

## 《量子力学 A》2024 年秋季学期 1 班期中考试（参考答案）

题目在第 3-4 页。下面结果可以直接使用，其中**黑体**符号为三分量的矢量：

- Heisenberg 运动方程：  $\frac{d}{dt}\langle\hat{O}\rangle = \langle\frac{\partial\hat{O}}{\partial t}\rangle + \frac{i}{\hbar}\langle[\hat{H}, \hat{O}]\rangle$
- 一维谐振子：  $\hat{H} = \frac{\hat{p}^2}{2m} + \frac{m\omega^2}{2}\hat{x}^2 = -\frac{\hbar^2}{2m}\partial_x^2 + \frac{m\omega^2}{2}x^2$ 。定义升降算符：  $\hat{a}_{\mp} = \sqrt{\frac{m\omega}{2\hbar}}\left(\hat{x} \pm \frac{i}{m\omega}\hat{p}\right)$ ，  
则有  $[\hat{a}_-, \hat{a}_+] = 1$ ,  $\hat{H} = \hbar\omega\left(\hat{a}_+\hat{a}_- + \frac{1}{2}\right)$ 。  $\hat{H}$  的基态  $|\psi_0\rangle$  满足  $\hat{a}_-|\psi_0\rangle = 0$ , 波函数为  
 $\psi_0(x) = \left(\frac{m\omega}{\pi\hbar}\right)^{1/4} \exp\left(-\frac{m\omega}{2\hbar}x^2\right)$ ; 激发态为  $|\psi_n\rangle = \frac{1}{\sqrt{n!}}(\hat{a}_+)^n|\psi_0\rangle$ , 能量  $E_n = \hbar\omega\left(n + \frac{1}{2}\right)$
- 高斯积分：  $\int_{-\infty}^{\infty} x^{2n} e^{-x^2/2a} dx = (2n-1)!! \cdot a^n \cdot \sqrt{2\pi a}$ , 这里  $n$  为非负整数,  $a > 0$ 。
- 中心势问题：  $\hat{H} = \frac{\hat{p}^2}{2m} + V(r)$ , 这里  $\hat{\mathbf{p}} = -i\hbar\nabla$  为三维动量算符,  $r = |\mathbf{r}|$  为半径。在球坐标  $(r, \theta, \phi)$  下，  
本征函数一般为  $\psi_{E,l,m}(r, \theta, \phi) = \frac{u(r)}{r} \cdot Y_l^m(\theta, \phi)$ , 这里  $Y_l^m(\theta, \phi)$  为球谐函数,  $u(r)$  满足径向方程  
 $\left[-\frac{\hbar^2}{2m}\partial_r^2 + V(r) + \frac{\hbar^2 l(l+1)}{2mr^2}\right]u(r) = E \cdot u(r)$ ; 量子数  $l$  为非负整数,  $m = -l, -l+1, \dots, l$ 。
- 角动量：满足对易关系  $[\hat{J}_x, \hat{J}_y] = i\hbar\hat{J}_z$ ,  $[\hat{J}_y, \hat{J}_z] = i\hbar\hat{J}_x$ ,  $[\hat{J}_z, \hat{J}_x] = i\hbar\hat{J}_y$ 。  
定义角动量升降算符  $\hat{J}_{\pm} = \hat{J}_x \pm i\hat{J}_y$ , 有  $[\hat{J}_z, \hat{J}_{\pm}] = \pm\hbar\hat{J}_{\pm}$ ,  $\hat{J}^2 \equiv \hat{J}_x^2 + \hat{J}_y^2 + \hat{J}_z^2 = \hat{J}_+ \hat{J}_- + \hat{J}_z^2 \pm \hbar\hat{J}_z$ 。  
 $\hat{J}^2$  和  $\hat{J}_z$  的正交归一共同本征态  $|j, m\rangle$  满足  $\hat{J}^2|j, m\rangle = \hbar^2 j(j+1)|j, m\rangle$ ,  $\hat{J}_z|j, m\rangle = \hbar m|j, m\rangle$ , 和  
 $\hat{J}_{\pm}|j, m\rangle = \hbar\sqrt{(j \mp m)(j \pm m + 1)}|j, m \pm 1\rangle$  (需要满足 Condon-Shortley 相位约定)。
- 轨道角动量  $\hat{\mathbf{L}} = \hat{\mathbf{r}} \times \hat{\mathbf{p}}$ 。在球坐标下,  $\hat{\mathbf{L}}$  与半径  $r$  无关,  $\frac{\hat{p}^2}{2m} = -\frac{\hbar^2}{2mr^2}\partial_r(r^2\partial_r) + \frac{\hat{L}^2}{2mr^2}$ 。  
球谐函数  $Y_l^m(\theta, \phi)$  是  $\hat{\mathbf{L}}^2$  和  $\hat{L}_z$  的正交归一本征函数,  $\int_0^\pi \sin\theta d\theta \int_0^{2\pi} d\phi (Y_l^m)^* Y_{l'}^{m'} = \delta_{l,l'} \delta_{m,m'}$ 。  
 $Y_0^0 = \frac{1}{\sqrt{4\pi}}$ ,  $Y_1^0 = \sqrt{\frac{3}{4\pi}}\cos\theta$ ,  $Y_1^{\pm 1} = \mp\sqrt{\frac{3}{8\pi}}\sin\theta e^{\pm i\phi}$ , ...
- 自旋 1/2: 常用基矢为  $|\uparrow\rangle \equiv |j = \frac{1}{2}, j_z = +\frac{1}{2}\rangle$ ,  $|\downarrow\rangle \equiv |j = \frac{1}{2}, j_z = -\frac{1}{2}\rangle$ , 在这组基矢下，  
自旋角动量算符为  $\hat{S}_a = \frac{\hbar}{2}\sigma_a$ , 其中 Pauli 矩阵  $\sigma_a$  为  $\sigma_x = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$ ,  $\sigma_y = \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix}$ ,  $\sigma_z = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$ ,  
满足矩阵乘法规则  $\sigma_a \sigma_b = \delta_{a,b} \sigma_0 + i \sum_c \epsilon_{abc} \sigma_c$ , 这里  $\sigma_0$  是  $2 \times 2$  恒等矩阵;  
在这组基矢下, 一般的自旋 1/2 量子态  $\psi_\uparrow|\uparrow\rangle + \psi_\downarrow|\downarrow\rangle$  可以表示为  $\begin{pmatrix} \psi_\uparrow \\ \psi_\downarrow \end{pmatrix}$

下面 Clebsch-Gordon 系数表可以直接使用:

Table 4.8: Clebsch–Gordan coefficients. (A square root sign is understood for every entry; the minus sign, if present, goes outside the radical.)

