

2.3 Vorurteilsfreie Schätzung des statistischen Operators zu fester Zeit

$\rho(t)$ mit $t = \text{fest}$ festlegen aus Messgrößen

die im Experiment abgefragt werden, erlaubt:

- Festlegung Anfangsbedingg. $\rho(t_0)$ vor
extern' induzierte Dynamik durch Feld $h_x(t), t > t_0$
- Bestimmung stationärs Zustände $\rho(t) = \rho = \text{zeitlich konst.}$

2.3.1. Umkehrmaß des statist. Operators

Mangel an Informationen \rightarrow wird begegnet mit

Mangel an Frage (wenige exp. Observate abfragen)

definiere Satz von Observate $\{G_i\}$

einfach Bsp. $\{H\} \cong$ Energie messg.

$\{H, N\} \cong$ Energie, Teilchenzahl

→ $\{G_v\}$ legt fast ρ zu einem „großen Teil“ fest ^{messg.}

Wir müssen zunächst überlegen wie unter dem exp. RB

das ρ „verurteiltsfrei“ zu wählen ist:

→ man darf nicht mehr Infos verlangen als durch $\{G_v\}$ festgelegt ist.

Minste Maß für das unter der Beding. d. Expts

nicht zu viele Infos gefordert werden:

Unsicherheitsmaß: $\eta(\rho) = -K \text{sp}(\rho \ln \rho)$

oder: Maß für
den Mittelwerta,
maß maximiert
wird unter exp. RB

\uparrow \uparrow
Boltzmann \uparrow EW v. $\ln \rho$
Konstante
 $K = 1,38 \cdot 10^{-23} \frac{J}{K}$

↳
legt die Temperaturskala d. Exp. fest
(wir wissen ja unterd. rede)

($\eta(\rho)$ hat Analogie in der Informationstheorie:
C. Shannon - Informationsmaß)

Def. ist sinnvoll:

a) $\gamma(\rho)$ ist eine positive Zahl, um Unklarheit zu messen

$$\rho = \sum_n r_n |r_n\rangle \langle r_n|$$

$$\rho |r_n\rangle = r_n |r_n\rangle$$

$$\gamma(\rho) = -k S(\rho \ln \rho) = -k \sum_n \langle r_n | \rho \ln \rho | r_n \rangle$$

$$\gamma(\rho) = -k \sum_n \langle r_n | r_n \ln r_n | r_n \rangle$$

$$= -k \sum_n r_n \ln r_n \quad \text{aus } r_n > 0 \text{ (Wahrscheinlichkeit)}$$

$$\boxed{\gamma(\rho) \geq 0} \quad (\ln r_n < 0)$$

(b) bei einem reinen Zustand sollte $\gamma = 0$ sein

$$\gamma(\rho) = -k \sum_n r_n \ln r_n = \left| \begin{array}{l} \text{weil } r_n = r_0 = 1 \\ \text{alle and sind } 0 \end{array} \right| = \text{Ergebnis}$$

$$\boxed{\gamma(\rho) = 0} \quad (\ln 1 = 0)$$

(reiner Zustand)

(c) bei einem völlig unbestimmtem Zustand

(alle Ensemblemitglieder gleich wahrscheinlich)

$$\gamma \rightarrow \infty$$

betrachte Hilbertraum der Dimension d ($d \rightarrow \infty$)

$$r_m = \frac{1}{d}, \text{ analog zu Würfeln } \left(\frac{1}{6} \right)$$

Wahrscheinlichkeit Ensemblemitglied zu finden ist \forall gleich,

$$\gamma(\rho) = -k \sum_{n=1}^d r_n \ln r_n = -k \sum_{n=1}^d \frac{1}{d} \ln \frac{1}{d}$$

(max. gewisstes Zustand) $\underbrace{\quad}_{d \text{ Summand}}$

$$\gamma(\rho) = k \ln d \xrightarrow{d \rightarrow \infty} \infty$$

→ damit sinnvolles Maß für Maß gefunden.

jetzt soll dies maximiert werden und exp. $\mathcal{R}D$

$$\rightarrow \rho(t_0)$$

2.3.2. Der generalisierte kanonische stabilisierender Operator

(GKSO - Abhäng.)

Wissen : - Satz von Observabilität $\{f_v\}$

man sagt dann $\{f_v\}$ bildet ein Beobachtungssystem

- es kann gelten $\langle f_v \rangle = \text{sp}(p f_v), \text{sp}(p) = 1$

die Maximierung der Auslastung y erfolgt
unter diesen Nebenbedingungen

(Lagrangesches Prinzip der maximalen Auslastung)

Unter diesen Bedingungen ist p gegeben durch

$$p \xrightarrow{\{f_v\}} R_{\{f_v\}} = \frac{1}{Z_{\{f_v\}}} e^{-\sum_v \lambda_v f_v}$$

ist der stabilisierende Operator (GKSO)

zur Beobachtung $\{f_v\}$

dabei Z die Zustandssumme $Z = \text{sp} \left(e^{-\sum_v \lambda_v f_v} \right)$

λ_v sind Lagrangeparameter die die RB einbauen

(auch in Mechanik) und λ_v selbst ist durch

Parameter der Umgebung festgelegt.

