

- 4.8 (a) 假定哈密顿量在时间反演下不变, 证明对于一个无自旋非简并系统在任意给定时刻的波函数总可以选择为实的.  
 (b) 对于  $t=0$  时刻的一个平面波, 其波函数由一个复函数  $e^{ipx/\hbar}$  给出. 为什么这不破坏时间反演不变性.

(c) 由于  $H$  在时间反演下不变, 那  $[H, \Theta] = 0$

$$\therefore H\Theta|n\rangle = \Theta H|n\rangle = E_n \Theta|n\rangle$$

而对于无自旋非简并系统  $\Theta|n\rangle = |n\rangle$

$$\varphi_n(x) = \langle x|n\rangle \quad \langle x|\Theta|n\rangle = \langle x|n\rangle^* = \varphi_n^*(x)$$

$$\therefore \varphi_n(x) = \varphi_n^*(x)$$

$\therefore$  波函数为实函数.

对任意态  $|\alpha, t\rangle$  的波函数有

$$\langle x|\alpha, t\rangle = \langle x|\sum_n e^{-iE_n t/\hbar} |n\rangle \langle n|\alpha\rangle = \sum_n e^{-iE_n t/\hbar} C_n \varphi_n(x)$$

$$\therefore \langle x|\Theta|\alpha, t\rangle = \langle x|\sum_n e^{-iE_n t/\hbar} \Theta|n\rangle \langle n|\alpha\rangle^* = \sum_n e^{-iE_n t/\hbar} C_n^* \varphi_n^*(x) = \sum_n e^{-iE_n t/\hbar} C_n^* \varphi_n(x)$$

$\langle x|\alpha, t\rangle$  与  $\langle x|\Theta|\alpha, t\rangle$  均满足薛定谔方程,  $i\hbar \frac{\partial}{\partial t} \varphi_n(x, t) = H \varphi_n(x, t)$

$\therefore$  对任意波函数  $\langle x|\alpha, t\rangle$ , 可构造波函数

$$\varphi_n(x, t) = \sum_n \left( \frac{C_n + C_n^*}{2} \right) e^{-iE_n t/\hbar} \varphi_n(x) \quad \text{且 } \varphi_n(x, t) \text{ 也满足薛定谔方程.}$$

1b) 对于  $\langle x|p\rangle = e^{ipx/\hbar}$  有  $\langle x|\Theta|p\rangle = \langle x|p\rangle^* = e^{-ipx/\hbar} = \langle x|-p\rangle$

又  $|p\rangle$  与  $|-p\rangle$  为具有相同能量的简并态, 所以平面波不违反时间反演不变性.

4.10 (译者注: 按勘误表的要求, 该题被重新改写了, 修改后的形式如下所示.)

(a) 用 (4.4.53) 式证明  $\Theta|j, m\rangle$  等于  $|j, -m\rangle$ , 至多差一个包含有因子  $(-1)^m$  的相因子. 这就是说, 证明  $\Theta|j, m\rangle = e^{i\delta} (-1)^m |j, -m\rangle$ , 其中的  $\delta$  不依赖于  $m$ .

(b) 利用同样的相位约定求相应于  $\mathcal{D}(R)|j, m\rangle$  的时间反演态. 先用无穷小形式  $\mathcal{D}(\hat{n}, d\phi)$  处理, 然后推广到有限转动.

(c) 从这些结果出发证明, 不依赖于  $\delta$ , 有

$$\mathcal{D}_{m'm}^{(j)*}(R) = (-1)^{m-m'} \mathcal{D}_{-m', -m}^{(j)}(R).$$

(d) 可以得出如下结论: 可以自由地选取  $\delta=0$ , 以及  $\Theta|j, m\rangle = (-1)^m |j, -m\rangle = i^{2m} |j, -m\rangle$ .

