

X1-030 (2005/04/12)

ماتریس - چگالی

mamwad@mailaps.org

محمد خرمی

نمایش - سیستم‌ها ی کوانتمی با ماتریس - چگالی بررسی می‌شود. حالت‌ها ی خالص و مخلوط، و درجه ی اختلاط تعریف می‌شود. نشان داده می‌شود تحول - زمانی ی سیستم‌ها ی کوانتمی درجه ی اختلاط را تغییر نمی‌دهد، اما با سنجش - هر مشاهده‌پذیر درجه ی اختلاط زیاد می‌شود یا ثابت می‌ماند.

0 مقدمه

در بسیاری از کتاب‌ها ی درسی ی کوانتم مکانیک، حالت - یک سیستم را با یک بردار (یا به‌طور - دقیق‌تر با یک زیرفضا ی یک بُعدی) در فضا ی هیلبرت [a] مشخص می‌کنند. گاه ی ماتریس - چگالی (که مشخص‌کننده ی حالت - سیستم به‌طور - کلی است) معرفی می‌شود، اما در خیل ی از موارد (از جمله در فصل - 3 از [1]) این معرفی کوتاه و بر اساس - فرمول‌بندی یی است که حالت - سیستم را با یک بردار مشخص می‌کند. البته موارد ی هم هست که مستقیماً ماتریس - چگالی معرفی شده، مثل - [2]. در این جا مستقیماً فرمول‌بندی ی کوانتم مکانیک بر اساس - ماتریس - چگالی، از روی چند فرض - ساده به دست می‌آید. برای ساده‌گی، به‌طور - ضمنی فرض شده فضا ی هیلبرت [a] - سیستم باپایان بُعدی است. هر چند خیل ی از نتیجه‌ها ی حاصل با تصحیح‌ها یا شرط‌ها یی برای

فضاها ی بی پایان بُعدی هم درست اند.

1 حالت - یک سیستم - کوانتمی

می‌گویند حالت - یک سیستم - کوانتمی مشخص است، اگر مقدار - چشم‌داشتی ی همه ی مشاهده‌پذیرها ی فضا ی هیلبرت $[a]$ - متناظر با آن سیستم - کوانتمی مشخص باشد. از این فرض که مقدار - چشم‌داشتی ی مشاهده‌پذیرها نسبت به مشاهده‌پذیرها خطی است (با ضریب‌ها ی حقیقی) شروع می‌کنیم و نشان می‌دهیم حالت - هر سیستم - کوانتمی با یک عمل‌گر - لرمیتی در فضا ی هیلبرت $[a]$ - متناظر با آن سیستم مشخص می‌شود. فرض کنید O یک نگاشت - خطی است. تعریف می‌کنیم

$$\text{Re}(O) := \frac{1}{2} (O^\dagger + O),$$

$$\text{Im}(O) := \frac{i}{2} (O^\dagger - O). \quad (1)$$

روشن است که $\text{Re}(O)$ و $\text{Im}(O)$ لرمیتی اند و

$$O = \text{Re}(O) + i \text{Im}(O). \quad (2)$$

مقدار - چشم‌داشتی ی O را به این شکل تعریف می‌کنیم.

$$\langle O \rangle := \langle \text{Re}(O) \rangle + i \langle \text{Im}(O) \rangle. \quad (3)$$

به‌ساده‌گی دیده می‌شود با این تعریف، اگر O_1 و O_2 دو نگاشت - خطی باشند، آن‌گاه

$$\langle O_1 + O_2 \rangle = \langle O_1 \rangle + \langle O_2 \rangle, \quad (4)$$

