

מרחבי Hilbert:

ו"ע של A: אם קיים בסיס אורתוגונלי: עבור בסיס אורתונורמלי מתקיים:

$$\langle \alpha | \alpha \rangle = \sum_{a'} |\langle a' | \alpha \rangle|^2, \int |\xi'\rangle \langle \xi'| d\xi' = 1, \sum_{a'} |a'\rangle \langle a'| = 1 \quad A = \sum_{a'} a' |a'\rangle \langle a'| = 1, |\alpha\rangle = \sum_{a'} c_{a'} |a'\rangle \quad A|a\rangle = a'|a\rangle$$

ואם בנוסף $|\alpha\rangle$ מנורמל אז: וקטור $|\alpha\rangle$ מנורמל:

$$|\tilde{\alpha}\rangle = \frac{|\alpha\rangle}{\sqrt{\langle \alpha | \alpha \rangle}} \quad \int |\langle \xi' | \alpha \rangle|^2 d\xi' = 1 \quad \text{או} \quad \sum_{a'} |c_{a'}|^2 = \sum_{a'} |\langle a' | \alpha \rangle|^2 = 1$$

תכונות של Bra and Ket:

$$\langle \beta | \alpha \rangle = \langle \alpha | \beta \rangle^* = 0 \quad \text{אורתוגונלים: } |\beta\rangle \perp |\alpha\rangle \quad \langle \beta | \langle \alpha | \rangle | \gamma \rangle = |\beta\rangle \langle \alpha | \gamma \rangle, \langle \alpha | \alpha \rangle \geq 0, \langle \beta | \alpha \rangle = \langle \alpha | \beta \rangle^*$$

הצגה מטריצית: **אופרטורים:**

אופרטור הרמיטי: $X = X^\dagger$
 אופרטור אונטריו: $UU^\dagger = U^\dagger U = 1$
 $X^\dagger = |\alpha\rangle \langle \beta|$ אז $X = |\beta\rangle \langle \alpha|$ אם $X = \begin{pmatrix} \langle a^{(1)} | X | a^{(1)} \rangle & \langle a^{(1)} | X | a^{(2)} \rangle & \dots \\ \langle a^{(2)} | X | a^{(1)} \rangle & \langle a^{(2)} | X | a^{(2)} \rangle & \dots \\ \vdots & \vdots & \ddots \end{pmatrix}$
 * עבור אופרטור הרמיטי, המטריצה היא סימטרית צמודה.
 * עבור בסיס של וקטורים עצמיים של X, המטריצה היא אלכסונית.

$$X(c_\alpha |\alpha\rangle + c_\beta |\beta\rangle) = c_\alpha X|\alpha\rangle + c_\beta X|\beta\rangle$$

$$(X+Y)c_\alpha |\alpha\rangle = c_\alpha Y|\alpha\rangle + c_\alpha X|\alpha\rangle$$

$$(XY)^\dagger = Y^\dagger X^\dagger \quad \langle \beta | X | \alpha \rangle = \langle \alpha | X^\dagger | \beta \rangle^*$$

$$[A+B, C] = [A, C] + [B, C] \quad [A^m, B] = mA^{m-1}[A, B]$$

$$[A, BC] = [A, B]C + B[A, C] \quad e^A e^B = e^{A+B} e^{\frac{1}{2}[A, B]}$$

$$[A, [B, C]] + [B, [C, A]] + [C, [A, B]] = 0$$

Compatible Observables: במידה ולשני המדידים יש סט שלם של וקטורים עצמיים משותפים. אם B, A מוגדרים חיוביים: **אופרטור טנסור מצייה:** תכונות: **עקבה:** תכונות:

$$\text{tr}(XY) = \text{tr}(YX) \quad \text{tr}(X) = \sum_{a'} \langle a' | X | a' \rangle \quad U |a^{(l)}\rangle = |b^{(l)}\rangle \quad U = \sum_k |b^{(k)}\rangle \langle a^{(k)}|$$

$$\text{tr}(X, Y) \geq 0 \quad \text{tr}(X) = \text{tr}(U^\dagger X U) \quad X' = U^\dagger X U$$