[illegible]

**第 1 题** (35 分): 考虑一维谐振子  $\hat{H} = \frac{\hat{p}^2}{2m} + \frac{m\omega^2}{2}\hat{x}^2$  (见第 1 页)。

(a) (5 分) 初态波函数为  $\psi(x, t=0) = (Ax + Bx^3) \cdot \psi_0(x)$ , 这里  $\psi_0(x)$  是基态波函数 (见第 1 页)。为使  $\psi(x, t=0)$  归一化, 求复数系数  $A, B$  需要满足的条件。

(b) (5 分) 在 (a) 中波函数下测量能量 (即测量  $\hat{H}$ ), 求所有可能的测量结果和相应的概率。

(c) (5 分) 波函数按照题干中  $\hat{H}$  对应的 Schrödinger 方程演化, 求出  $t$  时刻波函数  $\psi(x, t)$  的显式表达式。

(d) (20 分\*) 对 (c) 中  $\psi(x, t)$  计算下列期待值:  $\langle \hat{x} \rangle$ ,  $\langle \hat{x}^2 \rangle$ ,  $\langle \hat{p} \rangle$ ,  $\langle \hat{p}^2 \rangle$ 。验证  $\hat{x}$  和  $\hat{p}$  之间的不确定度关系。

**解答:**

(a) 方法 1: 用升降算符将  $\psi(x, t=0)$  表为本征态的叠加

$$\begin{aligned}\hat{x} &= \sqrt{\frac{\hbar}{2m\omega}}(\hat{a}_- + \hat{a}_+) \\ \hat{x}^3 &= \left(\frac{\hbar}{2m\omega}\right)^{\frac{3}{2}}(\hat{a}_- + \hat{a}_+)^3 = \left(\frac{\hbar}{2m\omega}\right)^{\frac{3}{2}}(\hat{a}_- + \hat{a}_+)(\hat{a}_-^2 + 2\hat{a}_+\hat{a}_- + \hat{a}_+^2 + 1) \\ &= \left(\frac{\hbar}{2m\omega}\right)^{\frac{3}{2}}(\hat{a}_-^3 + 3\hat{a}_+\hat{a}_-^2 + 3\hat{a}_+^2\hat{a}_- + \hat{a}_+^3 + 3\hat{a}_- + 3\hat{a}_+)\end{aligned}$$

因此

$$\psi(x, t=0) = \left(\sqrt{\frac{\hbar}{2m\omega}}A + 3\left(\frac{\hbar}{2m\omega}\right)^{\frac{3}{2}}B\right)\psi_1(x) + \left(\frac{\hbar}{2m\omega}\right)^{\frac{3}{2}}B\sqrt{6}\psi_3(x)$$

$$\text{归一化条件为 } \left|\sqrt{\frac{\hbar}{2m\omega}}A + 3\left(\frac{\hbar}{2m\omega}\right)^{\frac{3}{2}}B\right|^2 + \left|\left(\frac{\hbar}{2m\omega}\right)^{\frac{3}{2}}B\sqrt{6}\right|^2 = 1$$

即

$$\left(\frac{\hbar}{2m\omega}\right)\left[\left|A + \frac{3\hbar}{2m\omega}B\right|^2 + 6\left(\frac{\hbar}{2m\omega}\right)^2|B|^2\right] = 1$$

方法 2: 直接计算积分

$$\int_{-\infty}^{\infty} |\psi(x, t=0)|^2 dx = |A|^2 \langle x^2 \rangle_0 + (A^*B + B^*A) \langle x^4 \rangle_0 + |B|^2 \langle x^6 \rangle_0$$

这里  $\langle \dots \rangle_0$  是在  $\psi_0(x)$  下的期待值,

利用第 1 页的高斯积分公式,  $\langle x^2 \rangle_0 = \frac{\hbar}{2m\omega}$ ,  $\langle x^4 \rangle_0 = 3\left(\frac{\hbar}{2m\omega}\right)^2$ ,  $\langle x^6 \rangle_0 = 15\left(\frac{\hbar}{2m\omega}\right)^3$ ,

$$\left(\frac{\hbar}{2m\omega}\right)\left[|A|^2 + (A^*B + B^*A) \cdot 3\left(\frac{\hbar}{2m\omega}\right) + |B|^2 \cdot 15\left(\frac{\hbar}{2m\omega}\right)^2\right] = 1$$

(b) 可能结果为（如假设(a)中归一化条件已满足，下面表达式可简化）

$$E_1 = \frac{3}{2}\hbar\omega, \text{ 概率 } P_1 = \frac{\left|A + \frac{3\hbar}{2m\omega}B\right|^2}{\left|A + \frac{3\hbar}{2m\omega}B\right|^2 + 6\left(\frac{\hbar}{2m\omega}\right)^2|B|^2};$$

$$E_3 = \frac{7}{2}\hbar\omega, \text{ 概率 } P_3 = \frac{6\left(\frac{\hbar}{2m\omega}\right)^2|B|^2}{\left|A + \frac{3\hbar}{2m\omega}B\right|^2 + 6\left(\frac{\hbar}{2m\omega}\right)^2|B|^2}$$