و اگر O یک نگاشت - خطی و α یک عدد - مختلط باشد، آن‌گاه

$$\langle \alpha O \rangle = \alpha \langle O \rangle. \quad (5)$$

فرض کنید $\{e_i \mid i\}$ یک پایه ی راست‌هنجار - فضا ی هیلبرت $[a]$ است. تعریف می‌کنیم

$$\rho_{k j} := \langle e_j e_k^\dagger \rangle, \quad (6)$$

و از آن جا نگاشت خطی ρ را با

$$\rho := \rho_{j k} e^j e^k \quad (7)$$

تعریف می‌کنیم، که $\{e^i | i\}$ پایه ی دوگان $\{e_i | i\}$ است:

$$e^k e_j = \delta_j^k. \quad (8)$$

عنصرها ی ماتریسی ی نگاشت خطی O با

$$O := O^{j k} e_j e_k^\dagger \quad (9)$$

تعریف می‌شوند. از این رابطه و (6) نتیجه می‌شود

$$\langle O \rangle = O^{j k} \rho_{k j}. \quad (10)$$

اما داریم

$$\begin{aligned} \text{tr}(O \rho) &= O^{j k} \rho_{l m} \text{tr}(e_j e_k^\dagger e^l e^m), \\ &= O^{j k} \rho_{k j}. \end{aligned} \quad (11)$$

از مقایسه ی این رابطه با (10) معلوم می‌شود

$$\langle O \rangle = \text{tr}(O \rho). \quad (12)$$

پس با مشخص بودن ρ ، مقدار چشم‌داشتی ی هر مشاهده‌پذیری مشخص است، در واقع از (10) یا (12) به دست می‌آید. به این ترتیب، حالت هر سیستم کوانتمی با یک نگاشت خطی در فضا ی هیلبرت [a] متناظر با آن سیستم مشخص می‌شود. به این نگاشت ماتریس چگالی می‌گویند. از (12) روشن است که حالت دو سیستم (با یک فضا ی هیلبرت [a]) یکسان است (مقدار چشم‌داشتی ی مشاهده‌پذیرها ی نشان نظیر به نظیر برابر است)، اگر و تنها اگر ماتریس چگالی ی متناظر با این دو سیستم یکسان باشد.

مقدار چشم‌داشتی ρ یک نگاشت ارمیتی (یک مشاهده‌پذیر) حقیقی است. از این جا و از (3) نتیجه می‌شود

$$\langle O^\dagger \rangle = \overline{\langle O \rangle}, \quad (13)$$

و با استفاده از (6)،

$$\rho_{kj} = \overline{\rho_{jk}}, \quad (14)$$

که نشان می‌دهد ماتریس چگالی ارمیتی است.

مقدار چشم‌داشتی ρ مشاهده‌پذیرها ρ مجذوری (یعنی مشاهده‌پذیرها ρ به شکل $\rho = O^2$ ، که O یک مشاهده‌پذیر است) نامنفی است. اگر v یک بردار ناصفر در فضا \mathcal{H} هیلبرت باشد، نگاشت Pr_v با تعریف

$$\text{Pr}_v := \frac{1}{\langle v, v \rangle} v v^\dagger \quad (15)$$

از این نوع است. در واقع به سادگی دیده می‌شود که

$$\text{Pr}_v \text{Pr}_v = \text{Pr}_v, \quad (16)$$

یعنی Pr_v افکنش است، و

$$\text{Pr}_v^\dagger = \text{Pr}_v. \quad (17)$$

چون Pr_v مشاهده‌پذیر ρ مجذوری است،

$$\text{tr}(\text{Pr}_v \rho) \geq 0. \quad (18)$$

اما داریم

$$\text{tr}(\text{Pr}_v \rho) = \frac{\langle v, \rho v \rangle}{\langle v, v \rangle}. \quad (19)$$

از این جا نتیجه می‌شود به ازای هر بردار v ،

$$\langle v, \rho v \rangle \geq 0. \quad (20)$$

یعنی ماتریس چگالی مثبت شبه‌معین است.

سرانجام، مقدار چشم‌داشتی ρ نگاشت همانی یک است. پس،

$$\text{tr}(\rho) = 1. \quad (21)$$

خلاصه کنیم. با فرض این که

1 مقدار چشم‌داشتی نسبت به مشاهده‌پذیرها خطی است (با ضریب‌ها ی حقیقی)،

2 مقدار چشم‌داشتی ی مشاهده‌پذیرها حقیقی است،

3 مقدار چشم‌داشتی ی مشاهده‌پذیرها ی مجذوری نامنفی است،

4 مقدار چشم‌داشتی ی همانی یک است،

نتیجه می‌شود حالت هر سیستم با یک ماتریس چگالی مشخص می‌شود؛ و ماتریس چگالی یک نگاشت ارمیتی ی مثبت شبه‌معین با رد یک است.

