

## 第四章：力学量用算符表示

- 设  $f(\vec{r})$  是只依赖于空间的力学算符，证明：

$$[f(\vec{r}), [\nabla^2, f(\vec{r})]] = -2(\nabla f)^2 \quad (1)$$

设  $\psi$  是依赖于座标的波函数  $\psi = \psi(\vec{r})$ ，先作以下计算

$$[\nabla^2, f(\vec{r})]\psi(\vec{r}) = \nabla^2(f\psi) - f\nabla^2\psi$$

$$= \sum_{i=1,2,3} \left\{ \frac{\partial^2}{\partial x_i^2} (f\psi) - f \frac{\partial^2}{\partial x_i^2} \psi \right\}$$

$$= \sum \left\{ \frac{\partial^2 f}{\partial x_i^2} \psi + 2 \frac{\partial f}{\partial x_i} \frac{\partial \psi}{\partial x_i} + f \frac{\partial^2 \psi}{\partial x_i^2} - f \frac{\partial^2 \psi}{\partial x_i^2} \right\}$$

$$= \sum \left\{ \frac{\partial^2 f}{\partial x_i^2} + 2 \frac{\partial f}{\partial x_i} \cdot \frac{\partial}{\partial x_i} \right\}$$

$$= \nabla^2 f + 2 \nabla f \cdot \nabla \quad (2)$$

代入题给式 (1)，并运算于  $\psi(\vec{r})$ ：

$$[f(\vec{r}), [\nabla^2, f(\vec{r})]]\psi = \left\{ \sum_i f \left( \frac{\partial^2 f}{\partial x_i^2} + 2 \frac{\partial f}{\partial x_i} \cdot \frac{\partial}{\partial x_i} \right) - \left( \frac{\partial^2 f}{\partial x_i^2} + 2 \frac{\partial f}{\partial x_i} \cdot \frac{\partial}{\partial x_i} \right) f \right\} \psi$$

$$= \sum_i \left\{ f \frac{\partial^2 f}{\partial x_i^2} \psi + 2 f \frac{\partial f}{\partial x_i} \cdot \frac{\partial \psi}{\partial x_i} - \frac{\partial^2 f}{\partial x_i^2} f \psi - 2 \frac{\partial f}{\partial x_i} \cdot \frac{\partial}{\partial x_i} (f\psi) \right\}$$

消去第一，第三项得到：

$$= \sum_i \left\{ 2 f \frac{\partial f}{\partial x_i} \cdot \frac{\partial \psi}{\partial x_i} - 2 \frac{\partial f}{\partial x_i} \cdot \frac{\partial f}{\partial x_i} \psi - 2 \frac{\partial f}{\partial x_i} \cdot f \frac{\partial \psi}{\partial x_i} \right\} = -2 \sum \left( \frac{\partial f}{\partial x_i} \right)^2 \psi$$

首末两式相减为 0，移去函数  $\psi$ ，得到求证公式 (1)

#### 4.21 利用不确定度关系估计谐振子的基态能量

[解]写下一维谐振子能量算符：

$$\hat{E} = \hat{H} = -\frac{\hbar^2}{2m} \nabla^2 + \frac{m\omega^2 x^2}{2} = \frac{p^2}{2m} + \frac{m\omega^2 x^2}{2} \quad (1)$$

取能量的平均值：

$$\overline{E} = \frac{1}{2m} \overline{p^2} + \frac{m\omega^2}{2} \overline{x^2}$$

在一维谐振子的情形，坐标的平均值  $\bar{x} = 0$ ，动量平均值  $\bar{p} = 0$  计算坐标和动量的“不确定

度”（即均方根偏差） $\delta x, \delta p$ 。

$$\begin{aligned} \text{按一般公式} \quad (\delta x)^2 &= \overline{(x - \bar{x})^2} = \overline{x^2} - (\bar{x})^2 = \overline{x^2} \\ (\delta p)^2 &= \overline{(p - \bar{p})^2} = \overline{p^2} - (\bar{p})^2 = \overline{p^2} \end{aligned} \quad (2)$$

