

1. 波函数二象性

波动性是物质粒子普遍具有的
粒子性：具有能量与质量，但没有确定的轨迹
波动性：空间传播时的“可叠加性”→干涉、衍射、偏振

2. 波函数正(负)

波函数描述体系的量子状态，是时间和空间的复函数，简称作态矢量

波函数是微观粒子波动二象性的表现

3. 波函数的统计诠释

[量子力学]定义→一个微观粒子的状态总可以用一个波函数 $\psi(\vec{r}, t)$ 完全描述。

波函数是粒子坐标和时间的复函数，模平方 $|\psi(\vec{r}, t)|^2$ 代表粒子空间分布的概率密度。波函数本身称为概率振幅(或波幅)

正($\psi(\vec{r}, t)$)表示在 \vec{r} 处微观元件内找到粒子的概率
对波函数要求

① 平方可积

② 需满足归一化条件，不排除不能归一化的

③ $|\psi(\vec{r}, t)|^2$ 单值，即粒子的概率分布确定(不求 $\psi(\vec{r}, t)$ 单值)

④ 连续性

4. 波函数的四重性

粒子的空间概率密度 $w = C |\psi(\vec{r}, t)|^2$

空间发现粒子的概率 $W = \int w d\vec{r} dt = \int C |\psi(\vec{r}, t)|^2 dt$

$W = 1 \Rightarrow \psi(\vec{r}, t) = \sqrt{C} \psi(\vec{r}, t)$

注意归一化的波函数仍存在无法确定的整体相位因子

$e^{i\phi}$ 称为相因子

两波函数描写同一量子态要求

$\psi_1 = C_1 \psi_2$ ，其中 C 是常数

某些波函数不能归一，例如 $\psi_1(\vec{r}, t) = A e^{-\frac{i}{\hbar} (\vec{p} \cdot \vec{r} - Et)}$

但服从相对概率率来比较 $|\psi_1(\vec{r}, t)|^2 / |\psi_2(\vec{r}, t)|^2$ ，此时 $|\psi_1(\vec{r}, t)|^2$ 与 $|\psi_2(\vec{r}, t)|^2$ 相同时

归一化：在有限空间内积分

5. 波函数规范化

性质：

$$\int \psi^*(x) \psi(x) dx = \int e^{\pm ikx} dk$$

$$\int \delta(x) = \int_{-\infty}^{+\infty} \delta(x) dx = 1$$

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

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

满足规范化条件：

$$\int_{-\infty}^{+\infty} \psi_p^*(x) \psi_p(x) dx = \delta(p-p')$$

5. 内积与 Hilbert 空间

$$(\psi, \phi) = \int_{-\infty}^{+\infty} \psi(x) \phi(x) dx$$

归一化(ψ, ψ)=1，当(ψ, ϕ)=0时，二者正交

Hilbert 空间：满足平方可积条件/定义了内积/复函数构成的

6. 坐标/动量表象

坐标与动量表象描述同一状态，同时满足归一化条件

(某些条件下)

满足 Fourier 变换

$$\psi(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{-\infty}^{+\infty} \psi(p) e^{ipx} dp \quad \psi(p) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{-\infty}^{+\infty} \psi(x) e^{-ipx} dx$$

计算平均值时可直接表象计算

$$\bar{P} = \int_{-\infty}^{+\infty} \psi^*(p) \psi(p) dp = \int_{-\infty}^{+\infty} \psi^*(p) p \psi(p) dp$$

7. Schrödinger 方程

是量子力学最基本的方程，解决了量子态怎样随时间演化以及在各种具体情况下如何求出波函数的问题

原始的不含时 S 方程

$$i\hbar \frac{\partial \psi}{\partial t} = E \psi$$

含时变量得到的不含时 S 方程：(定态 S 方程)

$$- \frac{\hbar^2}{2m} \nabla^2 \psi + U(\vec{r}) \psi = i\hbar \frac{\partial \psi}{\partial t}$$

普遍形式：

$$\text{波函数 } \psi(\vec{r}, \vec{p}, \dots, \vec{p}, t) = \hat{H} \psi(\vec{r}, \vec{p}, \dots, \vec{p}, t)$$