2 حالت‌ها ی خالص و حالت‌ها ی مخلوط

ماتریس چگالی نگاشت ی ارمیتی است، پس طیف کامل دارد. ویژه‌مقدارها ی این نگاشت را با λ_i ها، و چندگانه‌گی ی λ_i را با D_i نشان می‌دهیم. از این که ماتریس چگالی مثبت شبه‌معین و رد آن یک است، نتیجه می‌شود

$$\forall i : 0 \leq \lambda_i \leq 1,$$

$$\sum_i D_i \lambda_i = 1. \quad (22)$$

می‌گوییم حالت یک سیستم خالص است، اگر ویژه‌مقدارها ی ماتریس چگالی ی متناظر با آن حالت یک و صفر باشند، و ویژه‌مقدار یک یگانه باشد. به‌سادگی دیده می‌شود که در این حالت

$$\rho = \text{Pr}_v, \quad (23)$$

که v ویژه بردار ρ متناظر با ویژه مقدار ρ یک است. برعکس، روشن است که اگر (23) برقرار باشد، تنها ویژه مقدار ρ ناصفر ρ یک با چندگانه گی ρ یک است، و ویژه بردار ρ متناظر با آن هم v است. اگر حالت ρ یک سیستم خالص نباشد، می‌گوییم حالت ρ آن سیستم مخلوط است. البته این تعریف ρ حالت ρ خالص و مخلوط، معیاری کمی از درجه ρ اختلاط نمی‌دهد.

تابع f حقیقی مقدار f را در نظر بگیرید که دامنه آن یک زیرمجموعه ρ گویاز یک فضای خطی ρ حقیقی است. می‌گوییم این تابع کاواست، اگر به ازای هر رشته عددهای حقیقی و نامنفی α_i با مجموع ρ یک، و هر رشته ρ که x_i ها متمایز و عضو ρ دامنه f اند،

$$f\left(\sum_i \alpha_i x_i\right) \geq \sum_i \alpha_i f(x_i). \quad (24)$$

می‌گوییم f اکیداً کاواست، اگر شرط ρ لازم و کافی برای برقراری ρ تساوی در (24) آن باشد که یک ρ از α_i ها یک باشد و بقیه صفر باشند. فرض کنید f یک تابع ρ اکیداً کاوا با دامنه ρ $[0, 1]$ است، که

$$f(0) = 0. \quad (25)$$

در این صورت روشن است که

$$(0 \leq \lambda \leq 1) \Rightarrow f(\lambda) \geq \lambda f(1), \quad (26)$$

و تساوی وقت ρ و تنها وقت ρ برقرار است که λ صفر یا یک باشد.

فرض کنید ρ یک ماتریس چگالی است، λ_i ها ویژه مقادیر ρ (متمایز) آن اند، و D_i چندگانه گی ρ است. داریم

$$\begin{aligned} \text{tr}[f(\rho)] &= \sum_i D_i f(\lambda_i), \\ &\geq \sum_i D_i \lambda_i f(1), \\ &= f(1), \end{aligned} \quad (27)$$

و تساوی وقت ی و تنها وقت ی برقرار است که تنها ویژه مقدار ρ ناصفر ρ یک با چندگانه گی ی یک باشد. هم چنین، با تعریف ρ

$$D := \sum_i D_i, \quad (28)$$

(D بُعد فضا ی هیلبرت $[a]$ است) داریم

$$\begin{aligned} \frac{1}{D} \operatorname{tr}[f(\rho)] &= \sum_i \frac{D_i}{D} f(\lambda_i), \\ &\leq f\left(\sum_i \frac{D_i}{D} \lambda_i\right), \\ &= f\left(\frac{1}{D}\right), \end{aligned} \quad (29)$$

و تساوی زمان ی و فقط زمان ی برقرار است که ρ فقط یک ویژه مقدار داشته باشد (که برابر با D^{-1} است).

