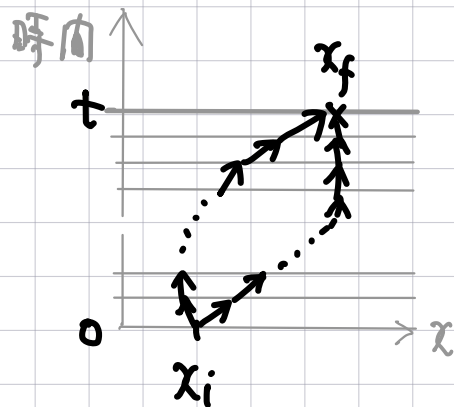


例 2.23 (経路積分)

21
10/25

8

• $|x_i\rangle$ $\xrightarrow{\text{時間発展}}$ $|x_f\rangle$ とする確率区を求めたい。
 $t=0$ 時刻 t



$$Z = \langle x_f | e^{-\frac{i}{\hbar} \hat{H} t} | x_i \rangle$$

$\parallel \Delta t = \frac{t}{N}$ (N等分) とする

$$\langle x_f | e^{-\frac{i}{\hbar} \hat{H} \Delta t} \cdot e^{-\frac{i}{\hbar} \hat{H} \Delta t} \cdots e^{-\frac{i}{\hbar} \hat{H} \Delta t} | x_i \rangle$$

\uparrow x_{N-1} \uparrow x_{N-2} \uparrow x_1 の完全系

$$\int dx_1 \cdots dx_{N-1} \langle x_f | e^{-\frac{i}{\hbar} \hat{H} \Delta t} | x_{N-1} \rangle \langle x_{N-1} | e^{-\frac{i}{\hbar} \hat{H} \Delta t} | x_{N-2} \rangle \cdots \langle x_1 | e^{-\frac{i}{\hbar} \hat{H} \Delta t} | x_i \rangle$$

\uparrow P_{N-1} \uparrow P_{N-2} \cdots \uparrow P_0 の完全系

$$\int dx_1 \cdots dx_{N-1} dp_0 \cdots dp_{N-1} \underbrace{\langle x_f | P_{N-1} \rangle}_{\frac{1}{\sqrt{2\pi\hbar}} e^{\frac{i}{\hbar} P_{N-1} x_f}} \underbrace{\langle P_{N-1} | e^{-\frac{i}{\hbar} \hat{H} \Delta t} | x_{N-1} \rangle}_{\langle P_{N-1} | x_{N-1} \rangle e^{-\frac{i}{\hbar} H(x_{N-1}, P_{N-1}) \Delta t}} \cdots \underbrace{\langle x_1 | P_0 \rangle}_{\frac{1}{\sqrt{2\pi\hbar}} e^{\frac{i}{\hbar} P_0 x_1}} \underbrace{\langle P_0 | e^{-\frac{i}{\hbar} \hat{H} \Delta t} | x_i \rangle}_{\langle P_0 | x_i \rangle e^{-\frac{i}{\hbar} H(x_i, P_0) \Delta t}}$$

宿題1
 $N=3 \leq 1?$
 の式を
 導け

$$H(x, p) = \langle p | \hat{H}(\hat{x}, \hat{p}) | x \rangle$$

$$\frac{1}{(2\pi\hbar)^N} \int dx_1 \cdots dx_{N-1} dp_0 \cdots dp_{N-1} e^{\frac{i}{\hbar} \sum_{j=0}^{N-1} \{ p_j (x_{j+1} - x_j) - H(x_j, p_j) \} \Delta t} \quad \begin{matrix} (x_0 := x_i) \\ (x_N := x_f) \end{matrix}$$

$\downarrow N \rightarrow \infty$ $L(x, \dot{x}) : \dot{x} = \dot{x} = \dot{x} = \dot{x} ?$ $S := \int_0^t L dt$ (作用積分)

$$\int \mathcal{D}x \mathcal{D}p e^{\frac{i}{\hbar} \int_0^t (p \dot{x} - H(x, p)) dt} = \int \mathcal{D}x \mathcal{D}p e^{\frac{i}{\hbar} S}$$

$\dot{x} = \text{時間微分}$ 「経路積分」
 すべて経路の和

§3 シュレディンガー方程式の解法

3.1 一般的事項

$$\text{Sch. eq. } i\hbar \frac{\partial}{\partial t} |\psi(t)\rangle = \hat{H}(\hat{x}, \hat{p}) |\psi(t)\rangle$$

左から $\langle x |$ をかける $\frac{1}{2m} \hat{p}^2 + \underbrace{V(\hat{x})}_{\text{ポテンシャル}} : \text{エリミートとする}$
 $\psi(x, t) := \langle x | \psi(t) \rangle$

$$x \text{ 表示の Sch. eq. } i\hbar \frac{\partial}{\partial t} \psi(x, t) = H(x, \frac{\hbar}{i} \frac{\partial}{\partial x}) \psi(x, t)$$