משוואת שרדינגר: **אופרטור התפתחות בזמן:** **אופרטור הזזה:**

$$i\hbar \frac{d}{dt} U(t, t_0) |\alpha, t_0\rangle = H U(t, t_0) |\alpha, t_0\rangle \quad U^\dagger(t, t_0) U(t, t_0) = 1 \quad T^\dagger(dx') T(dx) = 1$$

$$\rightarrow i\hbar \frac{d}{dt} |\alpha, t_0; t\rangle = H |\alpha, t_0; t\rangle \quad U(t_2, t_0) = U(t_2, t_1) U(t_1, t_0) \quad T(-dx') = T^{-1}(dx')$$

$$U(t, t_0 = 0) \equiv U(t) = \exp\left(\frac{-iHt}{\hbar}\right)$$

מעבר מהצגת היזנברג להצגת שרדינגר: **משוואת התנועה של היזנברג:**

$$\frac{dA^{(H)}}{dt} = \frac{1}{i\hbar} [A^{(H)}, H], \quad H^{(H)} = H \quad \frac{dx_i}{dt} = \frac{p_i}{m}, \quad \frac{dp_i}{dt} = -\frac{\partial V(\mathbf{x})}{\partial x_i}$$

$$A^{(H)}(t) \equiv U^\dagger(t) A^{(S)} U(t) \quad A^{(H)}(0) = A^{(S)}$$

עקרון אי הוודאות: **תנע בהצגת מקום/מקום בהצגת תנע:**

$$\langle (\Delta x)^2 \rangle \langle (\Delta p_x)^2 \rangle \geq \hbar^2 / 4 \quad [p, A(x)] = \frac{\hbar}{i} \frac{dA}{dx} \quad [x_i, p_j] = i\hbar \delta_{ij}, \quad [p_i, p_j] = [x_i, x_j] = 0 \quad P = \frac{\hbar}{i} \frac{d}{dx}$$

$$\langle x' | p | \alpha \rangle = -i\hbar \frac{\partial}{\partial x'} \langle x' | \alpha \rangle \quad [p, B(x)] = \frac{\hbar}{i} \frac{dB}{dx} \quad [p_i, x_j] = -i\hbar \delta_{ij}, \quad [p, x^n] = -ni\hbar x^{n-1} \quad x = i\hbar \frac{d}{dp}$$

ערך תוחלת: **מעבר ממקום לתנע:** **פונקציית הגל:**

$$\langle A \rangle = \langle A \rangle_\alpha \equiv \langle \alpha | A | \alpha \rangle = \sum_{a'} \sum_{a''} \langle \alpha | a'' \rangle \langle a'' | A | a' \rangle \langle a' | \alpha \rangle = \sum_{a'} a' |\langle a' | \alpha \rangle|^2 \rightarrow \int |x'\rangle \langle x' | \alpha \rangle dx'$$

$$\frac{d}{dt} \langle A \rangle = \frac{1}{i\hbar} \langle [A, H] \rangle + \left\langle \frac{\partial A}{\partial t} \right\rangle$$

$$\psi_\alpha(x') = \left(\frac{1}{\sqrt{2\pi\hbar}}\right) \int \exp\left(\frac{i}{\hbar} p' x'\right) \phi_\alpha(p') dp'$$

$$\phi_\alpha(p') = \left(\frac{1}{\sqrt{2\pi\hbar}}\right) \int \exp\left(-\frac{i}{\hbar} p' x'\right) \psi_\alpha(x') dx'$$

$$\langle x' | \alpha \rangle = \psi_\alpha(x'), \int |\psi|^2 = 1$$

$$\langle \beta | \alpha \rangle = \int \psi_\beta^*(x') \psi_\alpha(x') dx'$$

$$\langle x' | p' \rangle = \frac{1}{\sqrt{2\pi\hbar}} \exp\left(\frac{-ip'x'}{\hbar}\right)$$

$$(\mathbf{J} = \text{probability current}) \quad \frac{\partial \rho}{\partial t} + \nabla \cdot \mathbf{J} = 0 \quad \mathbf{J} = \frac{1}{m} \text{Re}(\psi^* (-i\hbar \nabla \psi))$$