پس اگر f یک تابع ρ اکیدا کاه با دامنه ی $[0, 1]$ باشد که (25) را بر می آورد، و ρ ماتریس ρ چگالی ی متناظر با یک سیستم باشد،

$$\operatorname{tr}[f(\rho)] \geq f(1), \quad (30)$$

و تساوی وقت ی و فقط وقت ی برقرار است که حالت ρ سیستم خالص باشد. هم چنین،

$$\operatorname{tr}[f(\rho)] \leq D f\left(\frac{1}{D}\right), \quad (31)$$

و تساوی وقت ی و فقط وقت ی برقرار است که ماتریس ρ چگالی متناسب با یک باشد. متناظر با هر f با ویژه گی ها ی بالا می شود یک درجه ی اختلاط (\mathfrak{s}_f) تعریف کرد:

$$\mathfrak{s}_f := \operatorname{tr}[f(\rho)] - f(1). \quad (32)$$

هر چه این عدد بزرگ تر باشد، حالت ρ سیستم مخلوط تر است. مخلوط ترین حالت آن است که ماتریس ρ چگالی متناسب با یک باشد. حالت ρ سیستم خالص است اگر و تنها اگر \mathfrak{s}_f صفر باشد. روشن است که این معیار به f بسته گی دارد، اما مخلوط ترین حالت و حالت ها ی خالص به f بسته گی ندارند. به طور کلی،

$$0 \leq \mathfrak{s}_f \leq D f\left(\frac{1}{D}\right) - f(1), \quad (33)$$

که دوحد متناظراند با حالت‌ها ی خالص و مخلوط‌ترین حالت. یک انتخاب - معمول برای f تابع - انترپی (S) است:

$$S(x) := -x \ln x. \quad (34)$$

$S(0)$ و $S(1)$ صفراند، و داریم

$$0 \leq \mathfrak{s}_S \leq D \ln D. \quad (35)$$

اگر حالت - سیستم ی خالص باشد، (23) به ازای یک بردار - ناصفر - v برقرار است. پس نتیجه می‌شود به ازای هر مشاهده‌پذیر - O ,

$$\langle O \rangle = \frac{\langle v, O v \rangle}{\langle v, v \rangle}. \quad (36)$$

این یعنی حالت - سیستم را می‌شود با بردار - v هم مشخص کرد. در واقع حالت - چنین سیستم ی با یک زیرفضای خطی ی یک‌بُعدی ی فضای هیلبرت [a] مشخص می‌شود.

اگر حالت - سیستم مخلوط باشد، داریم

$$\rho = \sum_i \lambda_i \frac{v_i v_i^\dagger}{\langle v, v \rangle}, \quad (37)$$

که v_i ها ویژه‌بردارها ی (متعامد -) ماتریس - چگالی ی سیستم (ρ)، و λ_i ها ویژه‌مقدارها ی متناظراند. به این ترتیب،

$$\langle O \rangle = \sum_i \lambda_i \frac{\langle v_i, O v_i \rangle}{\langle v_i, v_i \rangle}. \quad (38)$$

این مقدارها ی چشم‌داشتی شبیه - مقدارها ی چشم‌داشتی ی سیستم ی اند متشکل از چندین جزئی، که جزئی - i م در حالت - خالص - متناظر با بردار - v_i است و کسر - λ_i از سیستم را تشکیل می‌دهد.