(c) 由(a)的方法 1 可得,

$$\psi_1(x) = \hat{a}_+\psi_0(x) = \sqrt{\frac{2m\omega}{\hbar}}x\psi_0(x), \quad (B=0, A=\sqrt{\frac{2m\omega}{\hbar}});$$

$$\psi_3(x) = \frac{\hat{a}_+^3}{\sqrt{6}}\psi_0(x) = \left[\frac{1}{\sqrt{6}}\left(\sqrt{\frac{2m\omega}{\hbar}}x\right)^3 - \frac{3}{\sqrt{6}}\sqrt{\frac{2m\omega}{\hbar}}x\right]\psi_0(x), \quad (B=\frac{1}{\sqrt{6}}\left(\frac{2m\omega}{\hbar}\right)^{\frac{3}{2}}, A=-\frac{3}{\sqrt{6}}\sqrt{\frac{2m\omega}{\hbar}})$$

$$\begin{aligned}\psi(x,t) &= e^{-i(\frac{3\omega t}{2})}\left(\sqrt{\frac{\hbar}{2m\omega}}A + 3\left(\frac{\hbar}{2m\omega}\right)^{\frac{3}{2}}B\right)\psi_1(x) + e^{-i(\frac{7\omega t}{2})}\left(\frac{\hbar}{2m\omega}\right)^{\frac{3}{2}}B\sqrt{6}\psi_3(x) \\ &= \left[e^{-3i\omega t/2}\left(A + \frac{3\hbar}{2m\omega}B\right)x + e^{-7i\omega t/2}\left(x^3 - \frac{3\hbar}{2m\omega}x\right)B\right]\psi_0(x) \\ &= \left[e^{-3i\omega t/2}\left(A + \frac{3\hbar}{2m\omega}B\right)x + e^{-7i\omega t/2}\left(x^3 - \frac{3\hbar}{2m\omega}x\right)B\right]\left(\frac{m\omega}{\pi\hbar}\right)^{1/4}\exp\left(-\frac{m\omega}{2\hbar}x^2\right)\end{aligned}$$

(d)  $\psi(x,t)$ 始终为奇函数，因此  $\langle\hat{x}\rangle=0, \langle\hat{p}\rangle=0,$

$$\hat{x}^2 = \left(\frac{\hbar}{2m\omega}\right)(\hat{a}_-^2 + 2\hat{a}_+\hat{a}_- + \hat{a}_+^2 + 1)$$

$$\hat{p}^2 = \left(\frac{\hbar m\omega}{2}\right)(-\hat{a}_-^2 + 2\hat{a}_+\hat{a}_- - \hat{a}_+^2 + 1)$$

因此（设 $A, B$ 满足(a)中归一化条件）

$$\begin{aligned}\langle\hat{x}^2\rangle &= \left(\frac{\hbar}{2m\omega}\right)\left\{1 + \left|\left(\sqrt{\frac{\hbar}{2m\omega}}A + 3\left(\frac{\hbar}{2m\omega}\right)^{\frac{3}{2}}B\right)\right|^2 \cdot 2 + \left|\left(\frac{\hbar}{2m\omega}\right)^{\frac{3}{2}}B\sqrt{6}\right|^2 \cdot 6\right. \\ &\quad \left.+ 2\text{Re}\left[\left(\sqrt{\frac{\hbar}{2m\omega}}A + 3\left(\frac{\hbar}{2m\omega}\right)^{\frac{3}{2}}B\right)^* \cdot \left(\frac{\hbar}{2m\omega}\right)^{\frac{3}{2}}B\sqrt{6} \cdot e^{-2i\omega t} \cdot \sqrt{6}\right]\right\} \\ &= \left(\frac{\hbar}{2m\omega}\right) \\ &\quad + \left(\frac{\hbar}{2m\omega}\right)^2\left\{\left|\left(A + \frac{3\hbar}{2m\omega}B\right)\right|^2 \cdot 2 + \left|\frac{\sqrt{6}\hbar}{2m\omega}B\right|^2 \cdot 6 + 2\text{Re}\left[\left(A + \frac{3\hbar}{2m\omega}B\right)^* \cdot \frac{3\hbar}{m\omega}B \cdot e^{-2i\omega t}\right]\right\}\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
\langle \hat{p}^2 \rangle &= \left( \frac{\hbar m \omega}{2} \right) \left\{ 1 + \left| \left( \sqrt{\frac{\hbar}{2m\omega}} A + 3 \left( \frac{\hbar}{2m\omega} \right)^{\frac{3}{2}} B \right) \right|^2 \cdot 2 + \left| \left( \frac{\hbar}{2m\omega} \right)^{\frac{3}{2}} B \sqrt{6} \right|^2 \cdot 6 \right. \\
&\quad \left. - 2 \operatorname{Re} \left[ \left( \sqrt{\frac{\hbar}{2m\omega}} A + 3 \left( \frac{\hbar}{2m\omega} \right)^{\frac{3}{2}} B \right)^* \cdot \left( \frac{\hbar}{2m\omega} \right)^{\frac{3}{2}} B \sqrt{6} \cdot e^{-2i\omega t} \cdot \sqrt{6} \right] \right\} \\
&= \left( \frac{\hbar m \omega}{2} \right) \\
&\quad + \frac{\hbar^2}{4} \left\{ \left| \left( A + \frac{3\hbar}{2m\omega} B \right) \right|^2 \cdot 2 + \left| \frac{\sqrt{6}\hbar}{2m\omega} B \right|^2 \cdot 6 - 2 \operatorname{Re} \left[ \left( A + \frac{3\hbar}{2m\omega} B \right)^* \cdot \frac{3\hbar}{m\omega} B \cdot e^{-2i\omega t} \right] \right\}
\end{aligned}$$

很明显有  $\langle \hat{x}^2 \rangle \geq \left( \frac{\hbar}{2m\omega} \right)$ ,  $\langle \hat{p}^2 \rangle \geq \left( \frac{\hbar m \omega}{2} \right)$ , 满足不确定度关系

$$(\langle \hat{x}^2 \rangle - \langle \hat{x} \rangle^2)(\langle \hat{p}^2 \rangle - \langle \hat{p} \rangle^2) \geq \frac{\hbar^2}{4}$$

另一种求  $\langle \hat{x}^2 \rangle$  和  $\langle \hat{p}^2 \rangle$  的方法: 利用 Heisenberg 运动方程

$$\begin{aligned}
\frac{d}{dt} \langle \hat{H} \rangle &= 0 \\
\frac{d}{dt} \langle \hat{a}_-^2 \rangle &= \frac{i}{\hbar} \langle [\hat{H}, \hat{a}_-^2] \rangle = -2i\omega \langle \hat{a}_-^2 \rangle
\end{aligned}$$