因此能量平均值公式 (1) 可改用“不确定度”表示

$$\overline{E} = \frac{1}{2m} (\delta p)^2 + \frac{m\omega^2}{2} (\delta x)^2 \quad (3)$$

但根据测不准关系式：

$$\delta p \cdot \delta x \geq \frac{\hbar}{2}$$

作为估计，可以直接取其下限，即认为

$$\delta p \cdot \delta x \cong \frac{\hbar}{2} \quad \delta p \cong \frac{\hbar/2}{\delta x}$$

将此结果代入式 (3)，并且计算  $\overline{E}$  的极小值，就是所求的基态能量：

$$\begin{aligned}\overline{E}(\delta x) &= \frac{m\omega^2}{2}(\delta x)^2 + \frac{\hbar}{8m(\delta x)^2} \\ &= \frac{m\omega^2}{2} \left\{ \delta x - \frac{\hbar}{2m\omega} \frac{1}{\delta x} \right\}^2 + \frac{\hbar\omega}{2}\end{aligned}$$

用此取括号内值为零的条件，得

$$\overline{E}_{\min} = \frac{\hbar\omega}{2}$$

这时 
$$\delta x = \sqrt{\frac{\hbar}{2m\omega}}$$

---

**4.28 求证力学量  $\mathcal{X}$  与  $F(p_x)$  的不确定度关系：**

$$\sqrt{(\Delta x)^2} \cdot \sqrt{(\Delta F)^2} \geq \frac{\hbar}{2} \frac{\partial F}{\partial p_x}$$

（证明）根据（课本）不确定度的普遍公式，若  $\hat{A}, \hat{B}$  为任两个力学算符， $\Delta A, \Delta B$  为它们的偏差， $\delta A, \delta B$  为不确定度，则：

$$\overline{(\Delta A)^2} \cdot \overline{(\Delta B)^2} \geq \frac{1}{4} \left| [\hat{A}, \hat{B}] \right|^2$$

$$\text{或 } \delta A \bullet \delta B \geq \frac{1}{2} \left| [\hat{A}, \hat{B}] \right| \quad (1)$$

本题中  $\hat{A} = x, \hat{B} = F(P_x)$  因此，有关的测不准关系写成：

$$\sqrt{(\Delta x)^2} \cdot \sqrt{(\Delta F)^2} \geq \frac{1}{2} \left| [x, F(P_x)] \right| \quad (2)$$

在本章第 4.6 题的第二个公式已指出

$$[x, F(p_x)] = \hbar i \frac{\partial F}{\partial p_x}$$

代入 (2)，就得到待证的公式。

**4.29 求证在  $\hat{l}_z$  的本征态下  $\overline{\hat{l}_x} = \overline{\hat{l}_y} = 0$**

(证明) 角动量分量算符满足对易关系:

$$\hat{l}_y \hat{l}_z - \hat{l}_z \hat{l}_y = \hbar i \hat{l}_x$$

两边取平均值，设  $Y_{lm}$  是  $\hat{l}_z$  本征态波函数，用标乘积运算符号：

$$(Y_{lm}, [\hat{l}_y \hat{l}_z - \hat{l}_z \hat{l}_y] Y_{lm}) = \hbar i (Y_{lm}, \hat{l}_x Y_{lm})$$