1a)  $\Theta J \Theta^\dagger = -J \quad \therefore \Theta J = -J \Theta$

$$J_z \Theta|j, m\rangle = -\Theta J_z |j, m\rangle = -m\hbar \Theta|j, m\rangle$$

$$\therefore J_z |j, -m\rangle = (m\hbar) |j, -m\rangle \quad \because j \text{ 与 } m \text{ 已区分所有简并态}$$

$\therefore \Theta|j, m\rangle$  与  $|j, -m\rangle$  表示同一态, 至多差一个相位因子.

$$J_x \Theta = -\Theta J_x \quad J_y \Theta = i\Theta J_y = \Theta(iJ_y)$$

$$\therefore J_+ \Theta = (J_x + iJ_y) \Theta = -\Theta J_-$$

$$J_- \Theta = (J_x - iJ_y) \Theta = -\Theta J_+$$

$$\begin{aligned} \therefore J_\pm \Theta|j, m\rangle &= -\Theta J_\mp |j, m\rangle = -\Theta C_\mp^{(j, m)} \hbar |j, m \mp 1\rangle \\ &= -C_\mp^{(j, m)} \hbar \Theta|j, m \mp 1\rangle \end{aligned}$$

其中  $C_\pm^{(j, m)}$  为 C-G 系数, 按约定为非负实数.

c)  $\Theta |j, m\rangle$  相邻  $m$  的项之间会差  $(-1)$  倍的系数以保约化成立.

考虑到  $J_{\pm} \Theta |j, m\rangle = -\hbar C_{\mp}^{(j,m)} \Theta |j, m\rangle$  为正系数, 可取

$$\Theta |j, m\rangle \propto (-1)^m |j, m\rangle$$

$\therefore \Theta |j, m\rangle$  与  $|j, -m\rangle$  至多差一个包含  $(-1)^m$  因子的相位因子.

可取为  $\Theta |j, m\rangle = e^{i\delta} (-1)^m |j, -m\rangle$ ,  $\delta$  不依赖于  $m$ .

$$\begin{aligned} \text{b). } D(\hat{n}, d\phi) &= 1 - i \frac{d\phi}{\hbar} \hat{J} \cdot \hat{n} \\ \Theta D(\hat{n}, d\phi) \Theta^{-1} &= \Theta \left( 1 - i \frac{d\phi}{\hbar} \hat{J} \cdot \hat{n} \right) \Theta^{-1} = 1 + i \frac{\Theta \hat{J} \Theta^{-1} \cdot \hat{n}}{\hbar} d\phi = 1 - i \frac{\hat{J} \cdot \hat{n}}{\hbar} d\phi \end{aligned}$$

前系数共轭  
反变, 前系数共轭

$$\begin{aligned} \therefore \Theta D(\hat{n}, d\phi) |j, m\rangle &= \Theta \left( 1 - i \frac{d\phi}{\hbar} \hat{J} \cdot \hat{n} \right) |j, m\rangle \\ &= \left( 1 - i \frac{d\phi}{\hbar} \hat{J} \cdot \hat{n} \right) \Theta |j, m\rangle \\ &= D(\hat{n}, d\phi) \Theta |j, m\rangle \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{一般转动下, 先考虑: } \Theta \exp\left[-\frac{i}{\hbar} J_y \phi\right] \Theta^{-1} &= \sum_{n=0}^{\infty} C_n \Theta \left(-\frac{i}{\hbar} J_y \phi\right)^n \Theta^{-1} \\ &= \sum_{n=0}^{\infty} C_n \left(\frac{i\phi}{\hbar}\right)^n \Theta J_y^n \Theta^{-1} = \sum_{n=0}^{\infty} C_n \left(\frac{i\phi}{\hbar}\right)^n (\Theta J_y \Theta^{-1})^n \\ &= \sum_{n=0}^{\infty} C_n \left(\frac{i\phi}{\hbar}\right)^n (-J_y)^n = \sum_{n=0}^{\infty} C_n \left(-\frac{iJ_y \phi}{\hbar}\right)^n = \exp\left(-\frac{i}{\hbar} J_y \phi\right). \end{aligned}$$

$$\therefore \Theta D(\hat{n}, \phi) \Theta^{-1} = D(\hat{n}, \phi)$$

$$\therefore \Theta D(\hat{n}, \phi) |j, m\rangle = \Theta D(\hat{n}, \phi) \Theta^{-1} \Theta |j, m\rangle = D(\hat{n}, \phi) \Theta |j, m\rangle.$$