変数分離を考慮する:

$$= \left(-\frac{\hbar^2}{2m} \frac{\partial^2}{\partial x^2} + \underbrace{V(x)}_{\text{R値}} \right) \psi(x, t) \dots (*)$$

$$\psi(x, t) = f(t) \varphi(x)$$

$$(*) \Rightarrow \underbrace{\frac{i\hbar}{f(t)} \frac{df(t)}{dt}}_{t \text{のみ}} = \underbrace{\frac{H\varphi(x)}{\varphi(x)}}_{x \text{のみ}} = E \text{ (定数)}$$

※ 物理で登場する関数は、断りがなければすべて \mathbb{C} 値

$$\therefore \begin{cases} f(t) = a e^{-\frac{iEt}{\hbar}} \\ \left[-\frac{\hbar^2}{2m} \frac{d^2}{dx^2} + V(x) \right] \varphi(x) = E \varphi(x) \end{cases} \begin{matrix} \mathbb{R} \\ \mathbb{C} \end{matrix}$$

← この固有値問題を解きたい

このとき $|\psi(x, t)|^2 = |a|^2 |\varphi(x)|^2$: 時間変化しない (定常状態)

定義 3.1 $\varphi(x)$ が 2乗可積分のとき、システムは定常状態であるという。

“ 定常状態 ” “ 定常状態 ” “ 定常状態 ” “ 定常状態 ”

定義 3.2 $\psi(x, t) = A e^{i(kx - \omega t)}$ は平面波解 \Leftrightarrow k : 波数 ω : 角振動数 10

例 3.3 $V = V_0$ (定数) の場合

宿題 2 $f(x - vt)$ 形の関数は、 x の正方向に速度 v で進む波を表すことを説明せよ

x 微分 $\psi'' + \frac{2m}{\hbar^2} (E - V_0) \psi = 0$

(i) $E > V_0$ のとき $\psi(x) = A e^{ikx} + B e^{-ikx}$ $k := \frac{\sqrt{2m(E - V_0)}}{\hbar} \dots \textcircled{1}$

(ii) $E < V_0$ のとき $\psi(x) = C e^{\rho x} + D e^{-\rho x}$ $\rho := \frac{\sqrt{2m(V_0 - E)}}{\hbar} \dots \textcircled{2}$

* (i) は $f(x)$ と合わせれば平面波

$\textcircled{1}$ $E = \hbar\omega$ とし $\psi(x, t) = A' e^{i(kx - \omega t)} + B' e^{-i(kx + \omega t)}$
 x の正方向 負方向に進む波

また、 $p := \hbar k$ とし、 $V_0 = 0$ とすると $p \stackrel{\textcircled{1}}{=} \sqrt{2mE} \Leftrightarrow E = \frac{p^2}{2m}$

命題 3.4 $\psi(x)$: 有界とする。 自由粒子の運動エネルギー

ポテンシャル $V(x)$ が " $x = a$ " で不連続かつその近傍で有界とする

$\psi(x)$ と $\psi'(x)$ は " $x = a$ " で連続

$\textcircled{1}$ $\int_{a-\varepsilon}^{a+\varepsilon} \frac{d^2\psi}{dx^2} dx = -\frac{2m}{\hbar^2} \int_{a-\varepsilon}^{a+\varepsilon} (E - V(x)) \psi(x) dx$

$\therefore \left| \frac{d\psi}{dx}(x=a+\varepsilon) - \frac{d\psi}{dx}(x=a-\varepsilon) \right| \leq \frac{2m}{\hbar^2} \sup_{x \in (a-\varepsilon, a+\varepsilon)} (|E - V_0| |\psi(x)|) \int_{a-\varepsilon}^{a+\varepsilon} dx$
 $= 2\varepsilon \times (\text{有限}) \xrightarrow{\varepsilon \rightarrow 0} 0$

同様: $|\psi(a+\varepsilon) - \psi(a-\varepsilon)| \leq 2\varepsilon \sup |\psi(x)| \xrightarrow{\varepsilon \rightarrow 0} 0$ ▣

命題 3.5 1次元システムの実線状態 $\varphi(x)$ の零点が高々有限個であり、かつ $|\varphi(x)| \xrightarrow{x \rightarrow \pm\infty} 0$ とする。このとき

縮退がある \Leftrightarrow 同一固有値を持つ

(i) エネルギー固有値 E に関して 縮退がない

固有関数が2つ

(ii) $V(x) = V(-x)$ 偶 $\Rightarrow \varphi(-x) = \pm \varphi(x)$ 偶か奇

以上ある。

(iii) $\varphi(x)$ は実関数にとれる。

☺ レポート