\geq \det([\text{Cov}_{D,f}^{as}(A_k, A_l)]_{k,l=1,\dots,N}). \end{aligned}$$

- Luo, Zhang (2004), $N = 2$, Wigner-Yanase metrika.
- Gibilisco, Imperato, Isola (2007), $N = 3$, általános f .

Határozatlansági
relációk
származtatása
az állapotter
geometriájából

Lovas Attila



Tartalom

Bevezetés

XXI. századi
eredmények

Újabb
eredmények

Összefoglalás

Hivatkozások

Tétel (Gibilisco): Ha $\{A_k\}_{k=1}^N \subseteq \mathcal{M}_{n,sa}$ obszervábilisek,
 $D \in \mathcal{M}_{n,sa}^{(1)}$ egy állapot és $f, g \in \mathcal{F}_{op}^{(r)}$ operátormonoton
függvények, akkor

$$(\forall x \in \mathbb{R}^+) \quad \frac{f(0)}{f(x)} \geq \frac{g(0)}{g(x)}$$

\Downarrow

$$\det([\text{Cov}_{D,f}^{as}(A_k, A_l)]_{k,l=1,\dots,N}) \geq \\ \geq \det([\text{Cov}_{D,g}^{as}(A_k, A_l)]_{k,l=1,\dots,N}).$$

Határozatlansági
relációk
származtatása
az állapottér
geometriájából

Lovas Attila



Tartalom

Bevezetés

XXI. századi
eredmények

Újabb
eredmények

Összefoglalás

Hivatkozások

Számolást könnyítő feltevések:

I. Fizikai mennyiségek centráltak: $\mathbb{E}_D A = 0$.

II. A D sűrűségoperátor mátrixa diagonális.

Jelölések:

1. $\{\lambda_k\}_{k=1,\dots,n}$ a $D \in \mathcal{M}_{n,sa}^{(1)}$ sűrűségoperátor mátrixának sajátértékei.
2. Az $\{e_k\}_{k=1,\dots,n}$ vektorrendszer a $\lambda_1, \dots, \lambda_n$ sajátértékhez tartozó sajátvektorokból képzett ortonormált bázis a \mathcal{H}_n Hilbert-téren.

Határozatlansági
relációk
származtatása
az állapottér
geometriájából

Lovas Attila



Tartalom

Bevezetés

XXI. századi
eredmények

Újabb
eredmények

Összefoglalás

Hivatkozások

Tétel: Ha $A, B \in \mathcal{M}_{n,sa}$ fizikai mennyiségek, $D \in \mathcal{M}_{n,sa}^{(1)}$ pedig egy állapot, $f \in \mathcal{F}_{op}^{(r)}$ függvény, akkor

$$\langle A, B \rangle_{D,f} = \sum_{k,l=1}^n A_{kl} B_{lk} \frac{1}{m_f(\lambda_k, \lambda_l)}.$$

Bizonyítás (vázlat):

$$e_i \vee e_j = \frac{1}{2}(e_i + e_j + e_i \wedge e_j), \quad e_i \wedge e_j = \frac{1}{2i}(e_i - e_j - e_i \wedge e_j)$$

2. Riesz–Dunford-féle operátorkalkulus \Rightarrow

$$\langle e_i \wedge e_j, e_k \wedge e_l \rangle_{D,f} = \langle e_i \vee e_j, e_k \wedge e_l \rangle_{D,f} \\ \langle e_i \vee e_j, e_k \vee e_l \rangle_{D,f}.$$

3. A metrika bilineáris.

Határozatlansági
relációk
származtatása
az állapottér
geometriájából

Lovas Attila



Tartalom

Bevezetés

XXI. századi
eredmények

Újabb
eredmények

Összefoglalás

Hivatkozások

Tétel: Ha $A, B \in \mathcal{M}_{n,sa}$ fizikai mennyiségek, $D \in \mathcal{M}_{n,sa}^{(1)}$ pedig egy állapot, $f \in \mathcal{F}_{op}^{(r)}$ függvény, akkor

$$\langle A, B \rangle_{D,f} = \sum_{k,l=1}^n A_{kl} B_{lk} \frac{1}{m_f(\lambda_k, \lambda_l)}.$$

Bizonyítás (vázlat):