$$\text{c). } \because \Theta^2 |j, m\rangle = \Theta \cdot e^{i\delta} (-1)^m |j, -m\rangle = e^{-i\delta} (-1)^m e^{i\delta} (-1)^m |j, m\rangle = |j, m\rangle$$

$$\therefore \Theta^2 = 1 \quad \text{即} \quad \Theta^{-1} = \Theta \quad \text{则.}$$

$$D_{m'm}^{(j)}(R) = \langle j, m' | D(R) | j, m \rangle$$

$$= \langle j, m' | \Theta D(R) \Theta^{-1} | j, m \rangle$$

$$= \langle j, m' | \Theta D(R) e^{i\delta} (-1)^m | j, -m \rangle$$

$$= e^{-i\delta} (-1)^m \langle j, m' | \Theta \sum_{m''} | j, -m'' \rangle \langle j, -m'' | D(R) | j, -m \rangle$$

$$= e^{-i\delta} (-1)^m \langle j, m' | e^{i\delta} (-1)^{-m''} | j, m'' \rangle D_{-m'', -m}^{(j)*}(R)$$

$$= e^{-i\delta} (-1)^m e^{i\delta} (-1)^{-m'} D_{-m', -m}^{(j)*}(R)$$

$$= (-1)^{m-m'} D_{-m', -m}^{(j)*}(R)$$

d). 关于转动的性质都满足了, 所以可自由地选取  $\delta=0$ ,

$$\text{以及 } \Theta |j, m\rangle = (-1)^m |j, -m\rangle = i^{2m} |j, -m\rangle$$

$$D_{m'm}^{(j)}(R)$$

$$= \langle j, m' | \exp\left(-\frac{i \hat{J} \cdot \hat{n} \phi}{\hbar}\right) | j, m \rangle$$

$$\Delta_n = E_n - E_n^{(0)} = \lambda V_{nn} + \lambda^2 \sum_{k \neq n} \frac{|V_{nk}|^2}{E_n^{(0)} - E_k^{(0)}} \dots$$

$$V_{nk} = \langle n^{(0)} | V | k^{(0)} \rangle$$

谐振子:

$$\Delta_0 = V_{00} + \sum_{k \neq 0} \frac{|V_{k0}|^2}{E_0^{(0)} - E_k^{(0)}} \dots$$

$$\langle n' | x | n \rangle = \sqrt{\frac{\hbar}{2m\omega}} (\sqrt{n} \delta_{n', n-1} + \sqrt{n+1} \delta_{n', n+1})$$

$$E_0^{(0)} - E_1^{(0)} = \hbar\omega$$

5.1 一个(一维)简谐振子受到一个微扰

$$\lambda H_1 = bx$$

其中  $b$  是一个实常数.

(a) 计算基态的能量移到最低的非零级.

(b) 严格求解这个问题, 并与 (a) 中得到的结果比较. 可以不加证明地假定

$$\langle u_n | x | u_n \rangle = \sqrt{\frac{\hbar}{2m\omega}} (\sqrt{n+1} \delta_{n', n+1} + \sqrt{n} \delta_{n', n-1}).$$

(a) 基态二阶能量修正为:

$$\Delta_0 = E_0 - E_0^{(0)} = V_{00} + \sum_{k \neq 0} \frac{|V_{0k}|^2}{E_0^{(0)} - E_k^{(0)}} = \langle 0^{(0)} | V | 0^{(0)} \rangle + \sum_{k \neq 0} \frac{|\langle 0^{(0)} | V | k^{(0)} \rangle|^2}{E_0^{(0)} - E_k^{(0)}}$$

$$= 0 + \sum_{k \neq 0} \frac{|\langle 0^{(0)} | bx | k^{(0)} \rangle|^2}{E_0^{(0)} - E_k^{(0)}} = 0 + \frac{|\langle 0^{(0)} | bx | 1^{(0)} \rangle|^2}{E_0^{(0)} - E_1^{(0)}}$$

$$= b^2 \frac{|\langle 0^{(0)} | x | 1^{(0)} \rangle|^2}{E_0^{(0)} - E_1^{(0)}} = b^2 \frac{1}{2m\omega} \cdot \frac{1}{\hbar\omega} = \frac{b^2}{2m\omega^2}$$

