

(復習)

シュレディンガー方程式

$$i\hbar \frac{\partial}{\partial t} \psi(r, t) = \left(-\frac{\hbar^2}{2m} \nabla^2 + V(r, t) \right) \psi(r, t)$$

波動関数

系の状態は波動関数 $\psi(r, t)$ で表わされる。

確率解釈

$$P(r, t) dr = |\psi(r, t)|^2 dr$$

規格化 $\int P(r, t) dr = \int |\psi(r, t)|^2 dr = 1$

位相の自由度 $\psi(r, t) \rightarrow e^{i\theta} \psi(r, t)$
で $P(r, t) = |\psi(r, t)|^2$ は同じ

→ 同じ状態を表わす

期待値

$$\langle r \rangle = \int dr r |\psi(r, t)|^2$$

一般に

$$\langle \hat{A} \rangle = \int dr \psi^*(r, t) \hat{A} \psi(r, t)$$

例) $\langle \hat{P} \rangle = \int dr \psi^*(r, t) \frac{\hbar}{i} \nabla \psi(r, t)$

連続の方程式

$$i\hbar \frac{\partial \psi}{\partial t} = \left(-\frac{\hbar^2}{2m} \nabla^2 + V \right) \psi$$

$$\rightarrow \frac{\partial \rho}{\partial t} + \nabla \cdot \mathbf{j} = 0$$

$$\rho = |\psi|^2$$

$$\mathbf{j} = \frac{\hbar}{2im} (\psi^* \nabla \psi - \psi \nabla \psi^*)$$

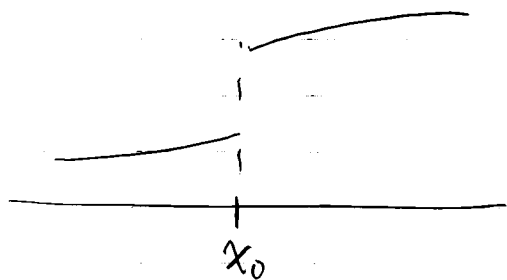
→ 波動関数の連続性

四 波動関数の連続性

連続の方程式 (一次元) : $\frac{\partial}{\partial t} \rho(x,t) + \frac{\partial}{\partial x} j(x,t) = 0$

$$j(x,t) = \frac{\hbar}{2im} \left(\psi^*(x,t) \frac{\partial}{\partial x} \psi(x,t) - \psi(x,t) \frac{\partial}{\partial x} \psi^*(x,t) \right)$$

波動関数が $x = x_0$ で不連続であるとする。
例として



$$\psi(x,t) = \begin{cases} A e^{ikx} e^{-iEt/\hbar} & (x < x_0) \\ B e^{ikx} e^{-iEt/\hbar} & (x > x_0) \end{cases}$$

\therefore \therefore 連続の方程式を $x_0 - \epsilon \leq x \leq x_0 + \epsilon$ で積分してみる。

$$\frac{\partial}{\partial t} \int_{x_0 - \epsilon}^{x_0 + \epsilon} \rho(x,t) dx = \frac{\partial}{\partial t} (|B|^2(x_0 + \epsilon) - |A|^2(x_0 - \epsilon)) = 0$$

$$\begin{aligned} \int_{x_0 - \epsilon}^{x_0 + \epsilon} \frac{\partial}{\partial x} j(x,t) dx &= j(x_+, t) - j(x_-, t) \\ &= \frac{\hbar}{2im} \cdot 2ik (|B|^2 - |A|^2) \\ &= \frac{k\hbar}{m} (|B|^2 - |A|^2) \end{aligned}$$

\rightarrow

$|B| \neq |A|$ であるとき連続の方程式が成り立たない。

(note)

$$i\hbar \frac{\partial}{\partial t} \psi(x, t) = \left(-\frac{\hbar^2}{2m} \frac{d^2}{dx^2} + V(x) \right) \psi(x, t)$$

ε $x_0 - \epsilon \leq x \leq x_0 + \epsilon$ 積分して ε → 0 とすると

$$\lim_{\epsilon \rightarrow 0} i\hbar \frac{\partial}{\partial t} \int_{x_0 - \epsilon}^{x_0 + \epsilon} \psi(x, t) dx = 0$$

$$\lim_{\epsilon \rightarrow 0} \int_{x_0 - \epsilon}^{x_0 + \epsilon} V(x) \psi(x, t) dx = 0$$

$$\begin{aligned} \lim_{\epsilon \rightarrow 0} \left(-\frac{\hbar^2}{2m} \right) \int_{x_0 - \epsilon}^{x_0 + \epsilon} dx \frac{d^2}{dx^2} \psi(x, t) \\ = -\frac{\hbar^2}{2m} \left(\frac{d\psi}{dx} \Big|_{x_0 + \epsilon} - \frac{d\psi}{dx} \Big|_{x_0 - \epsilon} \right) \end{aligned}$$

$$\Downarrow \left(\frac{d\psi}{dx} \right)_> = \left(\frac{d\psi}{dx} \right)_<$$