1. Legyen $\forall (1 \leq k, l \leq n)$ $[e_i \odot e_j]_{kl} := \delta_{ik} \delta_{jl}$.

$$e_k \vee e_l := \frac{1}{2}(e_k \odot e_l + e_l \odot e_k) \quad e_k \wedge e_l := \frac{1}{2i}(e_k \odot e_l - e_l \odot e_k)$$

2. Riesz–Dunford-féle operátorkalkulus \Rightarrow

$$\begin{aligned} \langle e_i \wedge e_j, e_k \wedge e_l \rangle_{D,f} &= \langle e_i \vee e_j, e_k \wedge e_l \rangle_{D,f} \\ \langle e_i \vee e_j, e_k \vee e_l \rangle_{D,f} &= \end{aligned}$$

3. A metrika bilineáris.

Határozatlansági
relációk
származtatása
az állapottér
geometriájából

Lovas Attila



Tartalom

Bevezetés

XXI. századi
eredmények

Újabb
eredmények

Összefoglalás

Hivatkozások

Tétel: Ha $A, B \in \mathcal{M}_{n,sa}$ fizikai mennyiségek, $D \in \mathcal{M}_{n,sa}^{(1)}$ pedig egy állapot, $f \in \mathcal{F}_{op}^{(r)}$ függvény, akkor

$$\langle A, B \rangle_{D,f} = \sum_{k,l=1}^n A_{kl} B_{lk} \frac{1}{m_f(\lambda_k, \lambda_l)}.$$

Bizonyítás (vázlat):

1. Legyen $\forall (1 \leq k, l \leq n)$ $[e_i \odot e_j]_{kl} := \delta_{ik} \delta_{jl}$.

$$e_k \vee e_l := \frac{1}{2}(e_k \odot e_l + e_l \odot e_k) \quad e_k \wedge e_l := \frac{1}{2i}(e_k \odot e_l - e_l \odot e_k)$$

2. Riesz–Dunford-féle operátorkalkulus \Rightarrow

$$\langle e_i \wedge e_j, e_k \wedge e_l \rangle_{D,f} \quad \langle e_i \vee e_j, e_k \wedge e_l \rangle_{D,f} \\ \langle e_i \vee e_j, e_k \vee e_l \rangle_{D,f}.$$

3. A metrika bilineáris.

Határozatlansági
relációk
származtatása
az állapottér
geometriájából

Lovas Attila



Tartalom

Bevezetés

XXI. századi
eredmények

Újabb
eredmények

Összefoglalás

Hivatkozások

Tétel: Ha $A, B \in \mathcal{M}_{n,sa}$ fizikai mennyiségek, $D \in \mathcal{M}_{n,sa}^{(1)}$ pedig egy állapot, $f \in \mathcal{F}_{op}^{(r)}$ függvény, akkor

$$\langle A, B \rangle_{D,f} = \sum_{k,l=1}^n A_{kl} B_{lk} \frac{1}{m_f(\lambda_k, \lambda_l)}.$$

Bizonyítás (vázlat):

1. Legyen $\forall(1 \leq k, l \leq n) [e_i \odot e_j]_{kl} := \delta_{ik} \delta_{jl}$.

$$e_k \vee e_l := \frac{1}{2}(e_k \odot e_l + e_l \odot e_k) \quad e_k \wedge e_l := \frac{1}{2i}(e_k \odot e_l - e_l \odot e_k)$$

2. Riesz–Dunford-féle operátorkalkulus \Rightarrow

$$\langle e_i \wedge e_j, e_k \wedge e_l \rangle_{D,f} \quad \langle e_i \vee e_j, e_k \wedge e_l \rangle_{D,f} \\ \langle e_i \vee e_j, e_k \vee e_l \rangle_{D,f} .$$

3. A metrika bilineáris.

Határozatlansági
relációk
származtatása
az állapottér
geometriájából

Lovas Attila



Tartalom

Bevezetés

XXI. századi
eredmények

Újabb
eredmények

Összefoglalás

Hivatkozások

Alkalmazások

I. Az antiszimmetrizált (kvantum) f -kovariancia

$$\begin{aligned}\text{Cov}_{D,f}^{as}(A, B) &= \frac{f(0)}{2} \langle i[D, A], i[D, B] \rangle_{D,f} = \\ &= \sum_{k=1}^n \frac{f(0)(\lambda_k - \lambda_l)^2}{2m_f(\lambda_k, \lambda_l)} A_{kl} B_{lk}.\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}\text{Cov}_{D,f}^s(A, B) &= \frac{f(0)}{2} \langle \{D, A\}, \{D, B\} \rangle_{D,f} = \\ &= \sum_{k,l=1}^n \frac{f(0)(\lambda_k + \lambda_l)^2}{2m_f(\lambda_k, \lambda_l)} A_{kl} B_{lk}.\end{aligned}$$

$\{X, Y\} := XY + YX$ az antikommutátor.