空间概率密度： $w = |\psi(\vec{r}, t)|^2 = \psi^*(\vec{r}, t) \psi(\vec{r}, t)$

概率流密度及总流量： $J = \frac{\partial w}{\partial t} + \nabla \cdot \vec{J} = \vec{p} \psi^* \psi - \psi^* \vec{p} \psi \Rightarrow$ 定义 $J = \vec{p} \cdot (\psi^* \vec{p} \psi - \psi^* \vec{p} \psi)$

连续性方程： $\frac{\partial w}{\partial t} + \nabla \cdot \vec{J} = 0$

质量守恒定律： $\frac{\partial m}{\partial t} + \nabla \cdot \vec{J}_p = 0 \quad \left\{ \begin{array}{l} \vec{J}_p = \mu \vec{v} \\ \mu = m \end{array} \right.$

电荷守恒定律： $\frac{\partial q}{\partial t} + \nabla \cdot \vec{J}_e = 0 \quad \left\{ \begin{array}{l} \vec{J}_e = e \vec{v} \\ e = q \end{array} \right.$

S 方程是相对论粒子的，且适用于实物粒子产生和湮灭的情况下波函数满足的

8. 定态与非定态

定态：体系的能量有确定值的状态。定态中体系的各种力学性质不随时间改变

非定态：由若干个能量不同的本征态叠加而成的态 $\psi(\vec{r}, t) = \sum E_i \psi_i(\vec{r}) e^{-iE_i t/\hbar}$

定态粒子特征：

① 概率流是 W 及其均值随时间改变

② 任何不含 t 的力学量的均值，个别值，个别随时间改变

③ 测量概率分布不随时间改变

Hamilton 算符：

$$H = -\frac{\hbar^2}{2m} \nabla^2 + U(\vec{r})$$

$$[多粒子] H = \frac{1}{2m} \left(\frac{\hbar^2}{m_1} \nabla_1^2 + U_1(\vec{r}_1) \right) + \left(\frac{1}{2m_2} \nabla_2^2 + U_2(\vec{r}_2) \right) + \dots + \left(\frac{1}{2m_n} \nabla_n^2 + U_n(\vec{r}_n) \right)$$

定态 S 方程的一般解

$$4. (i\hbar)^2 \psi_i(\vec{r}) \vec{e}^{-iE_i t/\hbar}$$

9. 波函数原理与测量

若 ψ 为波函数，则它们的线性叠加也是。进一步可以“完备的基本状态”得到体系的任一状态

量级：测量能级的进程中，粒子的状态数量称为量级，某一个能量本征态在基态状态中，对应于量级进行多次的测量，所得结果的平均值为

$$\bar{F}_4 = \frac{(4^*, \vec{F} 4)}{(4^*, 4)} = \frac{\int 4^* \vec{F} 4 d\vec{r}}{\int 4^* 4 d\vec{r}} \quad \text{① 定义式}$$

将 4 展开在 \vec{F} 的本征态上， $\bar{F}_4 = \sum C_n F_n$ ② 展开法

③ 通过对易关系平移，例如 $L_x \sim [L_y, L_z]$, $P_x \sim [X, H]$

10. S 方程解相关定理

① 若 $V^* = V$ ，则 4^* 和 4 是同一个本征值的简并解

⇒ 不简并时有 4 个 4^* ，4 可以为实解

② 某一个能量本征值的任何解均表示为一组实解的线性组合 $(V=V^*)$

⇒ 不简并时有 4 个 4^* ，解具有确定的半径

③ 若能函数仅存在有限范围内，则 4^* 和 4 均连续

④ Wronskian 定理：若 $4, 4^*$ 和 4^* 是同一本征值的解，则有：

$$4, 4^*, 4 = \text{Const} \quad C = 0 \text{ 时线性相关，非简并}$$

11. 统计概念与非统计概念

束缚态：粒子局限在有限的空间中，即粒子在无穷远处出现的概率为 0

$x \rightarrow \infty, \psi(x) \rightarrow 0$

非束缚态(散射态)：粒子可以在无穷远处的状态

$x \rightarrow \infty$ 或 $x \rightarrow -\infty$ 时 $4, 4^*$ ≠ 0

简单：如果对一个给定的能量 E ，只有一组线性独立的波函数存在，则称该能级是简单的，否则简并，其线性独立的波函数叫做它的简并度

简并定理：设粒子在无势场的规则势场 $V(x)$ 运动，如有束缚态，则必定是非简并的(对于多维球成立，对一维原 $\propto 1/x$ 不成立)