得

$$\begin{aligned}
\langle \hat{H} \rangle(t) &= \langle \hat{H} \rangle(t=0) = \frac{3}{2} \hbar \omega \cdot \left| A + \frac{3\hbar}{2m\omega} B \right|^2 + \frac{7}{2} \hbar \omega \cdot 6 \left( \frac{\hbar}{2m\omega} \right)^2 |B|^2 \\
\langle \hat{a}_-^2 \rangle(t) &= \langle \hat{a}_-^2 \rangle(t=0) e^{-2i\omega t} = \sqrt{6} \cdot \left( \sqrt{\frac{\hbar}{2m\omega}} A + 3 \left( \frac{\hbar}{2m\omega} \right)^{\frac{3}{2}} B \right)^* \cdot \left( \frac{\hbar}{2m\omega} \right)^{\frac{3}{2}} B \sqrt{6} \cdot e^{-2i\omega t} \\
&= 6 \left( \frac{\hbar}{2m\omega} \right)^2 \left( A + \frac{3\hbar}{2m\omega} B \right)^* B e^{-2i\omega t}
\end{aligned}$$

由  $\hat{H} = \frac{m\omega^2}{2} \left( \hat{x}^2 + \frac{\hat{p}^2}{m^2\omega^2} \right)$  和  $\hat{a}_-^2 = \frac{m\omega}{2\hbar} \left( \hat{x}^2 - \frac{\hat{p}^2}{m^2\omega^2} + \frac{i(\hat{x}\hat{p} + \hat{p}\hat{x})}{m\omega} \right)$  得

$$\begin{aligned}
\langle \hat{x}^2 + \frac{\hat{p}^2}{m^2\omega^2} \rangle(t) &= \frac{3\hbar}{m\omega} \cdot \left| A + \frac{3\hbar}{2m\omega} B \right|^2 + \frac{7\hbar}{m\omega} \cdot 6 \left( \frac{\hbar}{2m\omega} \right)^2 |B|^2 \\
\langle \hat{x}^2 - \frac{\hat{p}^2}{m^2\omega^2} \rangle(t) &= \operatorname{Re} \left[ 3 \left( \frac{\hbar}{m\omega} \right)^3 \left( A + \frac{3\hbar}{2m\omega} B \right)^* B e^{-2i\omega t} \right]
\end{aligned}$$

由此可以求出  $\langle \hat{x}^2 \rangle(t)$  和  $\langle \hat{p}^2 \rangle(t)$ 。

**第2题** (25分): 考虑一维非相对论性粒子  $\hat{H} = \frac{\hat{p}^2}{2m} + V(x)$ , 势能  $V(x)$  为一个有限深方势阱与  $\delta$  势之和,

$$V(x) = \begin{cases} -V_0 + V_1 a \cdot \delta(x), & |x| < a \\ 0, & |x| > a \end{cases}, \text{ 这里 } V_0, V_1, a \text{ 都是正的常量.}$$

(a) (10分) 假设能量最低的三个本征态为束缚态, 定性画出它们的波函数。

(b) (10分\*) 设束缚态能量为  $E \in (-V_0, 0)$ , 定义势阱内部的波矢  $k = \sqrt{2m(E + V_0)}/\hbar$ , 求  $k$  需要满足的方程 [注意: 最后的方程中不应含有其它未知量]。

(c) (5分\*\*) 根据 (b) 中方程, 求出存在束缚态时  $V_0, V_1, a$  需要满足的条件。

**解答:**

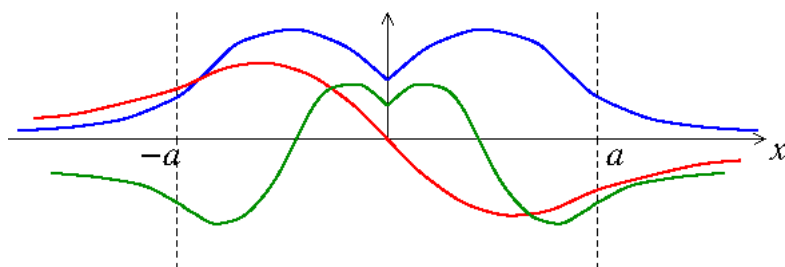
(a) 有下列定性性质,

束缚态在势阱外向  $x \rightarrow \pm\infty$  方向指数衰减; 在势阱内为驻波; 在  $x = \pm a$  处光滑;

基态 (示意图中蓝色曲线) 为偶函数, 无节点, 在  $x = 0$  处有朝向  $x$  轴的 cusp;

第一激发态 (红色) 为奇函数, 在  $x = 0$  处有唯一节点且光滑;

第二激发态 (绿色) 为偶函数, 有两个位置正负对称的节点在势阱范围内, 在  $x = 0$  处有朝向  $x$  轴的 cusp



(b) 因为势能满足  $V(x) = V(-x)$ , 束缚态本征函数为偶函数或奇函数,

满足“边界条件” [ $x = -a$  处的边界条件与  $x = a$  处相同]

$$\text{在 } x = 0 \text{ 处: } \psi(+0) = \psi(-0), \quad -\frac{\hbar^2}{2m} \partial_x \psi|_{x=0} + V_1 a \cdot \psi(0) = 0;$$

$$\text{在 } x = -a \text{ 处: } \psi(a+0) = \psi(a-0), \quad \partial_x \psi|_{x=a+0} = \partial_x \psi|_{x=a-0}$$

$$\text{定义 } \kappa = \frac{\sqrt{-2mE}}{\hbar} = \sqrt{\frac{2mV_0}{\hbar^2} - k^2}$$

偶函数解:  $A, B, \phi$  为待定常数,

$$\psi(x) = \begin{cases} A \cos(k|x| - \phi), & |x| < a \\ B e^{-\kappa|x|}, & |x| > a \end{cases}$$

$x = 0$  处的边界条件为 [ $\psi(+0) = \psi(-0)$  自动满足]

$$-\frac{\hbar^2}{2m} \cdot (-2kA \sin(-\phi)) + V_1 a \cdot A \cos(-\phi) = 0$$

即

$$\tan \phi = \frac{mV_1 a}{\hbar^2 k}$$

$x = a$ 处的边界条件为 $[x = -a$ 处的边界条件完全相同]

$$A \cos(ka - \phi) = B e^{-\kappa a}$$

$$-kA \sin(ka - \phi) = -\kappa B e^{-\kappa a}$$

即

$$k \tan(ka - \phi) = \kappa$$

利用  $\tan(x - y) = \frac{\tan x - \tan y}{1 + \tan x \tan y}$ , 消去 $\tan \phi$ 得

$$\frac{k \left( \tan(ka) - \frac{mV_1 a}{\hbar^2 k} \right)}{1 + \tan(ka) \cdot \frac{mV_1 a}{\hbar^2 k}} = \kappa = \sqrt{\frac{2mV_0}{\hbar^2} - k^2}$$

