

10. nalog: Diferenčne metode za parcialne diferencialne enačbe

Enorazsežna nestacionarna Schrödingerjeva enačba

$$\left(i\hbar \frac{\partial}{\partial t} - H \right) \psi(x, t) = 0 , \quad \psi(x, t_0) = \phi(x)$$

je osnovno orodje za nerelativistični opis časovnega razvoja kvantnih stanj v različnih potencialih. Tu obravnavamo samo od časa neodvisne hamiltonske operatorje

$$H = -\frac{\hbar^2}{2m} \frac{\partial^2}{\partial x^2} + V(x)$$

Razvoj stanja $\psi(x, t)$ v stanje $\psi(x, t + \Delta t)$ opišemo s približkom

$$\psi(x, t + \Delta t) = e^{-iH\Delta t/\hbar} \psi(x, t) \approx \frac{1 - \frac{1}{2}iH\Delta t/\hbar}{1 + \frac{1}{2}iH\Delta t/\hbar} \psi(x, t) ,$$

ki unitaren in je reda $\mathcal{O}(\Delta t^3)$. Časovni razvoj stanja spremljamo ob časih $t_n = t_0 + n\Delta t$ ($n = 0, 1, \dots, N_t$) na krajevni mreži $x_j = x_0 + j\Delta x$ ($j = 0, 1, \dots, N_x$). Vrednosti valovne funkcije in potenciala v mrežnih točkah ob času t_n označimo $\psi(x_j, t_n) = \psi_j^n$ oziroma $V(x_j) = V_j$. Krajevni odvod izrazimo z diferenco

$$\psi''(x) \approx \frac{\psi(x + \Delta x, t) - 2\psi(x, t) + \psi(x - \Delta x, t)}{\Delta x^2} = \frac{\psi_{j+1}^n - 2\psi_j^n + \psi_{j-1}^n}{\Delta x^2} .$$

Ko te približke vstavimo v osnovno enačbo, dobimo sistem enačb

$$\begin{aligned} \psi_j^{n+1} &= \frac{i\hbar\Delta t}{4m\Delta x^2} [\psi_{j+1}^{n+1} - 2\psi_j^{n+1} + \psi_{j-1}^{n+1}] + \frac{i\Delta t}{2\hbar} V_j \psi_j^{n+1} \\ &= \psi_j^n + \frac{i\hbar\Delta t}{4m\Delta x^2} [\psi_{j+1}^n - 2\psi_j^n + \psi_{j-1}^n] - \frac{i\Delta t}{2\hbar} V_j \psi_j^n , \quad j = 1, 2, \dots, N_x - 1 , \end{aligned}$$

medtem ko postavimo $\psi_j^n = 0$ za $j < 0$ in $j > N_x$. Vrednosti valovne funkcije v točkah x_j uredimo v vektor

$$\Psi^n = (\psi_0^n, \psi_1^n, \dots, \psi_{N_x}^n)^T$$

in sistem prepišemo v matrično obliko

$$\mathbf{A}\Psi^{n+1} = \mathbf{A}^*\Psi^n , \quad \mathbf{A} = \begin{pmatrix} d_0 & a & & & & \\ a & d_1 & a & & & \\ & a & d_2 & a & & \\ & & \ddots & \ddots & \ddots & \\ & & & a & d_{N_x-1} & a \\ & & & & a & d_{N_x} \end{pmatrix} ,$$

kjer je

$$b = \frac{i\hbar\Delta t}{2m\Delta x^2}, \quad a = -\frac{b}{2}, \quad d_j = 1 + b + \frac{i\Delta t}{2\hbar} V_j.$$

Dobili smo torej matrični sistem, ki ga moramo rešiti v vsakem časovnem koraku, da iz stanja Ψ^n dobimo stanje Ψ^{n+1} . Matrika A in vektor Ψ imata kompleksne elemente, zato račun najlaže opraviš v kompleksni aritmetiki plavajoče vejice (`#include <complex>`).

Naloga: Spremljaj časovni razvoj začetnega stanja

$$\psi(x, 0) = \sqrt{\frac{\alpha}{\sqrt{\pi}}} e^{-\alpha^2(x-\lambda)^2/2}$$

v harmonskem potencialu $V(x) = \frac{1}{2}kx^2$, kjer je $\alpha = (mk/\hbar^2)^{1/4}$, $\omega = \sqrt{k/m}$. Analitična rešitev je koherentno stanje

$$\psi(x, t) = \sqrt{\frac{\alpha}{\sqrt{\pi}}} \exp \left[-\frac{1}{2} \left(\xi - \xi_\lambda \cos \omega t \right)^2 - i \left(\frac{\omega t}{2} + \xi \xi_\lambda \sin \omega t - \frac{1}{4} \xi_\lambda^2 \sin 2\omega t \right) \right],$$

kjer je $\xi = \alpha x$, $\xi_\lambda = \alpha \lambda$. Postavi $\hbar = m = 1$ in parametre $\omega = 0.2$, $\lambda = 10$. Krajevno mrežo vpni v interval $[x_0, x_{N_x}] = [-40, 40]$ z $N_x = 300$ podintervali. Nihajni čas v izbranih enotah je $T = 10\pi$. Stanje opazuj do časa $t = 10T$ in ustrezno prilagodi časovni korak Δt (napravi nek kompromis med natančnostjo računa in časovno potratnostjo).

Opazuj še razvoj gaussovskega valovnega paketa

$$\psi(x, 0) = (2\pi\sigma_0^2)^{-1/4} e^{ik_0(x-\lambda)} e^{-(x-\lambda)^2/(2\sigma_0)^2}$$

v prostoru brez potenciala ($V(x) = 0$). Postavi $\hbar = 1$, $m = 1/2$, $\sigma_0 = 1/20$, $k_0 = 50\pi$, $\lambda = 0.25$ in območje $[x_0, x_{N_x}] = [-0.5, 1.5]$ ter $\Delta t = 2\Delta x^2$. Časovni razvoj spremljaj, dokler težišče paketa ne pride do $x \approx 0.75$. Analitična rešitev je

$$\psi(x, t) = \frac{(2\pi\sigma_0^2)^{-1/4}}{\sqrt{1 + i\hbar t/(2m\sigma_0^2)}} \exp \left[\frac{-(x - \lambda)^2/(2\sigma_0)^2 + ik_0(x - \lambda) - i\hbar k_0^2 t/(2m)}{1 + i\hbar t/(2m\sigma_0^2)} \right].$$

Dodatna naloga: Z uporabljenim približkom za drugi odvod reda $\mathcal{O}(\Delta x^2)$ dobimo tridiagonalno matriko. Z diferencami višjih redov dobimo večdiagonalno (pasasto) matriko, a dosežemo tudi večjo krajevno natančnost. Diference višjih redov lahko hitro izračunaš v Mathematici s funkcijo

```
FD[m_,n_,s_] := CoefficientList[Normal[Series[x^s Log[x]^m, {x, 1, n}]/h^m], x];
```

kjer je m red diference (odvoda), n je število intervalov dolžine $h = \Delta x$, ki jih upošteva diferenca, in s število intervalov med točko, kjer diferenco računamo, in levim robom "šablone". Koeficiente druge diference dobimo na primer takole: `FD[2, 2, 1]`.

Tudi korakanje v času je mogoče izboljšati z uporabo Padéeve aproksimacije za eksponentno funkcijo, glej [1]. (To je "dodatna dodatna" naloga.)

Literatura

- [1] W. van Dijk, F. M. Toyama, Phys. Rev. E **75** (2007) 036707.