たしざん・かけざんだけでまなぶ りょーしりきがく

低音

October 12, 2024

2025年物性若手夏の学校やります!!!

- 全国の物性物理関連の大学院生が集結
- 4 泊 5 日の集中合宿
- 講義・集中ゼミで最先端研究をキャッチアップ
- 学会形式で自分の研究を発表

若手研究者が研究の道を本格的に歩み始める第一歩になります!!!

参加・斡旋・各種協賛お願いします!!!

↓個人協賛応募フォーム↓(調整中)



自己紹介: 低音

- 京大 基礎物理学研究所 M1
- 専門は凝縮系理論物理
- 登山・自転車が趣味
- note「ペンローズのグラフ記法」
- 第70回物性若手夏の学校副代表



このセミナーで目指すもの

目標

量子力学における自発的対称性の破れを理解する



南部陽一郎・小林誠・益川敏英 ノーベル賞 (2008)

このセミナーで登場しないもの

- ■実験事実
- ■波動関数
- シュレディンガー方程式
- ■微積分
- ■三角関数

なぜ「物理」をやらないのか?

- 1 現象が直観とかけ離れている
 - 状態の重ね合わせ?
 - 測定したら状態が変わる?
 - 位置と速度が同時に決まらない?
 - 量子もつれ?
- 2 学部1年の線形代数だけで理解できる
 - 複素ベクトル
 - エルミート行列
 - ユニタリ行列

難しそうだが、全て<mark>たしざんとかけざん</mark>。 **計算できるようになると、なぜか量子力学の感覚を掴めてくる**

- 1 べくとるとぎょーれつ
- 2 こゆーほーてーしき
- 3 りろんたいけー
- 4 じはつてきたいしょーせーのやぶれ

ベクトル

ベクトルは数がいっぱい並んだもの。4つ数が並ぶと4次元。 量子力学のお約束に従って、ブラ・ケットで書くと、後々直感的 にわかりやすい。

$$|1,2,4,3\rangle = \begin{bmatrix} 1\\2\\4\\3 \end{bmatrix} = - \boxed{|1,2,4,3\rangle}$$

$$\langle 1,2,4,3| = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 4 & 3 \end{bmatrix} = \overline{ \langle 1,2,4,3| }$$

量子力学ではベクトルは状態を表すので、<mark>状態ベクトル</mark>と呼ぶことにする。

状態ベクトルの足し算

同じ次元のブラ同士、ケット同士なら単純に足すだけ。

$$\begin{bmatrix} 1\\2\\4\\3 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 5\\3\\1\\4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 6\\5\\5\\7 \end{bmatrix}$$

次元が違うもの、ブラとケットは足せない。 足し算の延長でスカラー倍もそのまま。

$$3\begin{bmatrix}1\\2\\4\\3\end{bmatrix} = \begin{bmatrix}3\\6\\12\\9\end{bmatrix}$$

状態ベクトルどうしの掛け算 (内積)

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 4 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 5 \\ 1 \\ -3 \\ 2 \end{bmatrix} = 1 \cdot 5 + 2 \cdot 1 + 4 \cdot (-3) + 3 \cdot 2$$
$$= 1$$

具体的な計算をしないなら、お絵描きしたほうがわかりやすい。

$$\boxed{\langle 1, 2, 4, 3 | \boxed{|5, 1, -3, 2\rangle} = 1}$$

脚が出てないので状態ベクトルじゃない。

行列の状態ベクトルへの作用

$$\begin{bmatrix} \mathbf{1} & 2 \\ -1 & 4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \mathbf{1} \cdot 1 + 2 \cdot (-2) \\ -1 \cdot 1 + 4 \cdot (-2) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -3 \\ -9 \end{bmatrix}$$

こういうのを

$$\begin{split} \hat{H} \left| \psi \right\rangle &= \left| H \psi \right\rangle \\ - \left[\hat{H} \right] - \left[\left| \psi \right\rangle \right] &= - \left| \left| H \psi \right\rangle \right] \end{split}$$

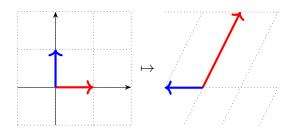
みたいに書く。 \hat{H} は状態ベクトルを状態ベクトルにするので脚が 2 本。

$$\hat{H} = -\hat{H}$$

矢印で理解するなら

$$\begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} : \begin{pmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} \end{pmatrix} \mapsto \begin{pmatrix} \begin{bmatrix} a \\ c \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} b \\ d \end{bmatrix} \end{pmatrix}$$