Határozatlansági
relációk
származtatása
az állapotter
geometriájából

Lovas Attila



Tartalom

Bevezetés

XXI. századi
eredmények

Újabb
eredmények

Összefoglalás

Hivatkozások

Alkalmazások

I. Az antiszimmetrizált (kvantum) f -kovariancia

$$\begin{aligned}\text{Cov}_{D,f}^{as}(A, B) &= \frac{f(0)}{2} \langle i[D, A], i[D, B] \rangle_{D,f} = \\ &= \sum_{k,l=1}^n \frac{f(0)(\lambda_k - \lambda_l)^2}{2m_f(\lambda_k, \lambda_l)} A_{kl} B_{lk}.\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}\text{Cov}_{D,f}^s(A, B) &= \frac{f(0)}{2} \langle \{D, A\}, \{D, B\} \rangle_{D,f} = \\ &= \sum_{k,l=1}^n \frac{f(0)(\lambda_k + \lambda_l)^2}{2m_f(\lambda_k, \lambda_l)} A_{kl} B_{lk}.\end{aligned}$$

$\{X, Y\} := XY + YX$ az antikommutátor.

Határozatlansági
relációk
származtatása
az állapotter
geometriájából

Lovas Attila



Tartalom

Bevezetés

XXI. századi
eredmények

Újabb
eredmények

Összefoglalás

Hivatkozások

Alkalmazások

I. Az antiszimmetrizált (kvantum) f -kovariancia

$$\begin{aligned}\text{Cov}_{D,f}^{as}(A, B) &= \frac{f(0)}{2} \langle i[D, A], i[D, B] \rangle_{D,f} = \\ &= \sum_{k,l=1}^n \frac{f(0)(\lambda_k - \lambda_l)^2}{2m_f(\lambda_k, \lambda_l)} A_{kl} B_{lk}.\end{aligned}$$

II. A szimmetrizált f -kovariancia

$$\begin{aligned}\text{Cov}_{D,f}^s(A, B) &= \frac{f(0)}{2} \langle \{D, A\}, \{D, B\} \rangle_{D,f} = \\ &= \sum_{k,l=1}^n \frac{f(0)(\lambda_k + \lambda_l)^2}{2m_f(\lambda_k, \lambda_l)} A_{kl} B_{lk}.\end{aligned}$$

$\{X, Y\} := XY + YX$ az antikommutátor.

Határozatlansági
relációk
származtatása
az állapotér
geometriájából

Lovas Attila



Tartalom

Bevezetés

XXI. századi
eredmények

Újabb
eredmények

Összefoglalás

Hivatkozások

A szimmetrizált f -kovariancia az

$$f = \frac{1+x}{2}$$

speciális esetben

$$\text{Cov}_{D,f}^s(A, B) = \sum_{k,l=1}^n \frac{\lambda_k + \lambda_l}{2} A_{kl} B_{lk}.$$

Ez nem más, mint $\text{Cov}_D^s(A, B)$!

Határozatlansági
relációk
származtatása
az állapottér
geometriájából

Lovas Attila



Tartalom

Bevezetés

XXI. századi
eredmények

Újabb
eredmények

Összefoglalás

Hivatkozások

Állítás: Ha $g : \mathbb{R}^+ \times \mathbb{R}^+ \rightarrow \mathbb{R}^+$ szimmetrikus sima függvény, akkor

$$(D, A, B) \mapsto \mathbf{Cov}_{D,g}(A, B) := \sum_{k,l=1}^n g(\lambda_k, \lambda_l) A_{kl} B_{lk}$$

Riemann-metrika.

Lemma: Ha $A, B \in \mathbb{R}^{n \times n}$, szimmetrikus és pozitív definit, akkor

$$\det(A+B)^{\frac{1}{n}} \geq \det(A)^{\frac{1}{n}} + \det(B)^{\frac{1}{n}}.$$

Az ún. Brunn–Minkowski-egyenlőtlenség.