برعکس، اگر سیستم ی از چندین جزئی ساخته شده باشد که جزئی - i م در حالت - خالص - متناظر با بردار - v_i باشد و کسر - λ_i از سیستم را بسازد، آن‌گاه مقدار -

چشم‌داشتی ی مشاهده‌پذیر O از (38) به دست می‌آید. پس ماتریس ρ چگالی ی سیستم به شکل (37) است. توجه داریم که در این حالت لازم نیست v_i ها متعامد باشند. همین که λ_i ها حقیقی، نامنفی، و نابزرگ‌تر از یک باشند و مجموع ρ شان یک باشد کافی است که ρ در (37) ویژه‌گی‌ها ی ماتریس ρ چگالی را داشته باشد. البته اگر v_i ها متعامد نباشند، دیگر v_i ها ویژه‌بردارها و λ_i ها ویژه‌مقدارها ی ρ نیستند. تعریف ρ به شکل (37) را می‌شد نقطه ی شروع ρ تعریف ρ ماتریس ρ چگالی ی یک سیستم گرفت که اجزای ρ در حالت‌ها ی خالص اند. ضمناً اگر v_i ها متعامد نباشند، نوشتن ρ به شکل (37) یک‌تا نیست.

3 تحول

برای بررسی ی تحول ρ حالت ρ سیستم، یک راه این است که از (37) با v_i ها ی دل‌بخواه شروع و توجه کنیم که اگر حالت ρ سیستم ی خالص باشد، بردار ρ مشخص‌کننده ی حالت ρ آن با معادله ی شرودینگر [b] تحول می‌یابد:

$$v(t_0) \rightarrow v(t) = U(t, t_0) v(t_0), \quad (39)$$

که $v(t)$ حالت ρ سیستم در زمان t و $U(t, t_0)$ عمل‌گر ρ یکانی ی تحول از زمان t_0 تا زمان t است. رابطه ی بالا را می‌شود به شکل ρ دیفرانسیلی نوشت:

$$i \hbar \frac{dv(t)}{dt} = H(t) v(t), \quad (40)$$

که H همیلتنی ی سیستم است:

$$i \hbar \frac{\partial U(t, t_0)}{\partial t} = H(t) U(t, t_0). \quad (41)$$

از (37) و (39) نتیجه می‌شود

$$\rho(t) = U(t, t_0) \rho(t_0) U^\dagger(t, t_0), \quad (42)$$

یا به شکل ρ دیفرانسیلی،

$$i \hbar \frac{d\rho(t)}{dt} = [H(t), \rho(t)]. \quad (43)$$

می‌شود هم از این‌جا شروع کرد که در مکانیک کلاسیک، مشتق زمانی ρ کامل چگالی ρ حالت‌ها در فضا ρ فاز صفر است. ترجمه ρ این عبارت در کوانتم مکانیک آن است که ماتریس چگالی در تصویر هیزنبرگ ρ^H ثابت است:

$$\rho^H(t) = \rho^H(t_0). \quad (44)$$

اما داریم

$$\rho^H(t) := U^\dagger(t, t_0) \rho(t) U(t, t_0). \quad (45)$$

از ترکیب (44) و (45) رابطه ρ نتیجه می‌شود.

به ساده‌گی دیده می‌شود تحول سیستم درجه ρ اختلاط را عوض نمی‌کند:

$$\begin{aligned} \text{tr}\{f[\rho(t)]\} &= \text{tr}\{f[U(t, t_0) \rho(t_0) U^\dagger(t, t_0)]\}, \\ &= \text{tr}\{U(t, t_0) f[\rho(t_0)] U^\dagger(t, t_0)\}, \\ &= \text{tr}\{f[\rho(t_0)]\}. \end{aligned} \quad (46)$$

4 سنجش

باز هم از شکل (37) (با v_i ها ρ دل‌بخواه) برای ρ شروع می‌کنیم. در سنجش مشاهده‌پذیر O ، بخش ρ از سیستم که با بردار v_i مشخص می‌شود با احتمال

$$P_{a i} := \frac{\langle v_i, \text{Pr}_a v_i \rangle}{\langle v_i, v_i \rangle} \quad (47)$$

به حالت

$$v_{a i} := \text{Pr}_a v_i \quad (48)$$

می‌رود. در این‌جا

$$O = \sum_a o_a \text{Pr}_a, \quad (49)$$

که o_a ها ویژه مقدارها ی متمایز O اند، و Pr_a افکنش بر ویژه فضا ی O متناظر با ویژه مقدار o_a است. داریم

$$\begin{aligned} \text{Pr}_a^\dagger &= \text{Pr}_a, \\ \text{Pr}_a \text{Pr}_b &= \delta_{ab} \text{Pr}_a, \\ \sum_a \text{Pr}_a &= 1. \end{aligned} \quad (50)$$