ベクトルを回転・伸縮



行列積

$$\begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} \begin{bmatrix} e & f \\ g & h \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \alpha \\ \beta \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} \begin{bmatrix} e\alpha + f\beta \\ g\alpha + h\beta \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} a(e\alpha + f\beta) + b(g\alpha + h\beta) \\ c(e\alpha + f\beta) + d(g\alpha + h\beta) \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} (ae + bg)\alpha + (af + bh)\beta \\ (ce + dg)\alpha + (cf + dh)\beta \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} ae + bg & af + bh \\ ce + dg & cf + dh \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \alpha \\ \beta \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} \begin{bmatrix} e & f \\ g & h \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} ae + bg & af + bh \\ ce + dg & cf + dh \end{bmatrix}$$

$$- \begin{bmatrix} \hat{A} - \begin{bmatrix} \hat{B} \\ \end{pmatrix} - = - \begin{bmatrix} \widehat{AB} \\ \end{pmatrix} -$$

行列積

$$\begin{bmatrix} A_{11} & A_{12} & \cdots & A_{1N} \\ A_{21} & A_{22} & \cdots & A_{2N} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ A_{N1} & A_{N2} & \cdots & A_{NN} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} B_{11} & B_{12} & \cdots & B_{1N} \\ B_{21} & B_{22} & \cdots & B_{2N} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ B_{N1} & B_{N2} & \cdots & B_{NN} \end{bmatrix}$$

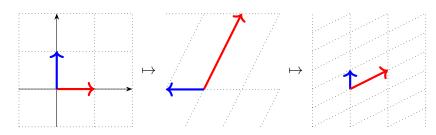
$$= \begin{bmatrix} A_{11}B_{11} + \cdots + A_{1N}B_{N1} & \cdots & A_{11}B_{1N} + \cdots + A_{1N}B_{NN} \\ A_{21}B_{11} + \cdots + A_{2N}B_{N1} & \cdots & A_{21}B_{1N} + \cdots + A_{2N}B_{NN} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ A_{N1}B_{11} + \cdots + A_{NN}B_{N1} & \cdots & A_{N1}B_{1N} + \cdots + A_{NN}B_{NN} \end{bmatrix}$$

$$(AB)_{ij} = A_{i1}B_{1j} + \cdots + A_{iN}B_{Nj}$$

むずそうなことやってるけど、結局は足し算と掛け算がいっぱい あるだけ。

矢印で理解するなら

2回の回転・伸縮を合成



- 1 べくとるとぎょーれつ
- 2 こゆーほーてーしき
- 3 りろんたいけー
- 4 じはつてきたいしょーせーのやぶれ

わかる人には一発でわからせる固有方程式

定義 (固有方程式)

$$\begin{bmatrix} H_{11} & \cdots & H_{1N} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ H_{N1} & \cdots & H_{NN} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \phi_1 \\ \vdots \\ \phi_N \end{bmatrix} = E \begin{bmatrix} \phi_1 \\ \vdots \\ \phi_N \end{bmatrix}$$
固有状態ベクトル
$$\hat{H} |\phi\rangle = E |\phi\rangle$$

$$- \boxed{H} - \boxed{|\phi\rangle} = E - \boxed{|\phi\rangle}$$

固有方程式 定義のポイント

- 両辺の固有状態ベクトル |φ⟩ は同じ
- 固有値 E はただの実数

Hを決めると $(E,|\phi\rangle)$ の組が (一般には複数個) 出現

$$\hat{H} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix} \Longrightarrow (E, |\phi\rangle) = \left(1, \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}\right), \left(-1, \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}\right)$$

$$\hat{H} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} \Longrightarrow (E, |\phi\rangle) = \left(1, \begin{bmatrix} 1/\sqrt{2} \\ 1/\sqrt{2} \end{bmatrix}\right), \left(1, \begin{bmatrix} 1/\sqrt{2} \\ -1/\sqrt{2} \end{bmatrix}\right)$$