12. 一维无限深势阱

$V(x) = \begin{cases} 0 & 0 < x < a \\ \infty & \text{else} \end{cases}$

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

$$k = \frac{2mE}{\hbar^2} = \left(\frac{n\pi}{a}\right)^2 \Rightarrow \begin{cases} E = E_n = \frac{n^2\pi^2\hbar^2}{2ma^2}, n=1, 2, 3, \dots \\ \psi_n(x) = \begin{cases} \sqrt{\frac{2}{a}} \sin\left(\frac{n\pi}{a}x\right), 0 < x < a \\ 0, \text{ else} \end{cases} \end{cases}$$

13. 三维无限深势阱

$V(r) = \begin{cases} 0 & (x, y, z) \in [0, a] \times [0, b] \times [0, c] \\ \infty & \text{else} \end{cases}$

$$\psi_{k_1 k_2 k_3}(x, y, z) = \sqrt{\frac{8}{abc}} \sin\left(\frac{k_1 \pi x}{a}\right) \sin\left(\frac{k_2 \pi y}{b}\right) \sin\left(\frac{k_3 \pi z}{c}\right)$$

$$E_n = E_{k_1 k_2 k_3} = \frac{\pi^2 \hbar^2}{2m} \left(\frac{k_1^2}{a^2} + \frac{k_2^2}{b^2} + \frac{k_3^2}{c^2} \right)$$

14. 一维有限深对称势阱

$V(x) = \begin{cases} 0 & |x| < \frac{a}{2} \\ V_0 & \text{else} \end{cases}$

考虑 $0 < x < a$ 的束缚态

$$4(x) = \begin{cases} C e^{ixk} & x < -\frac{a}{2} \\ A \cos kx + B \sin kx & -\frac{a}{2} < x < \frac{a}{2} \\ D e^{-ikx} & x > \frac{a}{2} \end{cases} \quad k = \frac{\sqrt{2m(E-V_0)}}{\hbar}$$

$$\text{取 } k = \frac{\pi a}{2}, \gamma = \frac{\beta a}{2}, \text{ 有 } \gamma^2 + \gamma^2 = \frac{m^2 \pi^2 a^2}{2^2}$$

偶宇称 $\left\{ \begin{array}{l} B=0, C=D \\ \gamma = \frac{\pi}{2} \tan \gamma \end{array} \right.$

奇宇称 $\left\{ \begin{array}{l} A=0, C=-D \\ \gamma = -\frac{\pi}{2} \cot \gamma \end{array} \right.$

圆解讨论：

① 无论势阱深浅，至少存在一个

基态束缚态，是偶宇称

② 当 $\gamma^2 + \gamma^2 = \frac{m^2 \pi^2 a^2}{2^2} \geq \pi^2$ 时，开始

出现第一个偶宇称激发态

③ 当 $\gamma^2 + \gamma^2 = \frac{m^2 \pi^2 a^2}{2^2} \leq \pi^2$ 时，才可能出现第一个奇宇称态

④ 能级宇称偶奇相间

⑤ 对任何 $V_0 a^2$ 值，束缚态能级总数为

$$N = 1 + \left\lceil \frac{a}{\pi} \sqrt{2m V_0} \right\rceil$$

讨论 $0 < E < V_0$ 情况

$E = E_n = \frac{2\pi^2}{m a^2} n^2$

算符
算符是作用于波函数，将之变成另一个函数的运算符，代表力学量 F 的算符记作 \hat{F}
基本假定：QM 中唯一可观测力学量对应一个线性 Hermit 算符

- 常见算符
 ① 动量 $\hat{P} = -i\hbar \vec{v}$
 ② 角动量 $\hat{L} = \vec{r} \times \hat{P} = \vec{r} \times (-i\hbar \vec{v})$
 ③ 非相对论动能 $\hat{T} = \frac{\hat{P}^2}{2m} = -\frac{\hbar^2}{2m} \nabla^2$
 ④ 恒能 $\hat{V} = V(\vec{r})$
 ⑤ 能量 $\hat{E} = \hat{T} + \hat{V}$
 运算规则
 ① 证明相等 $\hat{A}\psi = \psi\hat{B} \Leftrightarrow \hat{A}^{\dagger}\hat{B} = \hat{B}\hat{A}$
 ② 两算符一般不满足交换律但算符交换“指” $\hat{A}\hat{B} = \hat{B}\hat{A}$
 ③ 逆算符 $\hat{A}^{\dagger} = \hat{A} \Rightarrow \hat{A}^{\dagger}\hat{A} = \hat{I}$ 要求能唯一地解出 ψ
 ④ 复共轭 \hat{A}^{\dagger} : 将 \hat{A} 的表达式中所有量取复共轭
 ⑤ 正则
 \hat{A} 的正则共轭 \hat{A}^{\dagger} , 复共轭加转置 $\Rightarrow (\hat{A}\psi) = \hat{B}^{\dagger}\hat{A}^{\dagger}\psi$
 正则算符: 基本 ψ 满足 $(\hat{A}, \hat{B}\psi) = (\hat{A}\hat{B}, \psi)$
 $\Rightarrow \hat{F}^{\dagger} = \hat{F}$, 也称作自共轭算符