Határozatlansági
relációk
származtatása
az állapotter
geometriájából

Lovas Attila



Tartalom

Bevezetés

XXI. századi
eredmények

Újabb
eredmények

Összefoglalás

Hivatkozások



Állítás: Ha $g : \mathbb{R}^+ \times \mathbb{R}^+ \rightarrow \mathbb{R}^+$ szimmetrikus sima függvény, akkor

$$(D, A, B) \mapsto \mathfrak{Cov}_{D,g}(A, B) := \sum_{k,l=1}^n g(\lambda_k, \lambda_l) A_{kl} B_{lk}$$

Riemann-metrika.

Lemma: Ha $A, B \in \mathbb{R}^{n \times n}$, szimmetrikus és pozitív definit, akkor

$$\det(A + B)^{\frac{1}{n}} \geq \det(A)^{\frac{1}{n}} + \det(B)^{\frac{1}{n}}.$$

Az ún. Brunn–Minkowski-egyenlőtlenség.

Tartalom

Bevezetés

XXI. századi
eredmények

Újabb
eredmények

Összefoglalás

Hivatkozások

Az általános határozatlansági reláció

Definíció: Ha $\{A_k\}_{k=1,\dots,N} \subseteq \mathcal{M}_{n,sa}$ fizikai mennyiségek véges rendszere és $g : \mathbb{R}^+ \times \mathbb{R}^+ \rightarrow \mathbb{R}^+$ szimmetrikus sima függvény, akkor

$$(\forall 1 \leq i, j \leq N) [\mathbf{Cov}_{D,g}]_{ij} := \mathbf{Cov}_{D,g}(A_i, A_j).$$

Függvények, akkor

$$(\forall (x, y) \in \mathbb{R}^+ \times \mathbb{R}^+) \quad g_1(x, y) \geq g_2(x, y)$$

↓

$$\det(\mathbf{Cov}_{D,g_1}) \geq \det(\mathbf{Cov}_{D,g_2})$$

Határozatlansági
relációk
származtatása
az állapotter
geometriájából

Lovas Attila



Tartalom

Bevezetés

XXI. századi
eredmények

Újabb
eredmények

Összefoglalás

Hivatkozások

Az általános határozatlansági reláció

Definíció: Ha $\{A_k\}_{k=1,\dots,N} \subseteq \mathcal{M}_{n,sa}$ fizikai mennyiségek véges rendszere és $g : \mathbb{R}^+ \times \mathbb{R}^+ \rightarrow \mathbb{R}^+$ szimmetrikus sima függvény, akkor

$$(\forall 1 \leq i, j \leq N) [\mathbf{Cov}_{D,g}]_{ij} := \mathbf{Cov}_{D,g}(A_i, A_j).$$

Tétel: Ha $g_1, g_2 : \mathbb{R}^+ \times \mathbb{R}^+ \rightarrow \mathbb{R}^+$ szimmetrikus sima függvények, akkor

$$(\forall (x, y) \in \mathbb{R}^+ \times \mathbb{R}^+) \quad g_1(x, y) \geq g_2(x, y)$$

⇓

$$\det(\mathbf{Cov}_{D,g_1}) \geq \det(\mathbf{Cov}_{D,g_2})$$

Határozatlansági
relációk
származtatása
az állapotter
geometriájából

Lovas Attila



Tartalom

Bevezetés

XXI. századi
eredmények

Újabb
eredmények

Összefoglalás

Hivatkozások

Mikor áll egyenlőség?

Ha $(\forall x \in \mathbb{R}^+) g_1(x, x) = g_2(x, x)$, akkor

$$\det(\mathbf{Cov}_{D,g_1}) = \det(\mathbf{Cov}_{D,g_2})$$



$\{A_k\}_{k=1,\dots,N} \subseteq \mathcal{M}_{n,sa}$ lineárisan összefüggő.

Bizonyítás:

Alkalmazzuk a Brunn–Minkowski-egyenlőséget.