手を動かせ

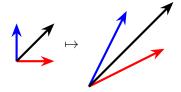
Example $(2 \times 2 \ \text{\reftau})$

$$\begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \cdot 1 + 1 \cdot 1 \\ 1 \cdot 1 + 0 \cdot 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$
$$\begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \cdot 1 + 1 \cdot (-1) \\ 1 \cdot 1 + 0 \cdot (-1) \end{bmatrix} = -\begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix}$$

一般に行列 \hat{H} から固有値 E と固有状態ベクトル $|\phi\rangle$ を見つけるのは至難の業 (原理的にはできるが計算が膨大)。

矢印で理解するなら

 $\hat{H}\ket{\phi}=E\ket{\phi}$ 方向が変わらないベクトルが固有ベクトル。



異なる固有値の内積

定理

固有値が異なる固有ベクトルは直交

$$egin{aligned} o_1 \left\langle o_1 | o_2
ight
angle &= \left(\left\langle o_1 | \, \hat{O}
ight) | o_2
ight
angle \\ &= \left\langle o_1 | \left(\hat{O} | o_2
ight
angle \right) = o_2 \left\langle o_1 | o_2
ight
angle \\ & \therefore \left(o_1 - o_2
ight) \left\langle o_1 | o_2
ight
angle = 0. \end{aligned}$$
 $egin{aligned} o_1 \neq o_2 \ \text{Total} \ \left\langle o_1 | o_2
ight
angle &= 0. \end{aligned}$

定義 (理論)

「エネルギー」を固有値にもつ行列 \hat{H}

エネルギーを求めたければ、

$$\frac{|\langle \psi | - \hat{H} - |\psi \rangle}{|\langle \psi | - |\psi \rangle} = E$$

縮退

定義

縮退状態 $|E;1\rangle$, $|E;2\rangle$ が共に \hat{H} の固有値 E の固有状態ベクトル でありながら

$$|E;1\rangle \not\equiv |E;2\rangle$$

を満たすとき、 $|E;1\rangle$, $|E;2\rangle$ は<mark>縮退</mark>するという。

縮退: 例

Example

$$\hat{H} = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

の固有値・固有ベクトルは

$$(E,|E\rangle) = \left(1, \begin{bmatrix}1\\1\\0\end{bmatrix}\right), \quad \left(1, \begin{bmatrix}0\\0\\1\end{bmatrix}\right), \quad \left(-1, \begin{bmatrix}1\\-1\\0\end{bmatrix}\right).$$

$$\begin{bmatrix}1\\1\\0\end{bmatrix} \not\equiv \begin{bmatrix}0\\0\\1\end{bmatrix}$$

- 1 べくとるとぎょーれつ
- 2 こゆーほーてーしき
- 3 りろんたいけー
- 4 じはつてきたいしょーせーのやぶれ

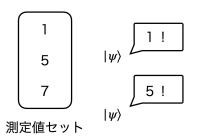
- 「物理量」が一般には複数だが限定された「測定値」を持つ
- 2 どんな「物理量」にも**「測定値」がただ一つしか生じない**状態ベクトルが存在する
- 3 任意の状態ベクトルは「測定値」がただ一つしか生じない状態ベクトルたちの**重ね合わせ**で書ける
- 4 ある状態ベクトルの「測定値」が出る確率は、その「測定値」がただ一つしか生じない要請2の状態ベクトルと元の状態ベクトルだけで計算できる

何を言ってるかわからないと思うので説明します。

要請

「物理量」が一般には複数だが限定された「測定値」を持つ

ある状態ベクトルに「測定」を施すと、「測定値」セットのうちどれかが出てくる。

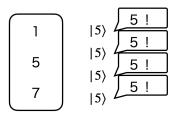


一般に測定ごとに結果が変わる。

要請

どんな「物理量」にも**「測定値」がただ一つしか生じない**状態ベクトルが存在する

何回「測定」を繰り返しても「測定値セット」のうちの1つだけ しか出てこない。



測定値セット

要請

任意の状態ベクトルは「測定値」がただ一つしか生じない状態ベクトルたちの<mark>重ね合わせ</mark>で書ける

測定値 = $\{1,5,7\}$ \Longrightarrow $|\psi\rangle = c_1 |1\rangle + c_5 |5\rangle + c_7 |7\rangle$ こういうのを「 $|1\rangle$, $|5\rangle$, $|7\rangle$ を混ぜる」とか言います。