$(x, \hat{P}_x, \hat{L}, \hat{A}(\vec{r}))$, 空间反射 \hat{P} 等均为厄米算符)

e.g. 证明 \hat{P}_x 是 Hermit

$$(\hat{P}_x\psi, \psi) = \int_{-\infty}^{+\infty} [\hat{P}_x \psi(x)]^* \psi(x) dx = i\hbar \int_{-\infty}^{+\infty} \psi(x) d[\hat{P}_x \psi(x)]$$

$$\text{二项} \left[4^{\frac{1}{2}} \psi \right] \int_{-\infty}^{+\infty} 4^{\frac{1}{2}} \psi d\psi$$

$$\text{二项} \left[4^{\frac{1}{2}} \psi \right] \int_{-\infty}^{+\infty} 4^{\frac{1}{2}} \psi d\psi + (4, \hat{P}_x\psi)$$

仅当第一项为 0 时可以保证, 对于束缚态一定成立 (Hermite 性与定义域也都帮

Hermite 相关定理)

- ① Hermite 算符的本征值都是实数
 ② 任何状态下厄米算符的平均值均为实数
 (任何状态下平均值为实的算符必为厄米算符)

e.g. 证明动能在任意态的平均值大于 0

$$E_k = \langle \psi | \frac{\hat{P}^2}{2m} | \psi \rangle = \frac{1}{m} \langle \psi | \hat{P}_x^2 | \psi \rangle = \frac{1}{m} \langle \hat{P}_x | \hat{P}_x | \psi \rangle \geq 0$$

② Hermite 算符之和仍为 Hermite 算符

Hermite: 积不一定为 Hermite

么正算符 $\hat{A}^{\dagger} = \hat{A}$ 例如空间反射 \hat{P} 既是厄米的也是么正的

e.g. 已知平移算符 $\hat{F}(t)$ 的定义为

$\hat{F}(t)\psi(x) = \psi(x+t)$
 通过构造算符函数表, 证明 $\hat{F}(t)$ 可以用 $\hat{P}_x = -i\hbar \frac{d}{dx}$ 表示

$$\begin{aligned} 4(x+t) &= 4(x) + t \frac{d}{dx} + \frac{1}{2!} t^2 \frac{d^2}{dx^2} + \dots \\ &= (4(x) + t \frac{d}{dx} + \frac{1}{2!} t^2 \frac{d^2}{dx^2} + \dots) 4(x) \\ &= \left[\sum_0^{\infty} \frac{t^n}{n!} \frac{d^n}{dx^n} \right] 4(x) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow \hat{F}(t) &= \sum_0^{\infty} \frac{t^n}{n!} \left[\frac{d^n}{dx^n} \right] = \sum_0^{\infty} \frac{1}{n!} \left(\frac{it}{\hbar} \right)^n \hat{P}_x^n = e^{\frac{it}{\hbar} \hat{P}_x} = e^{\frac{it}{\hbar} \hat{P}_x} \\ \Rightarrow e^{\frac{it}{\hbar} \hat{P}_x} 4(x) &= 4(x+t) \end{aligned}$$

二维函数展开 $\Rightarrow \begin{cases} F^{(n,m)}(x,y) = \frac{\partial^n}{\partial x^n} \frac{\partial^m}{\partial y^m} F(x,y) \\ F(\hat{A}, \hat{B}) = \sum_{n,m=0}^{\infty} \frac{F^{(n,m)}(0,0)}{n! m!} \hat{A}^n \hat{B}^m \end{cases}$