$$(Y_{lm}, \hat{l}_y [\hat{l}_z Y_{lm}] - \hat{l}_z \hat{l}_y Y_{lm})$$

$$= (Y_{lm}, m\hbar \hat{l}_y Y_{lm} - \hat{l}_z \hat{l}_y Y_{lm})$$

$$= m\hbar (Y_{lm}, \hat{l}_y Y_{lm}) - (Y_{lm}, \hat{l}_z \hat{l}_y Y_{lm})$$

$$= m\hbar (Y_{lm}, \hat{l}_y Y_{lm}) - (\hat{l}_z Y_{lm}, \hat{l}_y Y_{lm})$$

$$= m\hbar (Y_{lm}, \hat{l}_y Y_{lm}) - m\hbar (Y_{lm}, \hat{l}_y Y_{lm})$$

前面的连等式中利用了标乘积分配律以及算符  $\hat{l}_z$  的厄密性，这样证明  $\overline{\hat{l}_x} = 0$

利用对易关系:  $\hat{l}_z \hat{l}_x - \hat{l}_x \hat{l}_z = \hbar i \hat{l}_y$

可以类似的证明  $\overline{\hat{l}_y} = 0$ 。

设粒子处于  $Y_{lm}(\theta, \phi)$  状态, 求  $\overline{\Delta l_x^2}$ ,  $\overline{\Delta l_y^2}$

(解)  $Y_{lm}(\theta, \phi)$  是算符  $\hat{l}^2, \hat{l}_z$  的共同本征状态, 在此态中, 算符  $\hat{l}_x, \hat{l}_y$  具有

对称性, 因而可知:  $\overline{\Delta l_x^2} = \overline{\Delta l_y^2}$ , 又已知  $\overline{l_x} = \overline{l_y} = 0$

利用算符恒等式:  $\hat{l}^2 = \hat{l}_x^2 + \hat{l}_y^2 + \hat{l}_z^2$

计算这个式子的各量在态  $Y_{lm}$  中的平均值, 用标积符号:

$$(Y_{lm}, \hat{l}^2 Y_{lm}) = (Y_{lm}, (\hat{l}_x^2 + \hat{l}_y^2 + \hat{l}_z^2) Y_{lm})$$

$$= (Y_{lm}, (2\hat{l}_x^2 + \hat{l}_z^2) Y_{lm})$$

因  $Y_{lm}$  满足本征方程式  $\hat{l}^2 Y_{lm} = l(l+1)\hbar^2 Y_{lm}$ ,  $\hat{l}_z Y_{lm} = m\hbar Y_{lm}$

$$l(l+1)\hbar^2 (Y_{lm}, Y_{lm}) = 2(Y_{lm}, \hat{l}_x^2 Y_{lm}) + m^2 \hbar^2 (Y_{lm}, Y_{lm})$$

移项整理:  $\overline{l_x^2} = (Y_{lm}, \hat{l}_x^2 Y_{lm}) = \frac{1}{2}[l(l+1) - m^2]\hbar^2$

$$\overline{l_x^2} = \frac{1}{2}[l(l+1) - m^2]\hbar^2$$

4.31 设体系处于  $\psi = c_1 Y_{11} + c_2 Y_{20}$  态, 求

(1)  $\hat{l}_z$  的可能测值及其平均值。

(2)  $\hat{l}^2$  的可能测值及相应的几率。

(3)  $\hat{l}_x, \hat{l}_y$  的可能测值。

(解) (1) 按照习惯的表示法  $Y_{lm}(\theta, \phi)$  表示角量子数为  $l$ , 磁量子数  $m$  的,  $(\hat{l}^2, \hat{l}_x)$  的共同本征函数, 题给的状态是一种  $\hat{l}^2, \hat{l}_x$  的非本征态, 在此态中去测量  $\hat{l}^2, \hat{l}_x$  都只有不确定,