要請

ある状態ベクトルの「測定値」が出る確率は、その「測定値」が ただ一つしか生じない要請2の状態ベクトルと元の状態ベクトル だけで計算できる。

状態ベクトル $|\psi\rangle$ で測定値セット $\{1,5,7\}$ のうち 5 が出る確率 \longleftarrow $|\psi\rangle$ & $|5\rangle$ で計算可能。

物理量の表し方

- 1 物理量を、測定値が固有値の行列で表す
- 2 要請3『任意の状態ベクトルは「測定値」がただ一つしか生 じない状態ベクトルたちの**重ね合わせ**で書ける』に従って、 状態ベクトルを分解
- 3 分解した固有状態ベクトルの固有値が測定値になり得る

Example

固有値 {1,5,7} の物理量を状態

$$|\psi\rangle = c_1 |1\rangle + c_5 |5\rangle$$

で測定すると、測定値は1 or 5.

特定の測定値を出す確率

物理量 \hat{O} の固有値 $\{o_1, o_2, \dots\}$ とその固有ベクトル $\{|o_1\rangle, |o_2\rangle, \dots\}$.

定義

状態 $|\psi\rangle$ で \hat{O} を測定して測定値 o_1 が出る確率:

$$P_{o_1} = \frac{|\langle o_1 | \psi \rangle|^2}{\langle \psi | \psi \rangle \langle o_1 | o_1 \rangle} = \frac{\left| \begin{array}{c|c} \langle o_1 | - | \psi \rangle \end{array} \right|^2}{\left[\langle \psi | - | \psi \rangle \right] \left[\langle o_1 | - | \phi_1 \rangle \right]}.$$

固有状態ベクトルでは100%固有値が出る:

$$P_{o_1} = \frac{|\left\langle o_1 | o_1 \right\rangle|^2}{\left\langle o_1 | o_1 \right\rangle \left\langle o_1 | o_1 \right\rangle} = 1, \qquad P_{o_2} = \frac{|\left\langle o_2 | o_1 \right\rangle|^2}{\left\langle o_1 | o_1 \right\rangle \left\langle o_2 | o_2 \right\rangle} = 0.$$

期待值

定義

期待値

期待值
$$= \sum$$
 値 \times 確率

Example

$$|\langle \psi | \psi \rangle| = |\langle o_1 | o_1 \rangle| = 1$$
 の状態が $|\psi \rangle = c_1 |1\rangle + c_5 |5\rangle$ なら、 $\langle \psi | \hat{O} | \psi \rangle = \boxed{\langle \psi |} - \boxed{\hat{O}} - \boxed{|\psi \rangle}$
$$= (\langle 1 | c_1^* + \langle 5 | c_5^*) \hat{O}(c_1 |1\rangle + c_5 |5\rangle)$$

$$= |c_1|^2 \langle 1 | \hat{O} |1\rangle + c_1^* c_5 \cdot 5 \langle 1 |5\rangle$$

$$+ c_5^* c_1 \cdot 1 \langle 5 |1\rangle + |c_5|^2 \langle 5 | \hat{O} |5\rangle$$

$$= 1 |\langle 1 | \psi \rangle|^2 + 5 |\langle 5 | \psi \rangle|^2 = 1P_1 + 5P_5$$

- 1 べくとるとぎょーれつ
- 2 こゆーほーてーしき
- 3 りろんたいけー
- 4 じはつてきたいしょーせーのやぶれ

状態ベクトルの変換

要請

要請3任意の状態ベクトルは「測定値」がただ一つしか生じない 状態ベクトルたちの**重ね合わせ**で書ける

重ね合わせ=行列の状態ベクトルへの作用で、大きさを変えない もの

$$\begin{split} |\psi\rangle &\to \hat{U}\,|\psi\rangle = |U\psi\rangle \\ &- \boxed{\hat{U}} - \boxed{|\psi\rangle} \\ \text{w/} &\; \langle U\psi|U\psi\rangle = \langle \psi|\psi\rangle \end{split}$$

例:回転

$$\hat{U}_{45^{\circ}} = rac{1}{\sqrt{2}} egin{bmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}$$

状態の対称性

定義 (状態が変換 *Û* で対称)

$$|\psi\rangle \equiv \hat{U}|\psi\rangle$$

Example

$$|\leftrightarrow\rangle:=rac{|\to\rangle+\,\hat{U}_{180^\circ}\,|\to\rangle}{\sqrt{2}}$$