2. 算符对易关系

$$[\hat{A}, \hat{B}] = \hat{A}\hat{B} - \hat{B}\hat{A}$$

$$[\hat{A}, \hat{B}]4 = \hat{C}4 \Rightarrow [\hat{A}, \hat{B}] = \hat{C}$$

运算法则 ① $[\hat{A}, \hat{BC}] = \hat{B}[\hat{A}, \hat{C}] + [\hat{A}, \hat{B}]\hat{C}$

$$② [\hat{AB}, \hat{C}] = \hat{A}[\hat{B}, \hat{C}] + [\hat{A}, \hat{C}]\hat{B}$$

Jacobi 恒等式: $[\hat{A}, [\hat{B}, \hat{C}]] + [\hat{B}, [\hat{C}, \hat{A}]] + [\hat{C}, [\hat{A}, \hat{B}]] = 0$

坐标、云力量对易关系

$$[x, y] = [x_i, \hat{p}_j] = [x_i, \hat{p}_j] = 0 \quad x_Q \hat{p}_\beta - \hat{p}_\beta x_Q = i\hbar \delta_{Q\beta}$$

$$[x, \hat{p}_x] = i\hbar$$

角动量的对易关系

$$\hat{L} = \vec{r} \times \hat{P} = \hat{l}_x \hat{L}_y + \hat{l}_y \hat{L}_z + \hat{l}_z \hat{L}_x$$

$$\hat{L}^2 = \hat{l}_x^2 + \hat{l}_y^2 + \hat{l}_z^2$$

$$\begin{cases} [\hat{l}_x, \hat{l}_y] = i\hbar \hat{l}_z \\ [\hat{l}_y, \hat{l}_z] = i\hbar \hat{l}_x \\ [\hat{l}_z, \hat{l}_x] = i\hbar \hat{l}_y \end{cases} \quad [\hat{L}_x, \hat{L}_y] = [\hat{l}_y, \hat{l}_z] = [\hat{l}_z, \hat{L}_x] = 0$$

$$\begin{cases} [\hat{l}_x, \hat{l}_z] = i\hbar \hat{l}_y \\ [\hat{l}_y, \hat{l}_x] = i\hbar \hat{l}_z \\ [\hat{l}_z, \hat{l}_y] = i\hbar \hat{l}_x \end{cases} \quad [\hat{L}_y, \hat{L}_z] = [\hat{l}_z, \hat{l}_x] = [\hat{l}_x, \hat{L}_y] = 0$$

$$\begin{cases} [\hat{l}_y, \hat{l}_x] = i\hbar \hat{l}_z \\ [\hat{l}_z, \hat{l}_y] = i\hbar \hat{l}_x \\ [\hat{l}_x, \hat{l}_z] = i\hbar \hat{l}_y \end{cases} \quad [\hat{L}_z, \hat{L}_x] = [\hat{l}_x, \hat{l}_y] = [\hat{l}_y, \hat{L}_z] = 0$$

$$\begin{cases} [\hat{L}_x, x_\beta] = \epsilon_{\alpha\beta\gamma} i\hbar x_\gamma \\ [\hat{L}_y, x_\beta] = -\epsilon_{\alpha\beta\gamma} i\hbar x_\gamma \\ [\hat{L}_z, x_\beta] = \epsilon_{\alpha\beta\gamma} i\hbar x_\gamma \end{cases}$$

$$\begin{cases} [\hat{L}_x, \hat{p}_\beta] = \epsilon_{\alpha\beta\gamma} i\hbar \hat{p}_\gamma \\ [\hat{L}_y, \hat{p}_\beta] = -\epsilon_{\alpha\beta\gamma} i\hbar \hat{p}_\gamma \\ [\hat{L}_z, \hat{p}_\beta] = \epsilon_{\alpha\beta\gamma} i\hbar \hat{p}_\gamma \end{cases}$$