奇函数解: 和有限深方势阱相同

$$\psi(x) = \begin{cases} A \sin(kx), & |x| < a \\ \text{sgn}(x) B e^{-\kappa|x|}, & |x| > a \end{cases}$$

$x = 0$ 处的边界条件自动满足

$x = a$ 处的边界条件为 $[x = -a$ 处的边界条件完全相同]

$$A \sin(ka) = B e^{-\kappa a}$$

$$kA \cos(ka) = -\kappa B e^{-\kappa a}$$

即

$$-k \cot(ka) = \kappa = \sqrt{\frac{2mV_0}{\hbar^2} - k^2}$$

(c)

偶函数解存在条件为  $ka - \arctan\left(\frac{mV_1 a}{\hbar^2 k}\right) = 0$  的第一个 $k$ 的解小于 $\sqrt{\frac{2mV_0}{\hbar^2}}$ , 方程左边关于  $k$  单调, 因此这个条件等效于

$$\sqrt{\frac{2mV_0}{\hbar^2}} a > \arctan\left(\frac{mV_1 a}{\hbar^2 \sqrt{\frac{2mV_0}{\hbar^2}}}\right);$$

奇函数解存在条件为  $\frac{2mV_0 a^2}{\hbar^2} > \frac{\pi^2}{4}$ , 此时必有偶函数解, 因为  $\arctan(\dots) < \frac{\pi}{2}$ ;

$$\text{因此存在束缚态的条件为 } \sqrt{\frac{2mV_0}{\hbar^2}} a > \arctan\left(\frac{mV_1 a}{\hbar^2 \sqrt{\frac{2mV_0}{\hbar^2}}}\right)$$

注: 在 $a \rightarrow 0$ 的极限下, 偶函数解存在条件简化为 $2V_0 > V_1$ , 势能为一个 $\delta$ 势,  $V(x) \rightarrow (-2V_0 + V_1)a \cdot \delta(x)$

**第 3 题** (30 分): 考虑三维简谐势中的非相对论粒子,  $\hat{H} = \frac{\hat{p}^2}{2m} + \frac{m\omega^2}{2} \hat{r}^2 = \left( \frac{\hat{p}_x^2}{2m} + \frac{m\omega^2}{2} \hat{x}^2 \right) + \left( \frac{\hat{p}_y^2}{2m} + \frac{m\omega^2}{2} \hat{y}^2 \right) + \left( \frac{\hat{p}_z^2}{2m} + \frac{m\omega^2}{2} \hat{z}^2 \right)$ 。其基态波函数为  $\psi_{0,0,0}(x, y, z) = \psi_0(x)\psi_0(y)\psi_0(z) = \left( \frac{m\omega}{\pi\hbar} \right)^{3/4} \exp\left(-\frac{m\omega}{2\hbar} r^2\right)$ , 这里  $\psi_0(r_a)$  是一维谐振子基态波函数 (见第 1 页)。

(a) (5 分) 定义 4 个正交归一的波函数,  $\varphi_1(x, y, z) = \psi_{0,0,0}(x, y, z)$ ,  $\varphi_2(x, y, z) = A_2 x \cdot \psi_{0,0,0}(x, y, z)$ ,  $\varphi_3(x, y, z) = A_3 y \cdot \psi_{0,0,0}(x, y, z)$ ,  $\varphi_4(x, y, z) = A_4 z \cdot \psi_{0,0,0}(x, y, z)$ 。求出归一化因子  $A_2, A_3, A_4$  [为方便确定后面题目的结果, 设它们为正实数]。

(b) (15 分) 计算轨道角动量算符  $\hat{L}_x, \hat{L}_y, \hat{L}_z$  在 (a) 中基矢下的矩阵形式, 即计算  $(\hat{L}_a)_{i,j} \equiv \langle \varphi_i | \hat{L}_a | \varphi_j \rangle$ , 其中  $a = x, y, z$ ;  $i, j = 1, 2, 3, 4$ 。[提示: 利用第 1 页的一些信息]

(c) (10 分\*) 考虑具有自旋  $S = 1/2$  的粒子, 设其状态为  $\frac{1}{2} [|\varphi_1(\mathbf{r})\rangle|\downarrow\rangle + |\varphi_2(\mathbf{r})\rangle|\uparrow\rangle + |\varphi_3(\mathbf{r})\rangle|\uparrow\rangle + |\varphi_4(\mathbf{r})\rangle|\uparrow\rangle]$ 。定义总角动量  $\hat{\mathbf{J}} = \hat{\mathbf{L}} + \hat{\mathbf{S}}$ 。求测量  $\hat{J}^2$  和  $\hat{J}_z$  的所有可能结果的组合  $(\alpha, \beta)$ 、相应的概率  $P_{\alpha, \beta}$ 、和坍缩后的状态  $|\hat{J}^2 = \alpha, \hat{J}_z = \beta\rangle$  [用  $|\varphi_i(\mathbf{r})\rangle|\uparrow\rangle, |\varphi_i(\mathbf{r})\rangle|\downarrow\rangle$  的线性组合表示]。

**解答:**

(a) 参考第 1 题, 可知

$$\varphi_2(x, y, z) = \psi_{1,0,0}(x, y, z) = \psi_1(x)\psi_0(y)\psi_0(z) = \sqrt{\frac{2m\omega}{\hbar}} x \cdot \psi_{0,0,0}(x, y, z)$$

$$\varphi_3(x, y, z) = \psi_{0,1,0}(x, y, z) = \psi_0(x)\psi_1(y)\psi_0(z) = \sqrt{\frac{2m\omega}{\hbar}} y \cdot \psi_{0,0,0}(x, y, z)$$

$$\varphi_4(x, y, z) = \psi_{0,0,1}(x, y, z) = \psi_0(x)\psi_0(y)\psi_1(z) = \sqrt{\frac{2m\omega}{\hbar}} z \cdot \psi_{0,0,0}(x, y, z)$$

因此  $A_2 = A_3 = A_4 = \sqrt{\frac{2m\omega}{\hbar}}$

也可以通过  $|A_2|^2 \langle x^2 \rangle_{0,0,0} = |A_3|^2 \langle y^2 \rangle_{0,0,0} = |A_4|^2 \langle z^2 \rangle_{0,0,0} = 1$  求解, 这里  $\langle \dots \rangle_{0,0,0}$  是在  $\psi_{0,0,0}(x, y, z)$  下的期待值, 可以用高斯积分计算。