下面假定  $|c_1|^2 + |c_2|^2 = 1$

$$\text{从 } \psi(\theta, \phi) = c_1 Y_{11} + c_2 Y_{20}$$

看出, 当体系处在  $Y_{11}$  态时,  $l_z$  的测值  $\hbar$ , 处在  $Y_{20}$  态时,  $l_z$  的测值为零。

$\hat{l}_z$  在  $\psi$  态中的平均值

$$\overline{l_z} = |c_1|^2 \hbar$$

(2) 又从波函数  $\psi$  看出,  $l$  也可以有两种值, 体系处  $Y_{11}$  态中时  $\hat{l}^2$  测值为

$$l(l+1)\hbar^2 = 1(1+1)\hbar^2 = 2\hbar^2$$

当体系处在  $Y_{20}$  态时  $l^2$  的测值为

$$2(2+1)\hbar^2 = 6\hbar^2$$

相应的几率即表示该态的展开式项系数的复平方:  $|c_1|^2, |c_2|^2$

$l^2$  的并态  $\psi$  中的平均值

$$\overline{l^2} = \{2|c_1|^2 + 6|c_2|^2\}\hbar^2$$

$$\begin{cases} L_x = y\hat{p}_z - z\hat{p}_y = -i\hbar(y\frac{\partial}{\partial z} - z\frac{\partial}{\partial y}) \\ L_y = z\hat{p}_x - x\hat{p}_z = -i\hbar(z\frac{\partial}{\partial x} - x\frac{\partial}{\partial z}) \\ L_z = x\hat{p}_y - y\hat{p}_x = -i\hbar(x\frac{\partial}{\partial y} - y\frac{\partial}{\partial x}) \end{cases}$$

(3)关于在 $\psi$ 态中 $\hat{l}_x, \hat{l}_y$ 的可能测值可以从对称性考虑来确定, 当使用直角坐标表示

算符时,  $\hat{l}_x, \hat{l}_y, \hat{l}_z$ 有轮换对称性, 由于在 $\psi$ 态中 $l^2$ 可有二种量子数 $l=1,2$ 所以将 $l_z$ 轮换 $l_x$ 的结果, 知道 $l_x$ 的可能测值只能是

$$l_x = 2\hbar, \hbar, 0, -\hbar, -2\hbar$$

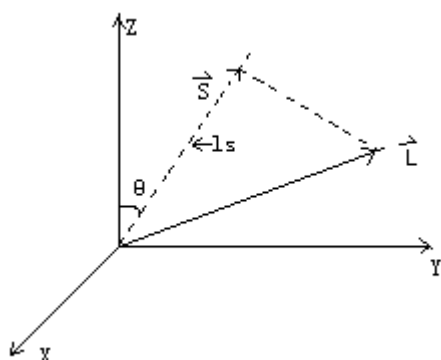
同理,  $l_y$ 的可能测值也是这此值

$$l_y = 2\hbar, \hbar, 0, -\hbar, -2\hbar$$

但如要计算 $l_x$  (或 $l_y$ ) 得到某个测值的几率, 则需要较多计算。

**4.32 求证在 $\hat{l}_x$ 的本征态下, 角动量沿着与 $z$ 轴成 $\theta_0$ 的角度的方向上的分量的**

**平均值是:  $m\hbar \cos \theta_0$ 。**



(解) 角动量 $\hat{l}$ 沿着与 $z$ 成 $\theta$ 的方向 (此方向用单位矢 $\bar{S}$ 表示, 它不是唯一的, 因由方位角 $\phi_0$ 给定), 有一投影 $\hat{l}_z$ , 它的解析式是:

$$\vec{s} = \vec{i} \sin \theta_0 \cos \phi_0 + \vec{j} \sin \theta_0 \sin \phi_0 + \vec{k} \cos \theta_0$$

注意：这里的  $\theta_0$  ,  $\phi_0$  不是变量，是数。

$$\begin{aligned}\hat{l}_z &= \vec{l} \cdot \vec{s} = (\vec{i}\hat{l}_x + \vec{j}\hat{l}_y + \vec{k}\hat{l}_z) \cdot (\vec{i} \sin \theta_0 \cos \phi_0 + \vec{j} \sin \theta_0 \sin \phi_0 + \vec{k} \cos \theta_0) \\ &= \sin \theta_0 \cos \phi_0 \hat{l}_x + \sin \theta_0 \sin \phi_0 \hat{l}_y + \cos \theta_0 \hat{l}_z\end{aligned}$$

(1)

计算在  $\hat{l}_z$  的本征态  $Y_{lm}$  中角动量投影  $\hat{l}_z$  的平均值：

$$\begin{aligned}\overline{l_z} &= \iint_{\Omega} Y_{lm}^* (\sin \theta_0 \cos \phi_0 \hat{l}_x) Y_{lm} d\Omega + \iint_{\Omega} Y_{lm}^* (\sin \theta_0 \sin \phi_0 \hat{l}_y) Y_{lm} d\Omega \\ &+ \iint_{\Omega} Y_{lm}^* (\cos \theta_0 \hat{l}_z) Y_{lm} d\Omega\end{aligned}$$