共同本征函数: 如果 \hat{F} 和 \hat{G} 有一组共同本征函数 ψ_n , 而且能组成完
 全集, 则算符 \hat{F} 和 \hat{G} 对易
 \Rightarrow 如果算符 \hat{F} 和 \hat{G} 对易, 即 $[\hat{F}, \hat{G}] = 0$, 则 \hat{F} 和 \hat{G} 有共同本征函数, 即存在
 ψ 使得 $\hat{F}\psi = \lambda\psi$ 和 $\hat{G}\psi = \mu\psi$ 同时成立

$$\begin{aligned} &\text{3. 角动量及谐振子函数} \\ &\begin{cases} l_x = i\hbar \left(\sin \frac{\theta}{\hbar} + \cos \phi \cos \frac{\theta}{\hbar} \right) \\ l_y = i\hbar \left(-\cos \frac{\theta}{\hbar} + \cos \phi \sin \frac{\theta}{\hbar} \right) \\ l_z = -i\hbar \frac{\partial}{\partial \theta} \end{cases} \quad Y_{lm}(\theta, \phi) \text{ 是 } \{\hat{l}_x, \hat{l}_y\} \text{ 的同时} \\ &\text{本征函数} \quad Y_{lm} = (-1)^l \frac{1}{\sqrt{2\pi l! m!}} \frac{1}{l+m+1} P_l^m(\cos \phi) e^{im\theta} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} &\text{模型拓展} \quad \hat{A} = \frac{\hat{l}_z}{\hbar} \\ &\text{① 定轴转动} \quad \hat{A} = \frac{\hat{l}_z}{\hbar} \\ &\text{② 定点转动} \quad \hat{A} = \frac{\hat{l}_z}{\hbar} \\ &\text{③ 对称轴翻转} \quad \hat{A} = \frac{1}{2} \left(\frac{\hat{l}_x}{\hbar} + \frac{\hat{l}_y}{\hbar} + \frac{\hat{l}_z}{\hbar} \right) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} &\text{④ 非对称轴翻转} \quad \hat{A} = \frac{1}{2} \left(\frac{\hat{l}_x}{\hbar} + \frac{\hat{l}_y}{\hbar} - \frac{\hat{l}_z}{\hbar} \right) \\ &\text{⑤ } l_x = \frac{1}{2} \left(\hat{l}_x + \hat{l}_y \right) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} &\text{⑥ 惯性光谱律} \quad \hat{E}_l = \frac{1}{2\hbar^2} \left(l(l+1) \right) \\ &\text{⑦ 角动量守恒} \quad l = \text{常数} \quad l = \text{常数} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} &\text{4. 力学量完全集 CSCO} \\ &\text{指的是相互之间两两对易的能多对一个量子体系的全部状态进行彻底} \\ &\text{地研究情形} \end{aligned}$$

CSCO 举例

① 生成 $\{\psi_n\}$ ② 动量 $\{\hat{p}_x, \hat{p}_y, \hat{p}_z\}$ ③ 转动 $\{\hat{l}_x, \hat{l}_y, \hat{l}_z\}$

5. 本征函数系的完备性

一个函数系完备, 是指任何一个满足适当边界条件和连续性要求的波函数, 均可用这个函数系作展开

连续性用封闭关系表示, 封闭关系 $\int \psi_n^*(x) \psi_m(x) dx = \delta(x-x)$ 离散谱

6. 不确定度关系

物理量偏差 $\Delta A = \hat{A} - \bar{A}$

$$(\Delta A)^2 = (\hat{A} - \bar{A})^2 = \bar{A}^2 - \bar{A}^2$$

$\Rightarrow \Delta A = \sqrt{(\Delta A)^2} = \sqrt{\bar{A}^2 - \bar{A}^2}$ 此处 ΔA 是意义上 A 的取值的不确定度

不确定度关系: 在任意态上任意两个力学量 A 和 B 的不确定度的乘积存在下限, $\Delta A \Delta B \geq \frac{1}{2} |\langle \hat{A}, \hat{B} \rangle| = \frac{1}{2} \langle [\hat{A}, \hat{B}] \rangle$

① 当 $[\hat{A}, \hat{B}] \neq 0$ 时, 除 $[\hat{A}, \hat{B}] = \langle [\hat{A}, \hat{B}] \rangle = 0$ 的特殊情况外, 在任何态上 A 和 B 都不能同时取确定值

② 当 $[\hat{A}, \hat{B}] = 0$ 时, 该系统可以同时取确定值

不确定度关系举例

坐标与能量 $\Delta x \cdot \Delta E \geq \frac{1}{2}$

时间与能量 $\Delta E \cdot \Delta t \geq \frac{1}{2}$

7. 矢量表示

$$\begin{cases} \psi(t) = \sum_n b_n(t) u_n(x) \\ \dot{\psi}(t) = \sum_n \dot{b}_n(t) u_n(x) \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} b_m(t) = \sum_n F_{mn} a_n(t) \\ F_{mn} = \int u_m^*(x) \dot{\psi}(t) dx \end{cases}$$

$$\begin{bmatrix} b_1(t) \\ b_2(t) \\ \vdots \\ b_n(t) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} f_1 & f_2 & \dots & f_n \\ f_1 & f_2 & \dots & f_n \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a_1(t) \\ a_2(t) \\ \vdots \\ a_n(t) \end{bmatrix} \quad \text{表示下 } \langle u_n \rangle$$