(b) 计算所有矩阵元比较高效的方法是计算算符对每个基矢的作用，再将结果用基矢展开，

$$\hat{O}|\varphi_j\rangle = \sum_i |\varphi_i\rangle \langle \hat{O} \rangle_{i,j}$$

方法 1: 可以将 $\varphi_i(\mathbf{r})$ 用球坐标表示并和球谐函数比较，

$$\begin{aligned}\varphi_1(\mathbf{r}) &= Y_0^0(\theta, \phi) \cdot \sqrt{\frac{2m\omega}{\hbar}} \sqrt{4\pi} e^{-\frac{m\omega}{2\hbar} r^2} \\ \varphi_2(\mathbf{r}) &= [Y_1^{-1}(\theta, \phi) - Y_1^{+1}(\theta, \phi)] \cdot \sqrt{\frac{2m\omega}{\hbar}} \sqrt{\frac{2\pi}{3}} r e^{-\frac{m\omega}{2\hbar} r^2} \\ \varphi_3(\mathbf{r}) &= i[Y_1^{-1}(\theta, \phi) + Y_1^{+1}(\theta, \phi)] \cdot \sqrt{\frac{2m\omega}{\hbar}} \sqrt{\frac{2\pi}{3}} r e^{-\frac{m\omega}{2\hbar} r^2} \\ \varphi_4(\mathbf{r}) &= Y_1^0(\theta, \phi) \cdot \sqrt{\frac{2m\omega}{\hbar}} \sqrt{\frac{4\pi}{3}} r e^{-\frac{m\omega}{2\hbar} r^2}\end{aligned}$$

再利用球谐函数是 $\hat{\mathbf{L}}^2$ 和 $\hat{L}_z$ 的正交归一本征函数计算 $\hat{L}_a \varphi_i(\mathbf{r})$

方法 2: 用 $\hat{L}_a$ 的直角坐标形式， $\hat{L}_a = -i\hbar \epsilon_{abc} r_b \partial_{r_c}$ ，以及 $\hat{L}_a$ 与半径 $r$ 无关的性质， $\hat{L}_a(g(x, y, z)f(r)) = \hat{L}_a(g(x, y, z)) \cdot f(r)$ ，容易求得

$$\begin{aligned}\hat{L}_a \varphi_1(\mathbf{r}) &= 0 \\ \hat{L}_x \varphi_2(\mathbf{r}) &= 0, \hat{L}_x \varphi_3(\mathbf{r}) = +i\hbar \varphi_4(\mathbf{r}), \hat{L}_x \varphi_4(\mathbf{r}) = -i\hbar \varphi_3(\mathbf{r}) \\ \hat{L}_y \varphi_3(\mathbf{r}) &= 0, \hat{L}_y \varphi_4(\mathbf{r}) = +i\hbar \varphi_2(\mathbf{r}), \hat{L}_y \varphi_2(\mathbf{r}) = -i\hbar \varphi_4(\mathbf{r}) \\ \hat{L}_z \varphi_4(\mathbf{r}) &= 0, \hat{L}_z \varphi_2(\mathbf{r}) = +i\hbar \varphi_3(\mathbf{r}), \hat{L}_z \varphi_3(\mathbf{r}) = -i\hbar \varphi_2(\mathbf{r})\end{aligned}$$

因此

$$(\hat{L}_x)_{i,j} = \hbar \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -i \\ 0 & 0 & +i & 0 \end{pmatrix}, (\hat{L}_y)_{i,j} = \hbar \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & +i \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -i & 0 & 0 \end{pmatrix}, (\hat{L}_z)_{i,j} = \hbar \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -i & 0 \\ 0 & +i & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

(c) 与作业题 4.40(b)类似，

轨道波函数的 Hilbert 空间为一个 $l=0$ 和一个 $l=1$ 的直和，因此总的 Hilbert 空间为，

$$(\mathcal{H}_{l=0} \oplus \mathcal{H}_{l=1}) \otimes \mathcal{H}_{s=\frac{1}{2}} = \left( \mathcal{H}_{l=0} \otimes \mathcal{H}_{s=\frac{1}{2}} \right) \oplus \left( \mathcal{H}_{l=1} \otimes \mathcal{H}_{s=\frac{1}{2}} \right) = \mathcal{H}_{j=\frac{1}{2}} \oplus \left( \mathcal{H}_{j=\frac{1}{2}} \oplus \mathcal{H}_{j=\frac{3}{2}} \right)$$

根据与球谐函数的比较，轨道角动量的本征基矢为， $|l=0, m=0\rangle \equiv \varphi_1(\mathbf{r})$ ， $|l=1, m=0\rangle \equiv \varphi_4(\mathbf{r})$ ，

$|l=1, m=-1\rangle \equiv \frac{1}{\sqrt{2}}[\varphi_2(\mathbf{r}) - i\varphi_3(\mathbf{r})]$ ， $|l=1, m=1\rangle \equiv \frac{1}{\sqrt{2}}[-\varphi_2(\mathbf{r}) - i\varphi_3(\mathbf{r})]$

因此该粒子的状态（以下记为 $|\psi\rangle$ ）为

$$\begin{aligned} |\psi\rangle &= \frac{1}{2} [|\varphi_1(\mathbf{r})\rangle|\downarrow\rangle + |\varphi_2(\mathbf{r})\rangle|\uparrow\rangle + |\varphi_3(\mathbf{r})\rangle|\uparrow\rangle + |\varphi_4(\mathbf{r})\rangle|\uparrow\rangle] \\ &= \frac{1}{2} \left[ |l=0, m=0\rangle|\downarrow\rangle + |l=1, m=0\rangle|\uparrow\rangle + \frac{1+i}{\sqrt{2}} |l=1, m=-1\rangle|\uparrow\rangle \right. \\ &\quad \left. + \frac{-1+i}{\sqrt{2}} |l=1, m=1\rangle|\uparrow\rangle \right] \end{aligned}$$