(2)

式中  $d\Omega = \sin \theta d\theta d\phi$  根据 (16) 题的结论， $\hat{l}_z$  本征态下  $\overline{l_x} = 0$  ,  $\overline{l_y} = 0$   
故前一式

第一，二两个积分无贡献，由于： $\hat{l}_z Y_{lm} = m\hbar Y_{lm}$ ，因而  $\overline{l_z} = m\hbar \cos \theta_0$  (3)

4.26 证明对任何两个波函数  $\psi$  ,  $\phi$  , 满足下述施瓦茨的不等式：

$$|(\psi, \phi)| \leq \sqrt{(\psi, \psi)(\phi, \phi)}$$

(证明) 本题有一定的证明法，它和海森伯的测不准关系式的普遍证法相类似，首先，寻找一个含有  $\psi$  ,  $\phi$  的复平方式子，令这个式子大于零，经过试探性计算，知道采取下式有效：

$$I = |\psi - \lambda \phi|^2 = \iiint (\psi^* - \lambda^* \phi^*)(\psi - \lambda \phi) d\tau \geq 0$$

此式中的  $\lambda$  尚待选择，将前式展开写成标识和形式：

$$I = (\psi, \psi) - \lambda(\psi, \phi) - \lambda^*(\phi, \psi) + \lambda^* \lambda (\phi, \phi) \quad (1)$$

前式中第一，四二项恒为正，二，三两项符号不定，我们这样来选取  $\lambda$ ，使它能使得  $I$  的二个异号项抵消，由于  $\lambda$  未定，这种选择是可能的：

$$I = (\psi, \psi) - \lambda(\psi, \phi) - \lambda^*[(\phi, \psi) - \lambda(\phi, \phi)] \geq 0 \quad (2)$$

选取方括号内项为零，得  $\lambda = \frac{(\phi, \psi)}{(\phi, \phi)}$ ，于是： $\lambda^* = \frac{(\phi, \psi)^*}{(\phi, \phi)^*} = \frac{(\psi, \phi)}{(\phi, \phi)}$



$$\text{代入 (2) 得: } I = (\psi, \psi) - \frac{(\varphi, \psi)}{(\varphi, \varphi)} (\psi, \varphi) \geq 0 \quad (3)$$

此式即待证的一个不等式。

4.27 设  $\hat{H}$  为**正定**的厄密算符,  $u, v$  为任意二波函数, 证明:

$$(u, \hat{H}v)^2 \leq (u, \hat{H}u)(v, \hat{H}v)$$

(证明) 因为  $\hat{H}$  是正定的, 按定义它的平均值是正数, 即不论在何态中有:

$$(\psi, \hat{H}\psi) = \iiint \psi^* \hat{H}\psi d\tau \geq 0$$

经过试算知道, 仿照测不准关系的普遍证法, 选取  $\psi$  使  $u, v$  有关, 令  $\psi = u + \lambda v$

$$\text{又设 } I \equiv (u + \lambda v, \hat{H}(u + \lambda v)) \geq 0 \quad (1)$$

$$I = (u, \hat{H}u) + \lambda(u, \hat{H}v) + \lambda^*(v, \hat{H}u) + \lambda^* \lambda (v, \hat{H}v) \geq 0 \quad (2)$$

$$I = (u, \hat{H}u) + \lambda(u, \hat{H}v) + \lambda^*[(v, \hat{H}u) + \lambda(v, \hat{H}v)] \geq 0$$

选取方括号内式子为零, 解出  $\lambda$ 。

$$\lambda = -\frac{(v, \hat{H}u)}{(v, \hat{H}v)} \quad (3)$$

将 (3) 代入 (2):

$$I = (u, \hat{H}u) - \frac{(v, \hat{H}u)}{(v, \hat{H}v)} (u, \hat{H}v) \geq 0 \quad (4)$$