קורלציה: **הסתברות:** לכל B, A מתקיים: $P(a') = |\langle a' | \alpha \rangle|^2$

$$C(t) \equiv \langle \alpha | \alpha, t_0 = 0; t \rangle = \langle \alpha | U(t, 0) | \alpha \rangle$$

$$C(t) = \langle a' | a', t_0 = 0; t \rangle = \exp\left(\frac{-iE_{a'} t}{\hbar}\right) \quad \langle (\Delta A)^2 \rangle \langle (\Delta B)^2 \rangle \geq \frac{1}{4} |\langle [A, B] \rangle|^2 \quad \Delta A_{(sakai)} \equiv A - \langle A \rangle$$

$$\langle \Delta A \rangle = \langle A^2 \rangle - \langle A \rangle^2$$

$$\int |g(E)|^2 \rho(E) dE = 1 \quad C(t) = \sum_a |c_a|^2 \exp\left(\frac{-iE_a t}{\hbar}\right) \rightarrow \int |g(E)|^2 \rho(E) \exp\left(\frac{-iEt}{\hbar}\right) dE$$

מערכות ספין 1/2:

אופרטורים:

בהצגה מטריצית:

וקטורים:

$$S_z \doteq \frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}, S_x \doteq \frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}, S_y \doteq \frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix} \quad 1 = |+\rangle\langle+| + |-\rangle\langle-|$$

$$S_z = \frac{\hbar}{2} (|+\rangle\langle+| - |-\rangle\langle-|)$$

$$S_x = \frac{\hbar}{2} (|+\rangle\langle-| + |-\rangle\langle+|)$$

$$S_y = \frac{\hbar}{2} (-i|+\rangle\langle-| + i|-\rangle\langle+|)$$

$$S_+ \equiv \hbar|+\rangle\langle-|, \quad S_- \equiv \hbar|-\rangle\langle+|$$

$$\exp\left(-\frac{i}{2} \mathbf{S} \cdot \hat{\mathbf{n}} \phi\right) \doteq \exp\left(-\frac{i}{2} i\boldsymbol{\sigma} \cdot \hat{\mathbf{n}} \phi\right), \text{ in } 2 \times 2 \text{ form:}$$

$$\begin{pmatrix} \cos\left(\frac{\phi}{2}\right) - in_z \sin\left(\frac{\phi}{2}\right) & (-in_x - n_y) \sin\left(\frac{\phi}{2}\right) \\ (-in_x + n_y) \sin\left(\frac{\phi}{2}\right) & \cos\left(\frac{\phi}{2}\right) + in_z \sin\left(\frac{\phi}{2}\right) \end{pmatrix}$$

$$|S_x; \pm\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}} |+\rangle \pm \frac{1}{\sqrt{2}} |-\rangle$$

$$|S_y; \pm\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}} |+\rangle \pm \frac{i}{\sqrt{2}} |-\rangle$$

המילטוניאן: (ω נתון עבור B_z) אנרגיות עצמיות: אופרטור סיבוב:

$$D_z(\phi) = \exp\left(\frac{-iS_z \phi}{\hbar}\right) = e^{-i\frac{\phi}{2}} |+\rangle\langle+| + e^{i\frac{\phi}{2}} |-\rangle\langle-| \quad E_{\pm} = \mp \frac{\hbar\omega}{2} \quad H = -\left(\frac{e}{mc}\right) \mathbf{S} \cdot \mathbf{B}, \quad \omega \equiv \frac{|e|B}{mc}$$

$$(\boldsymbol{\sigma} \cdot \mathbf{a})(\boldsymbol{\sigma} \cdot \mathbf{b}) = \mathbf{a} \cdot \mathbf{b} + i\boldsymbol{\sigma}(\mathbf{a} \times \mathbf{b}), \quad [\sigma_i, \sigma_j] = 2i\epsilon_{i,j,k} \sigma_k, \quad \sigma_i \sigma_j + \sigma_j \sigma_i = 2\delta_{ij}$$

אוסילטור הרמוני:

אופרטורים:

המילטוניאן:

אנרגיות עצמיות:

$$E_n = \hbar\omega\left(n + \frac{1}{2}\right) \quad H = \frac{1}{2m} p^2 + \frac{1}{2} m\omega^2 x^2 = \hbar\omega\left(N + \frac{1}{2}\right)$$

$$|n\rangle = \left(\frac{a^\dagger}{\sqrt{n!}}\right)^n |0\rangle \quad aa^\dagger = a^\dagger a + 1, \quad [a, a^\dagger] = 1 \quad \text{יחסי חילוף:}$$

$$a = \sqrt{\frac{m\omega}{2\hbar}} \left(x + \frac{ip}{m\omega}\right), \quad a|n\rangle = \sqrt{n}|n-1\rangle$$

$$a^\dagger = \sqrt{\frac{m\omega}{2\hbar}} \left(x - \frac{ip}{m\omega}\right), \quad a^\dagger|n\rangle = \sqrt{n+1}|n+1\rangle$$

