

## (復習) ド・ブロイの物質波

$$\psi(r, t) = e^{i(\mathbf{p} \cdot \mathbf{r}/\hbar - Et/\hbar)} \quad : \text{波動関数}$$

$$\text{シュレ-ディンガー} : i\hbar \frac{\partial}{\partial t} \psi = -\frac{\hbar^2}{2m} \nabla^2 \psi$$

$$\leftrightarrow E = \frac{p^2}{2m}$$

$$E \rightarrow i\hbar \frac{\partial}{\partial t}$$

$$p \rightarrow \frac{\hbar}{i} \nabla$$

演算子

確率解釈

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

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

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

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

より  $\langle P \rangle = \int dr \psi^* \hat{p} \psi$

一般に: 量子力学では物理量  $\rightarrow$  演算子の期待値

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

連続の方程式:

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

$$j(r, t) = \frac{\hbar}{2im} (\psi^* \nabla \psi - \psi \nabla \psi^*) \quad : \text{フロークス}$$

とすると  $\frac{\partial P}{\partial t} + \nabla \cdot j = 0$

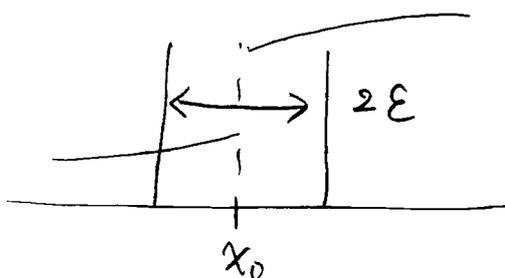
## 四 波動関数の連続性

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



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

よって、連続の方程式を  $x_0 - \epsilon \leq x \leq x_0 + \epsilon$  で積分してやる。

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

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

↓

$|B| \neq |A|$  の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  $x_0 - \epsilon \leq x \leq x_0 + \epsilon$  上積分して  $\epsilon \rightarrow 0$  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  $A = B$  上"反付け"ならぬ。

→ 波動関数, 微係数は空間のあらゆる場所連続

# ・運動量表示と座標表示

波動関数のフーリエ変換

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

: 運動量表示

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

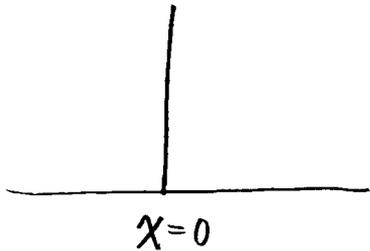
: 座標表示

◀ (note)

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

↪  $|\tilde{\psi}(p, t)|^2$  は粒子が運動量  $\mathbf{p}$  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

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

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

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

$$\begin{aligned} \leftarrow \int_{-\varepsilon}^{\varepsilon} \delta(y) dy &= \int_{-\varepsilon/a}^{\varepsilon/a} \overset{y=ax}{\leftarrow} dx \delta(ax) \\ &= |a| \int_{-|\varepsilon/a|}^{|\varepsilon/a|} dx \delta(ax) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \int f(x) \delta'(x-a) dx &= - \int f'(x) \delta(x-a) dx \\ &= -f'(a) \end{aligned}$$

## ディラック関数のいろいろな表現

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

すべて  $\delta(x)$  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)

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

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

$$\Downarrow \int d\mathbf{p} \tilde{\psi}^*(\mathbf{p}, t) (i\hbar \nabla_{\mathbf{p}} \tilde{\psi}(\mathbf{p}, t))$$

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

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

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

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

(note)

$$\begin{cases} \hat{\mathbf{r}} \psi(\mathbf{r}, t) = \mathbf{r} \psi(\mathbf{r}, t) \\ \hat{\mathbf{p}} \tilde{\psi}(\mathbf{p}, t) = \mathbf{p} \tilde{\psi}(\mathbf{p}, t) \end{cases}$$

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

(補足)

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

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

の対応より  $\hat{r} \psi(\mathbf{r}, t) = \mathbf{r} \psi(\mathbf{r}, t)$

同様に

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

$$\leftrightarrow \int d\mathbf{p} \mathbf{p} |\tilde{\psi}(\mathbf{p}, t)|^2$$

の対応より  $\hat{p} \tilde{\psi}(\mathbf{p}, t) = \mathbf{p} \tilde{\psi}(\mathbf{p}, t)$