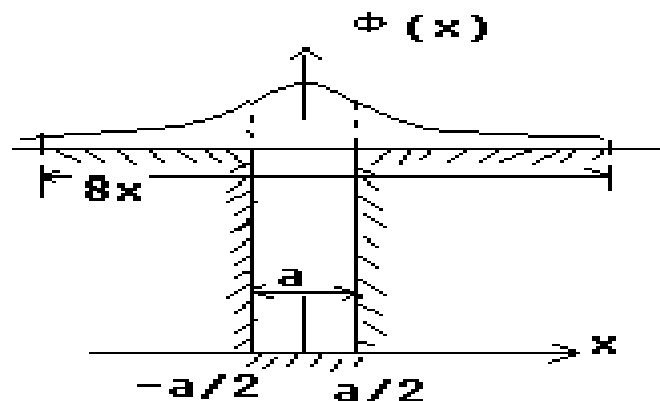
整理后就得待证一式。

- 在一维对称势阱中, 粒子至少存在一种束缚态 (见 3.1 节) 在给定势阱深度  $V_0$  情况下,

减少势阱宽度  $a$ , 使  $a^2 \ll \frac{\hbar}{mV_0}$ , 粒子动量不确定度  $\delta p = \sqrt{mV_0}$ , 位置不确定度

$\delta x = a$ , 因而下列关系似乎存在  $\delta p \cdot \delta x = \sqrt{mV_0} a \ll \hbar$ , 这与测不准关系矛盾, 错误何在?

(解) 在一维有限深 ( $V_0$ ) 势阱的问题中, 以势阱中点作为原点时, 至少有一个偶宇



称的束缚定态。

但坐标不确定度

$\delta x$  不能简单的用势阱宽度  $a$  来估计, 估计值只需正确到数量级, 势阱两边的波函数是

$$\psi(x^-) = Ce^{k'x} \quad (x < \frac{a}{2})$$

$$\psi(x^+) = Ce^{-k'x} \quad (x > \frac{a}{2})$$

可设波宽度扩展到振幅  $\frac{1}{e}$  处, 即  $Ce^{-k' \cdot (\frac{\delta x}{2})} \leq Ce^{-1}$ , 得

$$\delta x \geq \frac{2}{k'} = \sqrt{\frac{2}{m(V_0 - E)}} \hbar \approx \sqrt{\frac{2}{mV_0}} \hbar, \quad a \text{ 小时 } V_0 - E \approx V_0$$

$$\text{因此 } \delta x \delta p \geq \sqrt{\frac{2}{mV_0}} \hbar \cdot \sqrt{mV_0} = \sqrt{2} \hbar \geq \frac{\hbar}{2}$$

这与测不准不相矛盾, 题给论点的错误, 在于随意地估计  $x$  的不确定范围。

注: 其能量  $E$  决定于条件:  $\sqrt{E} \lg \frac{\sqrt{2mEa}}{2\hbar} = \sqrt{V_0 - E}$ , 因此这个基态能级  $E$  与  $a$  有

关,  $a$  很小时,  $E$  也甚小。

#### 4.25 证明在不连续的能量本征态下, 动量平均值是零。

(证明) 以一维为例, 可推广到三维, 先证普通公式

$$[H, x] = \left(\frac{mi}{\hbar}\right)^{-1} \hat{p}, \quad H = -\frac{\hbar^2}{2m} \frac{d^2}{dx^2} + V(x)$$