מצבים קוהרנטים: $D(\alpha)|0\rangle = |\alpha\rangle, a|\alpha\rangle = \alpha|\alpha\rangle$

$$\langle H^2 \rangle_\alpha = \hbar^2 \omega^2 \left(|\alpha|^4 + 2|\alpha|^2 + \frac{1}{4}\right), \quad \langle H \rangle_\alpha = \hbar\omega \left(|\alpha|^2 + \frac{1}{2}\right)$$

$$\langle x \rangle_\alpha = \sqrt{\frac{2\hbar}{m\omega}} \text{Re}(\alpha), \quad \langle x \rangle_\alpha = \sqrt{\frac{2\hbar}{m\omega}} \text{Im}(\alpha), \quad \Delta H_\alpha = \hbar\omega|\alpha|$$

$$|\alpha\rangle = \exp\left(-\frac{|\alpha|^2}{2}\right) \cdot \sum \frac{\alpha^n}{\sqrt{n!}} |n\rangle, \quad \Delta p_\alpha = \sqrt{\frac{1}{2}\hbar m\omega}, \quad \Delta x_\alpha = \sqrt{\frac{\hbar}{2m\omega}}$$

$$D(\alpha) \equiv \exp(\alpha a^\dagger - \alpha^* a) = \exp(-|\alpha|^2/2) \exp(\alpha a^\dagger) \exp(-\alpha^* a)$$

$$N = a^\dagger a = \frac{H}{\hbar\omega} - \frac{1}{2}, \quad N|n\rangle = n|n\rangle$$

$$x = \sqrt{\frac{\hbar}{2m\omega}} (a^\dagger + a), \quad p = i\sqrt{\frac{m\hbar\omega}{2}} (a^\dagger - a)$$

פונקצית גל מצב 0:

$$x_0 = \sqrt{\frac{\hbar}{m\omega}}, \quad \langle x'|0\rangle = \frac{1}{\pi^{1/4} \sqrt{x_0}} \exp\left(-\frac{1}{2} \left(\frac{x'}{x_0}\right)^2\right)$$

פולינומי הרמיט:

$$H_n(z) = (2z - \frac{d}{dz})^n \cdot 1, \quad \frac{d}{dz} H_n(z) = 2nH_{n-1}(z)$$

חלקיק חופשי:

$$H = \frac{1}{2m} p^2 + V(\vec{r})$$

מערכות חד מימדיות:

$$\psi_n'' + \frac{1}{\hbar^2} (E_n - V) \psi_n = 0$$

תנע זוויתי:

אופרטור סיבוב (ציר Z): יחס חילוף:

מטריצות סיבוב:

$$R_z(\phi) = \begin{pmatrix} \cos\phi & -\sin\phi & 0 \\ \sin\phi & \cos\phi & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, R_x(\phi) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \cos\phi & -\sin\phi \\ 0 & \sin\phi & \cos\phi \end{pmatrix}, R_y(\phi) = \begin{pmatrix} \cos\phi & 0 & \sin\phi \\ 0 & 1 & 0 \\ -\sin\phi & 0 & \cos\phi \end{pmatrix}$$

$$[J_i, J_j] = i\hbar \epsilon_{ijk} J_k \quad D_z(\phi) = \exp\left(\frac{-iJ_z \phi}{\hbar}\right)$$

יחסי חילוף נוספים:

$$\mathbf{J}^2 |a, b\rangle = a|a, b\rangle, J_z |a, b\rangle = b|a, b\rangle \quad \mathbf{J}^2 = J_x J_x + J_y J_y + J_z J_z, \quad [\mathbf{J}^2, J_k] = 0, \quad (k=1, 2, 3)$$

גבולות:

אופרטור סולם:

$$J_+ |a, b_{\max}\rangle = 0, \quad b_{\max} = b_{\min} + n\hbar = \frac{n\hbar}{2} \quad J_z (J_\pm |a, b\rangle) = (b \pm \hbar) (J_\pm |a, b\rangle) \quad J_\pm = J_x \pm iJ_y, \quad [J_+, J_-] = 2\hbar J_z$$

$$J_- |a, b_{\min}\rangle = 0, \quad b_{\min} = b_{\max} - n\hbar = \frac{-n\hbar}{2} \quad \mathbf{J}^2 (J_\pm |a, b\rangle) = a (J_\pm |a, b\rangle) \quad [J_z, J_\pm] = \pm \hbar J_\pm, \quad [\mathbf{J}^2, J_\pm] = 0$$

$$a = b_{\min} (b_{\min} - \hbar) \quad j = \frac{1}{2}, 1, \frac{3}{2}, \dots, \quad m = -j, -j+1, \dots, j-1, j \quad j \equiv \frac{b_{\max}}{\hbar} \quad m \equiv \frac{b}{\hbar}$$

$$\langle j', m' | J_{\pm} | j, m \rangle = J_{\pm} | j, m \rangle = \hbar \sqrt{(j-m)(j+m+1)} | j, m+1 \rangle \quad \mathbf{J}^2 | j, m \rangle = j(j+1)\hbar^2 | j, m \rangle$$

$$\hbar \sqrt{(j \mp m)(j \pm m + 1)} \delta_{j', j} \delta_{m', m \pm 1} \quad J_{-} | j, m \rangle = \hbar \sqrt{(j+m)(j-m+1)} | j, m-1 \rangle \quad J_z | j, m \rangle = m\hbar | j, m \rangle$$

$$\mathbf{J}^2 \mathbf{D}(R) | j, m \rangle = \mathbf{D}(R) \mathbf{J}^2 | j, m \rangle = j(j+1)\hbar^2 [\mathbf{D}(R) | j, m \rangle] : \text{אופרטור סיבוב}$$

תנע זוויתי מסלולי:

$$\frac{1}{2m} \langle x' | \mathbf{p}^2 | \alpha \rangle = -\frac{\hbar}{2m} \left(\frac{1}{r} \frac{\partial^2}{\partial r^2} r \langle x' | \alpha \rangle \right) - \frac{1}{\hbar^2 r^2} \langle x' | \mathbf{L}^2 | \alpha \rangle \quad \mathbf{L} = \mathbf{x} \times \mathbf{p}, \quad [L_i, L_j] = i\hbar \epsilon_{ijk} L_k, \quad L_z = xp_y - yp_x$$

$$\mathbf{L}^2 = \mathbf{x}^2 \mathbf{p}^2 - (\mathbf{x} \cdot \mathbf{p})^2 + i\hbar \mathbf{x} \cdot \mathbf{p}$$

$$\langle r, \theta, \phi | \left[1 - i \left(\frac{\delta \phi}{\hbar} \right) L_z \right] | \alpha \rangle = \langle r, \theta, \phi - \delta \phi | \alpha \rangle \quad \left[1 - i \left(\frac{\delta \phi}{\hbar} \right) L_z \right] | x', y', z' \rangle = | x' - y' \delta \phi, y' + x' \delta \phi, z' \rangle$$

$$\langle x' | L_z | \alpha \rangle = -i\hbar \frac{\partial}{\partial x} \langle x' | \alpha \rangle \quad \langle x', y', z' | \left[1 - i \left(\frac{\delta \phi}{\hbar} \right) L_z \right] | \alpha \rangle = \langle x' + y' \delta \phi, y' - x' \delta \phi, z' | \alpha \rangle$$

ערכים עצמיים → אופרטור

חלקיק בפוטנציאל מרכזי:

$$H \rightarrow E_{k,l}, \quad \mathbf{L}^2 \rightarrow l(l+1)\hbar^2, \quad L_z \rightarrow m\hbar \quad \varphi_{l,k,m}(r) = \frac{1}{r} U_{k,l}(r) \cdot Y_l^m(\theta, \phi) \quad H = \frac{\mathbf{p}^2}{2\mu} + V(r)$$

פונקציות רדיאליות בלבד:

פונקציות גל:

$$R_{1,0} = 2 \left(\frac{z}{a_0} \right)^{\frac{3}{2}} e^{-\frac{zr}{a_0}} \quad \varphi_{1,0,0} = \frac{1}{\sqrt{\pi a_0^3}} e^{-\frac{r}{a_0}}, \quad \varphi_{2,0,0} = \frac{1}{\sqrt{8\pi a_0^3}} \left(1 - \frac{r}{2a_0} \right) e^{-\frac{r}{2a_0}}$$

$$R_{2,0} = \left(\frac{z}{2a_0} \right)^{\frac{3}{2}} \left(2 - \frac{zr}{a_0} \right) e^{-\frac{zr}{2a_0}} \quad \varphi_{2,1,\pm 1} = \mp \frac{1}{\sqrt{8\pi a_0^3}} \frac{r}{a_0} e^{-\frac{r}{2a_0}} \sin \theta e^{\pm i\phi}$$

$$R_{2,1} = \left(\frac{z}{2a_0} \right)^{\frac{3}{2}} \left(\frac{zr}{\sqrt{3}a_0} \right) e^{-\frac{zr}{2a_0}} \quad \varphi_{2,1,0} = \mp \frac{1}{4\sqrt{2\pi a_0^3}} \frac{r}{a_0} e^{-\frac{r}{2a_0}} \cos \theta$$

צברים:

אופרטור צפיפות: (שוויון מתקיים בצבר טהור)

$$\rho \equiv \sum_i w_i | \alpha^{(i)} \rangle \langle \alpha^{(i)} |, \quad \sum_i w_i = 1, \quad \text{tr}(\rho) = 1, \quad \text{tr}(\rho^2) \leq 1$$

התפתחות בזמן:

ממוצע צבר:

$$i\hbar \frac{\partial \rho}{\partial t} = -[\rho, H] \quad [A] \equiv \sum_i w_i \langle \alpha^{(i)} | A | \alpha^{(i)} \rangle = \sum_i \sum_a w_i \langle a' | \alpha^{(i)} \rangle \langle a' | A | \alpha^{(i)} \rangle = \text{tr}(\rho A)$$

אנרגיה פנימית:

מכניקה קוונטית סטטיסטית:

$$U = -\frac{\partial}{\partial \beta} \ln(Z), \quad \rho = \frac{e^{-\beta H}}{Z}, \quad \rho_{kk} = \frac{e^{-\beta E_k}}{Z}, \quad \beta = -\frac{1}{kT}, \quad w_i = \frac{1}{Z} e^{-\beta E_i}, \quad Z = \sum_k \exp(-\beta E_k) = \text{tr}(e^{-\beta H})$$

תורת ההפרעות הבלתי תלויה בזמן: עבור מצב בלתי מנוון $|\varphi_n\rangle$ נקבל:

$$E_n(\lambda) = E_n^0 + \underbrace{\langle \varphi_n | W | \varphi_n \rangle}_{\text{תיקון מסדר ראשון}} + \underbrace{\sum_{p \neq n} \sum_i \frac{|\langle \varphi_p^i | W | \varphi_n \rangle|^2}{E_n^0 - E_p^0}}_{\text{תיקון מסדר שני}} + \underbrace{O(\lambda^3)}_{\text{תיקונים מסדר גבוה}} \quad H(\lambda) = H_0 + \lambda \hat{W}$$

$$H(\lambda) | \psi(\lambda) \rangle = E(\lambda) | \psi(\lambda) \rangle$$

$$| \varphi_n(\lambda) \rangle = | \varphi_n \rangle + \sum_{p \neq n} \sum_i \frac{\langle \varphi_p^i | W | \varphi_n \rangle}{E_n^0 - E_p^0} + O(\lambda^2)$$

מכניקה קלאסית:

המילטוניאן:

משוואות המילטון-יעקובי:

כוח, במקרה הכללי:

משוואת לגרנג':

$$H = \sum_i p_i \dot{q}_i - L \quad \dot{q}_j = \frac{\partial H}{\partial p_j}, \quad -p_i = \frac{\partial H}{\partial q_j} \quad F_i = \frac{d}{dt} \frac{\partial U}{\partial \dot{q}_i} - \frac{\partial U}{\partial q_i} \quad \frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_i} - \frac{\partial L}{\partial q_i} = 0$$

$$[A(q, p), B(q, p)]_{\text{classical}} = \sum_s \left(\frac{\partial A}{\partial q_s} \frac{\partial B}{\partial p_s} - \frac{\partial A}{\partial p_s} \frac{\partial B}{\partial q_s} \right) \quad [A, B]_{\text{classical}} = \frac{1}{i\hbar} [A, B]$$