Határozatlansági
relációk
származtatása
az állapottér
geometriájából

Lovas Attila



Tartalom

Bevezetés

XXI. századi
eredmények

Újabb
eredmények

Összefoglalás

Hivatkozások

Alkalmazás

Definíció: Az A és B fizikai mennyiségek *kevert f -kovarianciája* a D állapotban

$$\text{Cov}_{D,f}^{mix}(A, B) := -\frac{if(0)}{2} \langle [AD + iDA], [BD + iDB] \rangle_{D,f}.$$

Állítás:

$$\text{Cov}_{D,f}^{mix}(A, B) = \sum_{k,l=1}^n A_{kl} B_{lk} \frac{f(0)(\lambda_k^2 + \lambda_l^2)}{2m_f(\lambda_k, \lambda_l)}$$

Határozatlansági
relációk
származtatása
az állapotter
geometriájából

Lovas Attila



Tartalom

Bevezetés

XXI. századi
eredmények

Újabb
eredmények

Összefoglalás

Hivatkozások



Új becslést konstruálunk:

Legyen f szimmetrikus, normált, operátormonoton és $f(0) \neq 0$.

$$(\forall x \in [0, 1]) \quad \frac{1 + x^2}{1 + x} \leq \frac{f(x)}{f(0)}$$

\Downarrow

$$\text{Cov}_D^s(A, B) \geq \text{Cov}_{D,f}^{mix}(A, B) \geq \text{Cov}_{D,f}^{as}(A, B)$$

Tetszőleges A, B fizikai mennyiségekre és D állapotra.

Tartalom

Bevezetés

XXI. századi
eredmények

Újabb
eredmények

Összefoglalás

Hivatkozások

Összefoglalás

- Előállítottuk a kovarianciát egy adott bázisban.
- Megmutattuk, hogy a közösleges kovariancia is metrikából származtatható.
- Általánosítottuk a közösleges kovarianciát.
- Bizonyítottuk az általános határozatlansági relációt
- Ennek segítségével egy élesebb határozatlansági relációt konstruáltunk.
- Világos geometriai tartalmat kapcsoltunk a határozatlansági relációkhoz.

Határozatlansági
relációk
származtatása
az állapotter
geometriájából

Lovas Attila



Tartalom

Bevezetés

XXI. századi
eredmények

Újabb
eredmények

Összefoglalás

Hivatkozások

További nyitott kérdések

- Az A és B fizikai mennyiségek *komplex f -kovarianciája* a D állapotban a $\theta \in [0, 2\pi]$ paraméter érték mellett

$$\begin{aligned}\text{Cov}_{D,f}^{\mathbb{C}}(A, B) &:= \\ &= -\frac{f(0)e^{i\theta}}{2} \left\langle [AD + e^{i\theta}DA], [BD + e^{i\theta}DB] \right\rangle_{D,f}.\end{aligned}$$

- D függés?
- Asszimptotika?
- Jobb oldal mint kommutátorok alkalmas polinomja: „kommutációs sor”.

⋮

Határozatlansági
relációk
származtatása
az állapotter
geometriájából

Lovas Attila



Tartalom

Bevezetés

XXI. századi
eredmények

Újabb
eredmények

Összefoglalás

Hivatkozások

Határozatlansági
relációk
származtatása
az állapottér
geometriájából

Lovas Attila



Köszönöm a figyelmet!

Tartalom






Bevezetés

XXI. századi
eredmények

Újabb
eredmények

Összefoglalás

Hivatkozások

-  F. Hiai, D. Petz and G. Toth. Curvature in the geometry of canonical correlation. *Studia Scientiarum Mathematicarum Hungarica* **32**, 235-249, 1996.
-  S. Luo and Q. Zhang, Correction to „On skew information” . *IEEE Trans. Inform. Theory* **51**, 4432, 2005.
-  P. Gibilisco, D. Imparato and T. Isola. A volume inequality for quantum Fisher information and the uncertainty principle. arXiv:math-ph/0706.0791v1, 2007.
-  P. Gibilisco, D. Imparato and T. Isola. Uncertainty principle and quantum Fisher information II. arXiv:math-ph/0701062v3, 2007.
-  Attila Andai. Uncertainty principle with quantum Fisher information. *JMP* **49**, 012106, 2008.

Határozatlansági
relációk
származtatása
az állapotter
geometriájából

Lovas Attila



Tartalom

Bevezetés

XXI. századi
eredmények

Újabb
eredmények

Összefoglalás

Hivatkozások