对任意波函数  $\Psi$  :

$$\begin{aligned} [H, x]\Psi &= \left[-\frac{\hbar^2}{2m} \frac{d^2}{dx^2} + V(x)\right](x\Psi) - x\left[-\frac{\hbar^2}{2m} \frac{d^2}{dx^2} + V(x)\right]\Psi \\ &= -\frac{\hbar^2}{m} \frac{\partial \Psi}{\partial x} = \frac{\hbar}{mi} \frac{\partial}{\partial x} \Psi \cdot \frac{\hbar}{i} = \frac{\hbar}{mi} \hat{p} \Psi \end{aligned}$$

$$[\hat{H}, x] = \frac{\hbar}{mi} \hat{p}$$

因而

现在取该式二边在能量本征态  $\Psi$  (分立) 下的平均值, 并注意  $\hat{H}\Psi = E\Psi$  :

$$\begin{aligned} &\int \Psi^* (\hat{H}x\Psi - x\hat{H}\Psi) dx \\ &= \int [(\hat{H}\Psi)^* (x\Psi) - \Psi^* x(\hat{H}\Psi)] dx \\ &= E^* \int \Psi^* x\Psi dx - E \int \Psi^* x\Psi dx \end{aligned}$$

此式因  $E = E^*$  而等于零, 从而  $\bar{p} = 0$ 。

**4.33** 设属于某能级  $E$  的三个简并态  $(\Psi_1, \Psi_2, \Psi_3)$  彼此线性无关但不正交, 试找出三个正交归一化的波函数, 它们是否仍为简并?

(解) 用 Schmidt 法, 选  $\varphi_1 = \Psi_1 / \sqrt{\int_{\tau} \Psi_1^* \Psi_1 d\tau}$  (1)

则  $\Psi_1$  被归一化了。

选  $\varphi_2' = \Psi_2 - (\int_{\tau} \Psi_2 \varphi_1^* d\tau) \varphi_1$

(2)

则

$$\int_{\tau} \varphi_1^* \varphi_2' d\tau = \int \varphi_1^* \Psi_2 d\tau - (\int \varphi_1^* \Psi_2 d\tau) (\int \varphi_1^* \varphi_1 d\tau) = 0$$

故  $\phi_2', \phi_1$  正交。

选  $\phi_2$  使  $\phi_2 = \phi_2' / \sqrt{\int \phi_2' * \phi_2' d\tau}$  则  $\phi_2, \phi_1$  为正交归一组。

再设  $\phi_3' = \Psi_3 - (\int \Psi_3 \phi_1 * d\tau) \phi_1 - (\int \Psi_3 \phi_2 * d\tau) \phi_2$

(3)

则

$$\int \phi_3' \phi_1 * d\tau = \int \Psi_3 \phi_1 * d\tau - (\int \Psi_3 \phi_1 * d\tau) (\int \phi_1 * \phi_1 d\tau)$$

$$- (\int \Psi_3 \Psi_2 * d\tau) (\int \phi_2 \phi_1 * d\tau) = 0$$

$$\int \phi_3' \phi_2 * d\tau = \int \Psi_3 \phi_2 * d\tau - (\int \Psi_3 \phi_1 * d\tau) (\int \phi_1 \phi_2 * d\tau)$$

$$- (\int \Psi_3 \phi_2 * d\tau) (\int \phi_2 \phi_2 * d\tau) = 0$$

故  $\phi_3'$  与  $\phi_1, \phi_2$  都能正交。

$$\text{选 } \phi_3 = \phi_3' / \sqrt{\int \phi_3' * \phi_3' d\tau}$$

这样选的  $(\Psi_1 \Psi_2 \Psi_3)$  是正交归一化组。将  $\hat{H}$  算符作用于 (1) 式:

$$\hat{H} \phi_1 = \hat{H} \Psi_1 / \sqrt{\int \Psi_1 * \Psi_1 d\tau} = E \phi_1$$

同理  $\hat{H}$  作用于 (2) 式:

$$\begin{aligned} \hat{H} \phi_2' &= \hat{H} \Psi_2 - (\int \Psi_2 \phi_1 * d\tau) \hat{H} \phi_1 \\ &= E \{ \Psi_2 - (\int \Psi_2 \phi_1 * d\tau) \phi_1 \} = E \phi_2', \end{aligned}$$

$$\hat{H} \phi_2 = E \phi_2$$

同理有  $\hat{H}\varphi_3 = E\varphi_3$  , 因而  $(\varphi_1, \varphi_2, \varphi_3)$  仍有共同的能量本征值, 简并不消失。

---