相关的总角动量本征态为

$$\begin{aligned} |J=\frac{1}{2}, J_z=-\frac{1}{2}, l=0\rangle &= |l=0, m=0\rangle|\downarrow\rangle \\ |J=\frac{3}{2}, J_z=\frac{3}{2}, l=1\rangle &= |l=1, m=1\rangle|\uparrow\rangle \\ |J=\frac{3}{2}, J_z=\frac{1}{2}, l=1\rangle &= \sqrt{\frac{2}{3}} |l=1, m=0\rangle|\uparrow\rangle + \sqrt{\frac{1}{3}} |l=1, m=1\rangle|\downarrow\rangle \\ |J=\frac{3}{2}, J_z=-\frac{1}{2}, l=1\rangle &= \sqrt{\frac{1}{3}} |l=1, m=-1\rangle|\uparrow\rangle + \sqrt{\frac{2}{3}} |l=1, m=0\rangle|\downarrow\rangle \\ |J=\frac{1}{2}, J_z=\frac{1}{2}, l=1\rangle &= -\sqrt{\frac{1}{3}} |l=1, m=0\rangle|\uparrow\rangle + \sqrt{\frac{2}{3}} |l=1, m=1\rangle|\downarrow\rangle \\ |J=\frac{1}{2}, J_z=-\frac{1}{2}, l=1\rangle &= -\sqrt{\frac{2}{3}} |l=1, m=-1\rangle|\uparrow\rangle + \sqrt{\frac{1}{3}} |l=1, m=0\rangle|\downarrow\rangle \end{aligned}$$

对测量结果  $\hat{J}^2 = \alpha = \hbar^2 j(j+1), \hat{J}_z = \beta = \hbar j_z$ ,

概率为  $P_{\alpha,\beta} = \sum_l |\langle J=j, J_z=j_z, l|\psi\rangle|^2$ ,

坍缩后的状态为  $\frac{1}{\sqrt{P_{\alpha,\beta}}} \sum_l |J=j, J_z=j_z, l\rangle \langle J=j, J_z=j_z, l|\psi\rangle$

结果如下

$$(\alpha, \beta) = \left( \frac{15}{4} \hbar^2, \frac{3}{2} \hbar \right), \quad P_{\alpha,\beta} = \frac{1}{4},$$

$$\text{坍缩后状态 } |J=\frac{3}{2}, J_z=\frac{3}{2}, l=1\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}} [-\varphi_2(\mathbf{r}) - i\varphi_3(\mathbf{r})] |\uparrow\rangle;$$

$$(\alpha, \beta) = \left( \frac{15}{4} \hbar^2, \frac{1}{2} \hbar \right), \quad P_{\alpha,\beta} = \frac{1}{6},$$

$$\text{坍缩后状态 } |J=\frac{3}{2}, J_z=\frac{1}{2}, l=1\rangle = \sqrt{\frac{2}{3}} \varphi_4(\mathbf{r}) |\uparrow\rangle + \sqrt{\frac{1}{6}} [-\varphi_2(\mathbf{r}) - i\varphi_3(\mathbf{r})] |\downarrow\rangle$$

$$(\alpha, \beta) = \left( \frac{15}{4} \hbar^2, -\frac{1}{2} \hbar \right), \quad P_{\alpha,\beta} = \frac{1}{12},$$

$$\text{坍缩后状态 } |J=\frac{3}{2}, J_z=-\frac{1}{2}, l=1\rangle = \sqrt{\frac{2}{3}} \varphi_4(\mathbf{r}) |\downarrow\rangle + \sqrt{\frac{1}{6}} [\varphi_2(\mathbf{r}) - i\varphi_3(\mathbf{r})] |\uparrow\rangle$$

$$(\alpha, \beta) = \left(\frac{3}{4}\hbar^2, \frac{1}{2}\hbar\right), \quad P_{\alpha, \beta} = \frac{1}{12},$$

$$\text{坍缩后状态 } \left|J = \frac{1}{2}, J_z = \frac{1}{2}, l = 1\right\rangle = -\sqrt{\frac{1}{3}}\varphi_4(\mathbf{r})|\uparrow\rangle + \sqrt{\frac{1}{3}}[-\varphi_2(\mathbf{r}) - i\varphi_3(\mathbf{r})]|\downarrow\rangle$$

$$(\alpha, \beta) = \left(\frac{3}{4}\hbar^2, -\frac{1}{2}\hbar\right), \quad P_{\alpha, \beta} = \frac{1}{4} + \frac{1}{6} = \frac{5}{12},$$

$$\begin{aligned} \text{坍缩后状态 } & \sqrt{\frac{12}{5}} \left[ \left|J = \frac{1}{2}, J_z = -\frac{1}{2}, l = 0\right\rangle \cdot \frac{1}{2} + \left|J = \frac{1}{2}, J_z = -\frac{1}{2}, l = 1\right\rangle \cdot \frac{1}{2} \left(-\frac{1+i}{\sqrt{3}}\right) \right] \\ & = \sqrt{\frac{3}{5}}\varphi_1(\mathbf{r})|\downarrow\rangle + \sqrt{\frac{1}{15}}(1+i)[\varphi_2(\mathbf{r}) - i\varphi_3(\mathbf{r})]|\uparrow\rangle - \sqrt{\frac{1}{15}}(1+i)\varphi_4(\mathbf{r})|\downarrow\rangle \end{aligned}$$

**第4题** (10分\*\*): 考虑三个  $S = 1/2$  的自旋(用下标 1, 2, 3 标记), 整个 Hilbert 空间的完备正交基可以取为每个自旋基矢的张量积,  $|S_1, S_{1,z}; S_2, S_{2,z}; S_3, S_{3,z}\rangle$  (简写为  $|\uparrow\uparrow\uparrow\rangle, |\uparrow\uparrow\downarrow\rangle, \dots |\downarrow\downarrow\downarrow\rangle$ )。考虑哈密顿量  $\hat{H} = J(\hat{\mathbf{S}}_1 \cdot \hat{\mathbf{S}}_2 + \hat{\mathbf{S}}_2 \cdot \hat{\mathbf{S}}_3 + \hat{\mathbf{S}}_3 \cdot \hat{\mathbf{S}}_1) = \frac{J}{2}(\hat{\mathbf{S}}_1 + \hat{\mathbf{S}}_2 + \hat{\mathbf{S}}_3)^2 - \frac{9}{8}J\hbar^2$ , 这里  $J$  为正的常量。设初态为  $|\psi(t=0)\rangle = |\downarrow\uparrow\uparrow\rangle$ , 计算期待值  $\langle\psi(t)|\hat{S}_{1,z}|\psi(t)\rangle$ 。