به این ترتیب معلوم می شود پس از سنجش، کسر $P_{ai} \lambda_i$ از سیستم در حالت v_{ai} است. ماتریس چگالی پس از سنجش را با ρ' نشان می دهیم. نتیجه می شود

$$\begin{aligned} \rho' &= \sum_{a,i} P_{ai} \lambda_i \frac{v_{ai} v_{ai}^\dagger}{\langle v_{ai}, v_{ai} \rangle}, \\ &= \sum_{a,i} \lambda_i \frac{\text{Pr}_a v_i v_i^\dagger \text{Pr}_a}{\langle v_i, v_i \rangle}, \end{aligned} \quad (51)$$

یا

$$\rho' = \sum_a \text{Pr}_a \rho \text{Pr}_a. \quad (52)$$

اثر سنجش بر درجه ی اختلاط سیستم را بررسی می کنیم. فرض کنید λ_j ها ویژه مقدارها ی متمایز ρ اند، و بُعد ویژه فضا ی ρ متناظر با ویژه مقدار λ_j برابر D_j است. داریم

$$\text{tr}[f(\rho)] = \sum_j D_j f(\lambda_j). \quad (53)$$

روشن است که

$$\rho = \sum_j \lambda_j \text{Pr}_j, \quad (54)$$

که Pr_j افکنش بر ویژه فضا ی ρ متناظر با ویژه مقدار λ_j است. این افکنش ها این ویژه گی ها را دارند.

$$\begin{aligned}
\Pr_j^\dagger &= \Pr_j, \\
\Pr_j \Pr_k &= \delta_{jk} \Pr_j, \\
\text{tr}(\Pr_j) &= D_j \\
\sum_j \Pr_j &= 1.
\end{aligned} \tag{55}$$

$\{e'_k \mid k\}$ را یک پایه ی راست هنجار می گیریم که اعضای آن ویژه بردار ρ' اند. فرض کنید f یک تابع $[0, 1]$ تعریف شده است. داریم

$$\begin{aligned}
\text{tr}[f(\rho')] &= \sum_k f(\langle e'_k, \rho' e'_k \rangle), \\
&= \sum_k f\left(\sum_{a,j} \langle e'_k, \Pr_a \Pr_j \Pr_a e'_k \rangle \lambda_j\right), \\
&\geq \sum_{k,a,j} \langle e'_k, \Pr_a \Pr_j \Pr_a e'_k \rangle f(\lambda_j), \\
&= \sum_{a,j} \text{tr}(\Pr_a \Pr_j \Pr_a) f(\lambda_j), \\
&= \sum_j D_j f(\lambda_j),
\end{aligned} \tag{56}$$

واز آن جا،

$$\text{tr}[f(\rho')] \geq \text{tr}[f(\rho)]. \tag{57}$$

در (56) از این استفاده شده که

$$\begin{aligned}
\langle e'_k, \Pr_a \Pr_j \Pr_a e'_k \rangle &= \langle \Pr_j \Pr_a e'_k, \Pr_j \Pr_a e'_k \rangle, \\
&\geq 0,
\end{aligned} \tag{58}$$

و

$$\sum_{a,j} \langle e'_k, \Pr_a \Pr_j \Pr_a e'_k \rangle = 1. \tag{59}$$

در رابطه ی (57)، تساوی برقرار است اگر و تنها اگر

$$\forall (j, k) : \sum_a \langle e'_k, \text{Pr}_a \text{Pr}_j \text{Pr}_a e'_k \rangle = 0 \vee 1. \quad (60)$$