(b).  $H_0 = \frac{p^2}{2m} + \frac{1}{2}m\omega^2 x^2$      $\lambda H_1 = bx$

$$\therefore H = H_0 + \lambda H_1 = \frac{p^2}{2m} + \frac{1}{2}m\omega^2 x^2 + bx = \frac{p^2}{2m} + \frac{1}{2}m\omega^2 \left(x^2 + \frac{b}{m\omega^2}\right)^2 - \frac{b^2}{2m\omega^2}$$

$$\therefore E = E^{(0)} - \frac{b^2}{2m\omega^2}$$

$$\therefore \Delta = E - E^{(0)} = -\frac{b^2}{2m\omega^2}. \text{ 那(a)结果是一致的}$$

5.2 在非简并的时间无关的微扰论中, 在微扰能量本征态 ( $|k\rangle$ ) 中找到相应的无微扰本征态 ( $|k^{(0)}\rangle$ ) 的概率是什么? 求解这个问题至  $g^2$  级.

$$|k\rangle = |k^{(0)}\rangle + g \sum_{n \neq k} \frac{\widetilde{V_{kn}}}{E_k^{(0)} - E_n^{(0)}} |n^{(0)}\rangle + \dots$$

$$\therefore \langle k^{(0)} | k \rangle = 1$$

$$\langle k | k \rangle = \left[ \langle k^{(0)} | + g \sum_{n \neq k} \frac{V_{kn}^*}{E_k^{(0)} - E_n^{(0)}} \langle n^{(0)} | \right] \left[ |k^{(0)}\rangle + g \sum_{n \neq k} |n^{(0)}\rangle \frac{V_{kn}}{E_k^{(0)} - E_n^{(0)}} + \dots \right]$$

$$= 1 + g^2 \sum_{n \neq k} \frac{|V_{nk}|^2}{(E_k^{(0)} - E_n^{(0)})^2} + \underline{O(g^3)}.$$

$$\therefore P = \frac{\langle k^{(0)} | k \rangle}{\langle k | k \rangle} = \left[ 1 + g^2 \sum_{n \neq k} \frac{|V_{nk}|^2}{(E_k^{(0)} - E_n^{(0)})^2} + O(g^3) \right]^{-1}$$

$$\approx 1 - g^2 \sum_{n \neq k} \frac{|V_{nk}|^2}{(E_k^{(0)} - E_n^{(0)})^2}.$$

5.5 对 (5.1.50) 式给出的一维谐振子和一个额外的微扰  $V = \frac{1}{2} \epsilon m \omega^2 x^2$  建立 (5.1.54) 式. 证明其他

所有的矩阵元  $V_{k0}$  为零.

$$H_0 = \frac{p^2}{2m} + \frac{1}{2} m \omega^2 x^2 \quad \text{微扰 } V = \frac{1}{2} \epsilon m \omega^2 x^2$$

$$|0\rangle = |0^{(0)}\rangle + \sum_{k \neq 0} |k^{(0)}\rangle \frac{V_{k0}}{E_0^{(0)} - E_k^{(0)}} + \dots$$

$$\Delta_0 = V_{00} + \sum_{k \neq 0} \frac{|V_{k0}|^2}{E_0^{(0)} - E_k^{(0)}} + \dots$$

$$V_{k0} = \frac{\epsilon m \omega^2}{2} \langle k | x^2 | 0 \rangle = \frac{1}{2} \epsilon m \omega^2 \frac{\hbar}{2m\omega} [\delta_{0,k} + \sqrt{2} \delta_{2,k}] = \frac{\epsilon}{4} \hbar \omega [\delta_{0,k} + \sqrt{2} \delta_{2,k}]$$

相关矩阵元  $V_{00} = \left( \frac{\epsilon m \omega^2}{2} \right) \langle 0^{(0)} | x^2 | 0^{(0)} \rangle = \frac{\epsilon \hbar \omega}{4}$

$$V_{20} = \left( \frac{\epsilon m \omega^2}{2} \right) \langle 2^{(0)} | x^2 | 0^{(0)} \rangle = \frac{\epsilon \hbar \omega}{2\sqrt{2}}$$

$$V_{k0} = 0 \quad (k \neq 0, 2)$$