↓ 位相を含めて $A = B$ ならば必ずしも成り立たない。

→ 波動関数, 微係数は空間のあらゆる場所連続

2.3. 演算子の期待値

$$P(r, t) = |\psi(r, t)|^2$$

$$\rightarrow \langle r \rangle = \int dr r P(r, t) = \int dr |\psi(r, t)|^2 \cdot r$$

$$\langle f(r) \rangle = \int dr f(r) P(r, t) = \int dr |\psi(r, t)|^2 f(r)$$

$$\downarrow \frac{d}{dt} \langle r \rangle = \int dr r [\dot{\psi}^* \psi + \psi^* \dot{\psi}]$$

(note) $i\hbar \dot{\psi} = H\psi$
 $-i\hbar \dot{\psi}^* = H\psi^*$

$$= \int dr r \cdot \frac{1}{i\hbar} \left[+\frac{\hbar^2}{2m} (\nabla^2 \psi^*) \psi - \cancel{V \psi^* \psi} - \frac{\hbar^2}{2m} \psi^* (\nabla^2 \psi) + \cancel{V \psi^* \psi} \right]$$

$$= \frac{\hbar}{2im} \int dr [\psi^* \nabla^2 (r\psi) - \psi^* (\nabla^2 \psi)]$$

$$= \frac{\hbar}{im} \int dr \psi^* \nabla \psi$$

$$\rightarrow \frac{d}{dt} \langle m r \rangle = \int dr \psi^* \left(\frac{\hbar}{i} \nabla \right) \psi$$



- 一般に：量子力学では物理量 \rightarrow 演算子 α 期待値

$$\langle \hat{A} \rangle = \int d\mathbf{r} \psi^*(\mathbf{r}, t) \hat{A} \psi(\mathbf{r}, t)$$

また、一般に

$$\hat{A} \psi_n(\mathbf{r}) = A_n \psi_n(\mathbf{r})$$

\hat{A} の固有関数

\hat{A} の固有値 (n はラベル)

を考えることが出来る。

・運動量表示と座標表示

波動関数のフーリエ変換

$$\tilde{\psi}(P, t) = \frac{1}{(2\pi\hbar)^{3/2}} \int dV \psi(V, t) e^{-iP \cdot V/\hbar}$$

: 運動量表示

$$\rightarrow \psi(V, t) = \frac{1}{(2\pi\hbar)^{3/2}} \int dP \tilde{\psi}(P, t) e^{iP \cdot V/\hbar}$$

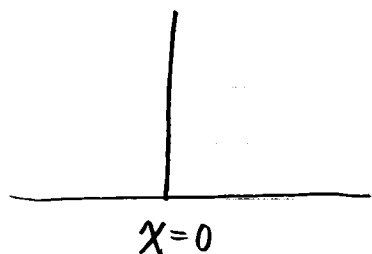
: 座標表示

(note)

$$\begin{aligned} \langle \hat{P} \rangle &= \int dV \psi^*(V, t) \left(\frac{\hbar}{i} \nabla \right) \psi(V, t) \\ &= \frac{1}{(2\pi\hbar)^3} \int dV dP dP' \tilde{\psi}^*(P, t) \left(\frac{\hbar}{i} \cdot \frac{i}{\hbar} P' \right) \\ &\quad \times \tilde{\psi}(P', t) e^{-i(P-P') \cdot V/\hbar} \\ &\quad \text{(note) } \frac{1}{(2\pi\hbar)^3} \int dV e^{-i(P-P') \cdot V/\hbar} = \delta(P-P') \\ &\quad \int dP \delta(P-P') f(P) = f(P') \\ &= \int dP P |\tilde{\psi}(P, t)|^2 \end{aligned}$$

↪ $|\tilde{\psi}(P, t)|^2$ は粒子が運動量 P を持つ確率

・デルタ関数



定義:

$$\delta(x) = 0 \quad (x \neq 0)$$

$$\int_{-\varepsilon}^{\varepsilon} f(x) \delta(x) dx = f(0)$$

$$\rightarrow \int_{-\varepsilon}^{\varepsilon} \delta(x) dx = 1.$$

デルタ関数の性質

$$\delta(x) = \delta(-x)$$

$$\rightarrow \int_0^{\varepsilon} \delta(x) dx = \frac{1}{2}$$

$$\delta(ax) = \frac{1}{|a|} \delta(x)$$

$$\leftarrow \int_{-\varepsilon}^{\varepsilon} \delta(y) dy = \int_{-\varepsilon/a}^{\varepsilon/a} dx \delta(ax)$$

$$= |a| \int_{-|\varepsilon/a|}^{|\varepsilon/a|} dx \delta(ax)$$

$$\int f(x) \delta'(x-a) dx = - \int f'(x) \delta(x-a) dx$$
$$= -f'(a)$$

ディラック関数のいろいろな表現

$$\left\{ \begin{aligned} \delta(x) &= \lim_{a \rightarrow 0} \frac{1}{\pi} \frac{a}{x^2 + a^2} \\ \delta(x) &= \lim_{a \rightarrow 0} \operatorname{Im} \frac{1}{\pi} \cdot \frac{1}{x - ia} \\ \delta(x) &= \lim_{L \rightarrow \infty} \frac{\sin Lx}{\pi x} \end{aligned} \right.$$