力学量在自身表象中对角的厄米矩阵, 各对角元素即为各本征值

表示力学量的矩阵是厄米矩阵 $F_{mn} = F_{nm}^* = (f_n^*)_{mn}$

8. 表象变换

ψ 表象基矢 ψ_k , ψ' 表象为 ψ'_k

$$4 = \sum_k \psi'_k \psi'_k = \sum_k \psi_k \psi'_k \quad \text{取 } S_{kk} = (\psi'_k, \psi_k)$$

$$\hat{A} = S A \Rightarrow \begin{pmatrix} a'_1 \\ a'_2 \\ \vdots \\ a'_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} s_{11} & s_{12} & \dots & a_1 \\ s_{21} & s_{22} & \dots & a_2 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ s_{n1} & s_{n2} & \dots & a_n \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ \vdots \\ a_n \end{pmatrix}$$

S 是正矩阵, $S^{-1} = S^* S = I$

力学量算符的变换

设 F 表象下 $L_{kj} = (\psi_k, \hat{l}_j \psi_j) \Rightarrow \begin{cases} S_{kk} = (\psi'_k, \psi_k) \\ L'_{kj} = (\psi'_k, \hat{l}'_j \psi'_j) \end{cases}$

$$L'_{kj} = (S L S^*)_{kj} \quad L'_{kj} = (S L S^*)_{kj}$$

$$B P L' = S L S^* = S L S^{-1}$$

平均值公式

$$\bar{L} = \langle \psi | \hat{L} | \psi \rangle = \sum_k a_k^* L_{kj} a_j = (a_1^*, a_2^*, \dots, a_n^*) L \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ \vdots \\ a_n \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \bar{F} = \bar{A}^{\dagger} \bar{F} \bar{A} = \langle \psi | F | \psi \rangle$$

本征方程 $|F - \lambda I| = 0$

9. Misc

动量本征态: $\psi_p(x) = \langle x | p \rangle = \frac{1}{\sqrt{2\pi\hbar}} e^{\frac{i}{\hbar} px}$

$$\hat{l}_z \text{ 本征态: } \psi_m(\phi) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} e^{im\phi}$$

$$\text{坐标本征态: } \psi_x(P) = \langle P | x \rangle = \frac{1}{\sqrt{2\pi\hbar}} e^{-\frac{i}{\hbar} Px}$$

投影: $\langle \psi | \psi' \rangle = \int_{-\infty}^{+\infty} d\psi | \psi' | \psi \rangle$

坐标表象中: $\langle x | \hat{x}' | x'' \rangle = \delta(x-x')$

$$\langle P | \hat{P}' | P'' \rangle = \int dP' | \hat{P}' | P'' \rangle \langle P' | P | \psi \rangle$$

$$= \frac{1}{\sqrt{2\pi\hbar}} \int dP' | \hat{P}' | P'' \rangle \langle P' | P | \psi \rangle$$

$$= \frac{1}{\sqrt{2\pi\hbar}} \int dP' | P' | P'' \rangle \langle P' | P | \psi \rangle$$

$$= \frac{1}{\sqrt{2\pi\hbar}} \int dP' | P' | P'' \rangle \langle P' | P | \psi \rangle$$

$$= -i\hbar \frac{\partial}{\partial x} \delta(x-x')$$

10. 傲振子占有数表象

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

$$[\hat{a}, \hat{a}^{\dagger}] = 1 \quad \hat{x} = \sqrt{\frac{\hbar}{2m\omega}} (\hat{a} + \hat{a}^{\dagger}) \quad \hat{p} = i\sqrt{\frac{m\omega}{2}} (\hat{a}^{\dagger} - \hat{a})$$