は 180° 回転で不変

$$\hat{U}_{180^{\circ}} \left| \leftrightarrow \right\rangle = \frac{\hat{U}_{180^{\circ}} \left| \rightarrow \right\rangle + \hat{U}_{360^{\circ}} \left| \rightarrow \right\rangle}{\sqrt{2}} \equiv \left| \leftrightarrow \right\rangle$$

→ 180° 回転対称

理論の対称性

もし<mark>どの</mark>エネルギー固有状態 $|E\rangle$ を 180 $^{\circ}$ 回転した $|UE\rangle = \hat{U}_{180}^{\circ} |E\rangle$ もエネルギーが変わらないなら、

定義 (理論の対称性)

 $\hat{H}\hat{U} = \hat{U}\hat{H} \Longleftrightarrow 理論 \hat{H}$ は \hat{U} で対称

Example

理論 \hat{H} は変換 \hat{U} を対称性にもつ。

基底状態

定義 (基底状態)

理論 \hat{H} の最小固有値を出す固有状態 $|E_0\rangle$

Example

$$\hat{H} = \begin{bmatrix} & 1 \\ 1 & \end{bmatrix}$$

固有値 (=エネルギーの測定値) は ± 1 . 最小のエネルギー E=-1 を与える

$$|E_9\rangle = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix}$$

が基底状態。

絶対零度では基底状態 (の重ね合わせ) が実現する。



自発的対称性の破れ

変換 \hat{U} , 理論 \hat{H} , 状態 $|\psi\rangle$ に対して、 状態の対称性 $|\psi\rangle \equiv \hat{U}|\psi\rangle$ 理論の対称性 $\hat{H}\hat{U} = \hat{U}\hat{H}$

定義 (自発的対称性の破れ)

理論は対称性を守っているが、基底状態が対称性を破っている こと



南部陽一郎・小林誠・益川敏英のノーベル賞 (2008)

自発的対称性の破れ: 例

Example

$$\hat{H} = egin{bmatrix} 1 & & & \ & -1 & & \ & & -1 \end{bmatrix}, \qquad \hat{U} = egin{bmatrix} 1 & & 1 \ & 1 & \end{bmatrix}$$

 \hat{H} の固有値は ± 1 . 基底状態は2つ。

$$|\uparrow\rangle = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \qquad |\downarrow\rangle = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}.$$

 $\hat{H}\hat{U} = \hat{U}\hat{H}$ だが $\hat{U} |\uparrow\rangle = |\downarrow\rangle \not\equiv |\uparrow\rangle$. 何が楽しい?

物理的直感

矢印の向きが揃った方が低エネルギーとする

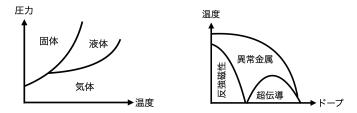


理論は「揃え」としか言っていないのに、実現する状態は揃う向きが勝手に決まる

→ 磁性の発現, 磁石のメカニズム

相図

対称性がわかると結構わかる



自発的対称性の破れだけでほとんどの線が引ける

次回予告

相図の全ての線が自発的対称性の破れで書けると思っていた。 そう、量子ホール効果の出現までは...

次回「トポロジカル秩序の分類に制限を与える禁止定理」

量子力学の参考書

- 清水明「新版 量子論の基礎」サイエンス社 今回の流れに沿っている。数学的に厳密に寄せているのに、 わかりやすい。初学者にも勧められる。
- J. J. サクライ「現代の量子力学 (上)」吉岡書店 今回つかったブラケット記法による有名書。ゼミに便利。一 人で読むなら 2 冊目以降。
- 猪木慶治・川合光「量子力学 I」講談社 今回扱わなかった波動関数表示で進める。割と王道。

2025年物性若手夏の学校やります!!!

- 全国の物性物理関連の大学院生が集結
- 4 泊 5 日の集中合宿
- 講義・集中ゼミで最先端研究をキャッチアップ
- 学会形式で自分の研究を発表

若手研究者が研究の道を本格的に歩み始める第一歩になります!!!

参加・斡旋・各種協賛お願いします!!!

↓個人協賛応募フォーム↓(調整中)