かつ $\delta(x)$ の性質を満足す。

$$\begin{aligned} \text{(note)} \quad \int_{-\infty}^{\infty} dk e^{ikx} &= \lim_{L \rightarrow \infty} \int_{-L}^L e^{ikx} dk \\ &= \lim_{L \rightarrow \infty} \frac{e^{iLx} - e^{-iLx}}{ix} = \lim_{L \rightarrow \infty} \frac{2}{x} \sin Lx \\ &= 2\pi \delta(x) \end{aligned}$$

$$\text{(note)} \quad \delta(\vec{x}) \equiv \delta^{(3)}(\vec{x}) \equiv \delta(x) \delta(y) \delta(z)$$

(運動量表示の続き)

$$\begin{aligned}\langle \hat{A} \rangle &= \int d\mathbf{r} \psi^*(\mathbf{r}, t) \hat{A} \psi(\mathbf{r}, t) \\ &= \int d\mathbf{p} \tilde{\psi}^*(\mathbf{p}, t) \hat{A} \tilde{\psi}(\mathbf{p}, t)\end{aligned}$$

(note) $i\hbar \nabla_{\mathbf{p}} \tilde{\psi}(\mathbf{p}, t) = \frac{1}{(2\pi\hbar)^{3/2}} \int d\mathbf{r} \mathbf{r} \psi(\mathbf{r}, t) e^{-i\mathbf{p}\cdot\mathbf{r}/\hbar}$

$$\begin{aligned}&\int d\mathbf{p} \tilde{\psi}^*(\mathbf{p}, t) (i\hbar \nabla_{\mathbf{p}} \tilde{\psi}(\mathbf{p}, t)) \\ &= \frac{1}{(2\pi\hbar)^3} \int d\mathbf{p} d\mathbf{r} d\mathbf{r}' \psi^*(\mathbf{r}, t) \mathbf{r}' \psi(\mathbf{r}', t) e^{i\mathbf{p}\cdot(\mathbf{r}-\mathbf{r}')/\hbar}\end{aligned}$$

$\hookrightarrow \delta(\mathbf{r}-\mathbf{r}')$

$$= \int d\mathbf{r} \mathbf{r} |\psi(\mathbf{r}, t)|^2 = \langle \mathbf{r} \rangle$$

$$\boxed{\hat{\mathbf{r}} = i\hbar \nabla_{\mathbf{p}}} \quad \leftrightarrow \quad \hat{\mathbf{p}} = \frac{\hbar}{i} \nabla$$

(note) $\left\{ \begin{array}{l} \hat{\mathbf{r}} \psi(\mathbf{r}, t) = \mathbf{r} \psi(\mathbf{r}, t) \\ \hat{\mathbf{p}} \tilde{\psi}(\mathbf{p}, t) = \mathbf{p} \tilde{\psi}(\mathbf{p}, t) \end{array} \right.$

と定義してあ'く。(ブラケット表示を用いると
もう少しは、さらに意味
がわかる)

$$(AB)^T = B^T A^T$$

$$[(AB)^T]_{ij} = [(AB)_{ji}]^* = \left[\sum_k A_{jk} B_{ki} \right]^* = \sum_k (B^T)_{ik} (A^T)_{kj} = (B^T A^T)_{ij}$$

2.4. 演算子のエルミート共役とオブザーバブル

$$A_{12} \equiv \int d\mathbf{r} \psi_1^*(\mathbf{r}, t) \hat{A} \psi_2(\mathbf{r}, t) = \int d\mathbf{p} \tilde{\psi}_1^*(\mathbf{p}, t) \hat{A} \tilde{\psi}_2(\mathbf{p}, t)$$

を考えると $\rightarrow \hat{A}$ の「行列要素」

すなわち 演算子 \leftrightarrow 行列

エルミート共役 \hat{A}^+

$$(\hat{A}^+)_{ij} \equiv A_{ji}^*$$

$$(A^+)_{12} = \left(\int d\mathbf{r} \psi_2^*(\mathbf{r}, t) \hat{A} \psi_1(\mathbf{r}, t) \right)^*$$

エルミート演算子 $\hat{A}^+ = \hat{A}$

このとき $\langle \hat{A} \rangle_{11} = \int d\mathbf{r} \psi_1^*(\mathbf{r}, t) \hat{A} \psi_1(\mathbf{r}, t)$

$\langle \hat{A}^+ \rangle_{11} = \int d\mathbf{r} \psi_1^*(\mathbf{r}, t) \hat{A}^+ \psi_1(\mathbf{r}, t) = \langle \hat{A} \rangle_{11}$

\hat{A} の定義より $\rightarrow \left(\int d\mathbf{r} \psi_1^*(\mathbf{r}, t) \hat{A} \psi_1(\mathbf{r}, t) \right)^* = \langle \hat{A} \rangle_{11}^*$

\rightarrow 期待値は常に実数. ($\langle \hat{A} \rangle_{11} = \langle \hat{A} \rangle_{11}^*$)

\rightarrow 観測可能量 (オブザーバブル)

\rightarrow エルミート演算子を用いて記述.