**解答:** 这是作业题 4.67(a, b) 的拓展

可以先做  $\hat{\mathbf{S}}_2$  和  $\hat{\mathbf{S}}_3$  的角动量相加, 再和  $\hat{\mathbf{S}}_1$  相加

定义  $\hat{\mathbf{S}}_{2+3} \equiv \hat{\mathbf{S}}_2 + \hat{\mathbf{S}}_3$ , 和  $\hat{\mathbf{S}}_{1+2+3} \equiv \hat{\mathbf{S}}_1 + \hat{\mathbf{S}}_2 + \hat{\mathbf{S}}_3$ ,

$\hat{\mathbf{S}}_{1+2+3}^2, \hat{\mathbf{S}}_{2+3}^2, \hat{S}_{1+2+3,z}$  两两对易,

根据 C-G 定理, 其共同本征态非简并, 可以作为完备正交基

整个 Hilbert 空间为

$$\begin{aligned}\mathcal{H}_{s=\frac{1}{2}} \otimes \mathcal{H}_{s=\frac{1}{2}} \otimes \mathcal{H}_{s=\frac{1}{2}} &= \mathcal{H}_{s=\frac{1}{2}} \otimes (\mathcal{H}_{s=0} \oplus \mathcal{H}_{s=1}) = (\mathcal{H}_{s=\frac{1}{2}} \otimes \mathcal{H}_{s=0}) \oplus (\mathcal{H}_{s=\frac{1}{2}} \otimes \mathcal{H}_{s=1}) \\ &= \mathcal{H}_{s=\frac{1}{2}} \oplus (\mathcal{H}_{s=\frac{1}{2}} \oplus \mathcal{H}_{s=\frac{3}{2}})\end{aligned}$$

能量只与  $\hat{\mathbf{S}}_{1+2+3}^2$  的本征值有关,

$$E_{S=3/2} = \frac{3}{4}J\hbar^2, \text{ 对 } |S_{1+2+3} = \frac{3}{2}, S_{1+2} = 1, S_{1+2+3,z}\rangle, S_{1+2+3,z} = -\frac{3}{2}, -\frac{1}{2}, \frac{1}{2}, \frac{3}{2};$$

$$E_{S=1/2} = -\frac{3}{4}J\hbar^2, \text{ 对 } |S_{1+2+3} = \frac{1}{2}, S_{1+2} = 1, S_{1+2+3,z}\rangle \text{ 和 } |S_{1+2+3} = \frac{1}{2}, S_{1+2} = 0, S_{1+2+3,z}\rangle, S_{1+2+3,z} = -\frac{1}{2}, \frac{1}{2}$$

将初态  $|\downarrow\uparrow\uparrow\rangle$  分解为上面完备正交基, 用到的基矢有 (这里用到的 C-G 系数和第 3 题相同)

$$\begin{aligned}|S_{1+2+3} = \frac{3}{2}, S_{1+2} = 1, S_{1+2+3,z} = \frac{1}{2}\rangle &= \sqrt{\frac{2}{3}}|\uparrow\rangle|S_{2+3} = 1, S_{2+3,z} = 0\rangle + \sqrt{\frac{1}{3}}|\downarrow\rangle|S_{2+3} = 1, S_{2+3,z} = 1\rangle \\ &= \frac{1}{\sqrt{3}}(|\downarrow\uparrow\uparrow\rangle + |\uparrow\downarrow\uparrow\rangle + |\uparrow\uparrow\downarrow\rangle) \\ |S_{1+2+3} = \frac{1}{2}, S_{1+2} = 1, S_{1+2+3,z} = \frac{1}{2}\rangle &= -\sqrt{\frac{1}{3}}|\uparrow\rangle|S_{2+3} = 1, S_{2+3,z} = 0\rangle + \sqrt{\frac{2}{3}}|\downarrow\rangle|S_{2+3} = 1, S_{2+3,z} = 1\rangle \\ &= \frac{1}{\sqrt{6}}(2|\downarrow\uparrow\uparrow\rangle - |\uparrow\downarrow\uparrow\rangle - |\uparrow\uparrow\downarrow\rangle)\end{aligned}$$

得

$$|\downarrow\uparrow\uparrow\rangle = \frac{1}{\sqrt{3}}|S_{1+2+3} = \frac{3}{2}, S_{1+2} = 1, S_{1+2+3,z} = \frac{1}{2}\rangle + \sqrt{\frac{2}{3}}|S_{1+2+3} = \frac{1}{2}, S_{1+2} = 1, S_{1+2+3,z} = \frac{1}{2}\rangle$$

因此

$$\begin{aligned}
|\psi(t)\rangle &= e^{-i(\frac{3J\hbar^2}{4\hbar})t} \frac{1}{\sqrt{3}} \left| S_{1+2+3} = \frac{3}{2}, S_{1+2} = 1, S_{1+2+3,z} = \frac{1}{2} \right\rangle \\
&\quad + e^{i(\frac{3J\hbar^2}{4\hbar})t} \sqrt{\frac{2}{3}} \left| S_{1+2+3} = \frac{1}{2}, S_{1+2} = 1, S_{1+2+3,z} = \frac{1}{2} \right\rangle \\
&= |\downarrow\uparrow\uparrow\rangle \left( \frac{e^{-i(\frac{3J\hbar}{4})t}}{3} + \frac{2e^{i(\frac{3J\hbar}{4})t}}{3} \right) + (|\uparrow\downarrow\uparrow\rangle + |\uparrow\uparrow\downarrow\rangle) \left( \frac{e^{-i(\frac{3J\hbar}{4})t}}{3} - \frac{e^{i(\frac{3J\hbar}{4})t}}{3} \right)
\end{aligned}$$

因此

$$\langle\psi(t)|\hat{S}_{1,z}|\psi(t)\rangle = \frac{\hbar}{2} \left[ 2 \cdot \left| \frac{e^{-i(\frac{3J\hbar}{4})t}}{3} - \frac{e^{i(\frac{3J\hbar}{4})t}}{3} \right|^2 - \left| \frac{e^{-i(\frac{3J\hbar}{4})t}}{3} + \frac{2e^{i(\frac{3J\hbar}{4})t}}{3} \right|^2 \right] = \frac{\hbar}{2} \left( -\frac{1}{9} - \frac{8}{9} \cos\left(\frac{3J\hbar t}{2}\right) \right)$$