谐振子基态 $|0\rangle$

$$|\hat{a}| = 0 \quad \hat{a}^{\dagger} \hat{a} = 0 \quad \hat{a}^{\dagger} \hat{a} = 0$$

summary $\Rightarrow \begin{cases} H|0\rangle = \hbar\omega|0\rangle \\ \langle n | n \rangle = S_{nn} \\ \langle \hat{a}^{\dagger} \hat{a} | \hat{a}^{\dagger} \hat{a} \rangle = \langle \hat{n} | \hat{n} \rangle = S_{nn} \\ \langle \hat{a}^{\dagger} \hat{a} | \hat{a}^{\dagger} \hat{a} \rangle = \sqrt{m\omega} |n\rangle \end{cases}$

$$|\hat{a}| = \sqrt{n} \quad \langle \hat{n} | \hat{n} \rangle = n$$

$$|\hat{a}^{\dagger} \hat{a}| = \sqrt{n+1} \quad \langle \hat{n}+1 | \hat{n}+1 \rangle = n+1$$

$$|\hat{a}^{\dagger} \hat{a}^{\dagger}| = \sqrt{n} \quad \langle \hat{n} | \hat{n} \rangle = n$$

$$|\hat{a}^{\dagger} \hat{a}^{\dagger}| = \sqrt{n+1} \quad \langle \hat{n}+1 | \hat{n}+1 \rangle = n+1$$

$$|\hat{a}| = \sqrt{n} \quad \langle \hat{n} | \hat{n} \rangle = n$$

$$|\hat{a}^{\dagger} \hat{a}^{\dagger}| = \sqrt{n+1} \quad \langle \hat{n}+1 | \hat{n}+1 \rangle = n+1$$

$$|\hat{a}| = \sqrt{n} \quad \langle \hat{n} | \hat{n} \rangle = n$$

$$|\hat{a}^{\dagger} \hat{a}^{\dagger}| = \sqrt{n+1} \quad \langle \hat{n}+1 | \hat{n}+1 \rangle = n+1$$

$$|\hat{a}| = \sqrt{n} \quad \langle \hat{n} | \hat{n} \rangle = n$$

$$|\hat{a}^{\dagger} \hat{a}^{\dagger}| = \sqrt{n+1} \quad \langle \hat{n}+1 | \hat{n}+1 \rangle = n+1$$

$$|\hat{a}| = \sqrt{n} \quad \langle \hat{n} | \hat{n} \rangle = n$$

$$|\hat{a}^{\dagger} \hat{a}^{\dagger}| = \sqrt{n+1} \quad \langle \hat{n}+1 | \hat{n}+1 \rangle = n+1$$

$$|\hat{a}| = \sqrt{n} \quad \langle \hat{n} | \hat{n} \rangle = n$$

$$|\hat{a}^{\dagger} \hat{a}^{\dagger}| = \sqrt{n+1} \quad \langle \hat{n}+1 | \hat{n}+1 \rangle = n+1$$

$$|\hat{a}| = \sqrt{n} \quad \langle \hat{n} | \hat{n} \rangle = n$$

$$|\hat{a}^{\dagger} \hat{a}^{\dagger}| = \sqrt{n+1} \quad \langle \hat{n}+1 | \hat{n}+1 \rangle = n+1$$

$$|\hat{a}| = \sqrt{n} \quad \langle \hat{n} | \hat{n} \rangle = n$$

$$|\hat{a}^{\dagger} \hat{a}^{\dagger}| = \sqrt{n+1} \quad \langle \hat{n}+1 | \hat{n}+1 \rangle = n+1$$

$$|\hat{a}| = \sqrt{n} \quad \langle \hat{n} | \hat{n} \rangle = n$$

$$|\hat{a}^{\dagger} \hat{a}^{\dagger}| = \sqrt{n+1} \quad \langle \hat{n}+1 | \hat{n}+1 \rangle = n+1$$

$$|\hat{a}| = \sqrt{n} \quad \langle \hat{n} | \hat{n} \rangle = n$$

$$|\hat{a}^{\dagger} \hat{a}^{\dagger}| = \sqrt{n+1} \quad \langle \hat{n}+1 | \hat{n}+1 \rangle = n+1$$

$$|\hat{a}| = \sqrt{n} \quad \langle \hat{n} | \hat{n} \rangle = n$$

$$|\hat{a}^{\dagger} \hat{a}^{\dagger}| = \sqrt{n+1} \quad \langle \hat{n}+1 | \hat{n}+1 \rangle = n+1$$

$$|\hat{a}| = \sqrt{n} \quad \langle \hat{n} | \hat{n} \rangle = n$$