Bemerkung:

- $R_{\{f_r\}}$ ist GKSO zur Beobachtung $\{f_r\}$
- man charakterisiert verschiedene Ensembles und die Beobachtungsebenen (Bsp: kanonisch, großkanon., mikrokan. Ensemble)
- λ_v wird durch Umgeb. festgelegt,
man kann an $\langle f_v \rangle = \text{sp}(R_{f_v})$
folgt, der Art $\lambda_v = \lambda_v(\langle f_r \rangle)$ folgen
(gewisse Willkür bei der Interpretation von
Umgebungs- und Systemgröße)
- Hoffnung, daß nicht nur $\langle f_v \rangle$ richtig beobachtet
werden kann sondern auch $\langle F_v \rangle \notin$ Beobachtungsebene
 $\rightarrow \langle F_v \rangle \checkmark$ beobachtet wird, so spielt man daran,
daß $R_{\{f_r\}}$ repräsentativ auch für $\{F_v\}$ ist

Beweis, daß γ durch R maximiert wird:

3 Schritte a-c

a) Ausdruck für R ableiten:

$$R = \frac{1}{z} e^{-\sum \lambda_v f_v}, \quad \ln R = -\sum \lambda_v f_v - \ln z$$

$$\gamma(R) = -k \operatorname{sp}(R \ln R)$$

$$= k \sum_v \lambda_v \operatorname{sp}(R f_v) + k \ln z$$

b) nehmen ein and. stoch. Operator ρ an (beliebig)

Z.z.: $\gamma(R) \geq \gamma(\rho) \rightarrow R$ ist ordentlich gewählt
(richtiger Beweis in (c))
den hat das größte

$$\operatorname{sp}(\rho \ln R) = -\sum_v \lambda_v \operatorname{sp}(\rho f_v) - \ln z$$

$$\operatorname{sp}(R \ln R) = -\sum_v \lambda_v \operatorname{sp}(R f_v) - \ln z$$

weil $\operatorname{sp}(\rho f_v) = \operatorname{sp}(R f_v)$ ist,

(RB: R voll $\langle f_v \rangle$ richtig beschreiben)

$$\rightarrow \operatorname{sp}(\rho \ln R) = \operatorname{sp}(R \ln R) \quad (*)$$

c) wirkliche Beweis, dass $\gamma(R) \geq \gamma(p)$:

$sp(g \circ h \circ g) - sp(R \circ h \circ R) \geq 0$ ist zu zeigen.

(*)

$$= sp(g \circ h \circ g) - sp(g \circ h \circ R) = \left| \begin{array}{l} \text{keine Eigenwertprobe} \\ p | r_m \rangle = r_m | r_m \rangle \\ R | w_n \rangle = w_n | w_n \rangle \end{array} \right| =$$

$$= \sum_n r_n \left(\underbrace{h r_n}_1 - \underbrace{\langle r_n | h R | r_n \rangle}_1 \right) \quad (\text{spw mit Spektr } | r_n \rangle)$$

$$= \sum_n \sum_u \left(\langle r_n | w_u \rangle \langle w_u | r_n \rangle \underbrace{r_n}_1 h r_n - r_n \underbrace{\langle r_n | h R | w_u \rangle}_1 \underbrace{\langle w_u | r_n \rangle}_1 \right)$$

$$= \sum_{u, n} |\langle r_n | w_u \rangle|^2 r_n (h r_n - h w_u)$$

gesamlich aufzudecken.

$$= \sum_{u, n} |\langle r_n | w_u \rangle|^2 \left(r_n \left(h \frac{w_u}{r_n} \right) \right) \geq \sum_{u, n} |\langle r_n | w_u \rangle|^2 (-r_n) \left(\frac{w_u}{r_n} \right)$$

$$\geq \sum_{u, n} |\langle r_n | w_u \rangle|^2 (r_n - w_u)$$

$$= \sum_n r_n - \sum_u w_u = 1 - 1 = 0$$

Sinn über Wahrscheinlichkeit, die je mal -k

$$\rightarrow \gamma(\rho) \leq \gamma(R)$$

2.3.3. Entropie als maximales Unklarheitsmaß zu Beobachtungen

2.3.3.1. Entropie

Das zu einer Beobachtung gehörige maximale Unklarheitsmaß wird Entropie genannt.

$$\gamma(R) = -k \operatorname{sp}(R \ln R) \equiv S$$

Die Entropie wird sich ähnlich zu Helmholtz als
Potenzial interpretieren lassen. Aus der Entropie kann
man (später) Zustandsgleich. durch den
Gradientenbildung.

$$S = -k \operatorname{sp} \left(\frac{1}{Z} e^{-\sum_{\nu} \lambda_{\nu} f_{\nu}} \ln \left(\frac{1}{Z} e^{-\sum_{\nu} \lambda_{\nu} f_{\nu}} \right) \right)$$

$$= -k \operatorname{sp} \left(\frac{1}{Z} e^{-\sum_{\nu} \lambda_{\nu} f_{\nu}} \left(-\sum_{\nu} \lambda_{\nu} f_{\nu} - \ln Z \right) \right)$$

$$S = k \sum_{\nu} \lambda_{\nu} \langle f_{\nu} \rangle + k \ln Z$$

ist die explizite Form der Entropie S .