داریم

$$\begin{aligned} \sum_a \langle e'_k, \text{Pr}_a \text{Pr}_j \text{Pr}_a e'_k \rangle &= \sum_a \langle \text{Pr}_j \text{Pr}_a e'_k, \text{Pr}_j \text{Pr}_a e'_k \rangle, \\ &\leq \sum_a \langle \text{Pr}_a e'_k, \text{Pr}_a e'_k \rangle, \\ &= \sum_a \langle e'_k, \text{Pr}_a e'_k \rangle, \\ &= \langle e'_k, e'_k \rangle, \\ &= 1, \end{aligned} \quad (61)$$

و تساوی زمان ی و فقط زمان ی برقرار است که

$$\forall a : \text{Pr}_j \text{Pr}_a e'_k = \text{Pr}_a e'_k. \quad (62)$$

از سو ی دیگر،

$$\sum_a \langle e'_k, \text{Pr}_a \text{Pr}_j \text{Pr}_a e'_k \rangle \geq 0, \quad (63)$$

و تساوی زمان ی و فقط زمان ی برقرار است که

$$\forall a : \text{Pr}_j \text{Pr}_a e'_k = 0. \quad (64)$$

این یعنی

$$\begin{aligned} \sum_a \langle e'_k, \text{Pr}_a \text{Pr}_j \text{Pr}_a e'_k \rangle = 1 &\Leftrightarrow (\forall a : \text{Pr}_j \text{Pr}_a e'_k = \text{Pr}_a e'_k), \\ \sum_a \langle e'_k, \text{Pr}_a \text{Pr}_j \text{Pr}_a e'_k \rangle = 0 &\Leftrightarrow (\forall a : \text{Pr}_j \text{Pr}_a e'_k = 0). \end{aligned} \quad (65)$$

با جمع زدن عبارت‌ها ی طرف راست روی a ,

$$\sum_a \langle e'_k, \text{Pr}_a \text{Pr}_j \text{Pr}_a e'_k \rangle = 1 \Rightarrow \text{Pr}_j e'_k = e'_k,$$

$$\sum_a \langle e'_k, \text{Pr}_a \text{Pr}_j \text{Pr}_a e'_k \rangle = 0 \Rightarrow \text{Pr}_j e'_k = 0. \quad (66)$$

از (65) و (66) نتیجه می‌شود

$$\sum_a \langle e'_k, \text{Pr}_a \text{Pr}_j \text{Pr}_a e'_k \rangle = 0 \vee 1 \Rightarrow (\forall a : \text{Pr}_j \text{Pr}_a e'_k = \text{Pr}_a \text{Pr}_j e'_k). \quad (67)$$

پس،

$$\left(\forall k : \sum_a \langle e'_k, \text{Pr}_a \text{Pr}_j \text{Pr}_a e'_k \rangle = 0 \vee 1 \right) \Rightarrow (\forall a : \text{Pr}_j \text{Pr}_a = \text{Pr}_a \text{Pr}_j). \quad (68)$$

به این ترتیب، در (57) تساوی برقرار است اگر

$$\forall (a, j) : \text{Pr}_j \text{Pr}_a = \text{Pr}_a \text{Pr}_j. \quad (69)$$

روشن است که اگر (69) درست باشد، ρ' و ρ برابر اند و در (57) تساوی برقرار است. ضمناً اگر (69) درست باشد، O و ρ با هم جابه‌جا می‌شوند و برعکس، اگر O و ρ با هم جابه‌جا شوند، (69) درست است (چون Pr_a تابع O و Pr_j تابع ρ است). نتیجه این که اگر f یک تابع اکیداً کواو باشد که در $[0, 1]$ تعریف شده، آنگاه

$$\text{tr}[f(\rho')] = \text{tr}[f(\rho)] \Leftrightarrow \rho' = \rho \Leftrightarrow [O, \rho] = 0. \quad (70)$$

5 مراجع‌ها

- [1] Jun John Sakurai; "Modern quantum mechanics", (Addison-Wesley, 1995)
 [2] Leslie E. Ballentine; "Quantum mechanics", (Prentice-Hall, 1990)

6 اسمهای خاص

- [a] Hilbert
- [b] Schrödinger
- [c] Heisenberg