

## 第I部

# BdG モデルハミルトニアンについて

## 1 問題 2

### 1.1 ハミルトニアン $\mathcal{H}$ をフーリエ変換せよ

今度は、 $\hat{\Delta}(r) = \Delta_0 \frac{i\partial x}{k_F} \hat{\sigma}_1$  のときを考える。求める式は、

$$\mathcal{H} = \int \int \left( \frac{1}{\sqrt{L_y}} \sum_{k_y} \vec{\Psi}_{k_y}^\dagger(x) e^{-ik_y y} \right) \tilde{H} \left( \frac{1}{\sqrt{L_y}} \sum_{k'_y} \vec{\Psi}_{k'_y}(x) e^{ik'_y y} \right) dx dy \quad (1)$$

ここで

$$\hat{\sigma}_0 = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}, \hat{\sigma}_1 = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}, \hat{\sigma}_2 = \begin{bmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{bmatrix}, \hat{\sigma}_3 = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix} \quad (2)$$

より、ハミルトニアン  $\mathcal{H}$  は、

$$\mathcal{H} = \begin{bmatrix} -\frac{\hbar^2}{2m} \nabla^2 - \mu_F & 0 & 0 & \Delta_0 \frac{i\partial x}{k_F} \\ 0 & -\frac{\hbar^2}{2m} \nabla^2 - \mu_F & \Delta_0 \frac{i\partial x}{k_F} & 0 \\ 0 & \Delta_0^* \frac{i\partial x}{k_F} & \frac{\hbar^2}{2m} \nabla^2 + \mu_F & 0 \\ \Delta_0^* \frac{i\partial x}{k_F} & 0 & 0 & \frac{\hbar^2}{2m} \nabla^2 + \mu_F \end{bmatrix} \quad (3)$$

これを、式 (1) に代入して計算していく。

このとき、

(以下、まだ訂正してない)

$$\begin{aligned} \vec{\Psi}_{k_y}^\dagger(x) e^{-ik_y y} \tilde{H} \vec{\Psi}_{k'_y}(x) e^{ik'_y y} &= e^{-ik_y y} \left[ \Psi_\uparrow^\dagger \left( -\frac{\hbar^2}{2m} \nabla^2 - \mu_F \right) + \Psi_\downarrow^\dagger \Delta_0^* \right] \Psi_\uparrow e^{ik'_y y} \\ &+ e^{-ik_y y} \left[ \Psi_\downarrow^\dagger \left( -\frac{\hbar^2}{2m} \nabla^2 - \mu_F \right) - \Psi_\uparrow^\dagger \Delta_0^* \right] \Psi_\downarrow e^{ik'_y y} \\ &+ e^{-ik_y y} \left[ -\Psi_\downarrow \Delta_0 + \Psi_\uparrow \left( \frac{\hbar^2}{2m} \nabla^2 + \mu_F \right) \right] \Psi_\uparrow^\dagger e^{ik'_y y} \\ &+ e^{-ik_y y} \left[ \Psi_\uparrow \Delta_0 + \Psi_\downarrow \left( \frac{\hbar^2}{2m} \nabla^2 + \mu_F \right) \right] \Psi_\downarrow^\dagger e^{ik'_y y} \end{aligned} \quad (4)$$

また、

$$\begin{aligned}
& \int \left( \sum_{k_y} \sum_{k'_y} \Psi^\dagger(k) e^{-ik_y y} \Psi(k') e^{ik'_y y} \right) dy \\
&= L_y \sum_{k_y} \sum_{k'_y} \Psi^\dagger(k) \Psi(k') \delta(k - k') \\
&= L_y \sum_{k_y} \Psi^\dagger(k) \Psi(k)
\end{aligned} \tag{5}$$

$$\nabla^2 \left[ \Psi_\uparrow e^{ik'_y y} \right] = \frac{\hbar^2}{2m} \left( -k_y^2 \Psi e^{ik'_y y} + e^{ik'_y y} \frac{\partial^2}{\partial x^2} \Psi \right) \tag{6}$$

から、式 (1) は、

$$\begin{aligned}
\mathcal{H} = \int dx \sum_{k_y} & \left[ \Psi_\uparrow^\dagger \left( \frac{\hbar^2 k_y^2}{2m} - \mu_F \right) \Psi_\uparrow + \Psi_\uparrow^\dagger \left( -\frac{\hbar^2}{2m} \frac{\partial^2}{\partial x^2} \right) \Psi_\uparrow + \Psi_\uparrow^\dagger \Delta_0^* \Psi_\uparrow \right. \\
& \left. + \Psi_\downarrow^\dagger \left( \frac{\hbar^2 k_y^2}{2m} - \mu_F \right) \Psi_\downarrow + \Psi_\downarrow^\dagger \left( -\frac{\hbar^2}{2m} \frac{\partial^2}{\partial x^2} \right) \Psi_\downarrow - \Psi_\uparrow^\dagger \Delta_0^* \Psi_\downarrow \dots \right]
\end{aligned} \tag{7}$$

## 1.2 差分近似をしよう

刻み幅を 1 として、差分近似をする。微小変化  $h$  周りにマクローリン展開を行うと、

$$\Psi(x+h) = \Psi(x) + h \frac{\partial}{\partial x} \Psi(x) + \frac{h^2}{2!} \frac{\partial^2}{\partial x^2} \Psi(x) \tag{8}$$

$$\Psi(x-h) = \Psi(x) - h \frac{\partial}{\partial x} \Psi(x) + \frac{h^2}{2!} \frac{\partial^2}{\partial x^2} \Psi(x) \tag{9}$$

よって、差分近似は式 (8), 式 (9) の方程式で求めることができ、刻み幅  $h = 1$  とすると、

$$\frac{\partial}{\partial x} \Psi(x) = \frac{\Psi(x+1) - \Psi(x-1)}{2} \tag{10}$$

$$\frac{\partial^2}{\partial x^2} \Psi(x) = \Psi(x+1) - 2\Psi(x) + \Psi(x-1) \tag{11}$$

## 1.3 $x$ を離散化せよ

式 (11) を式 (7) に代入して、行列で表す。このとき、離散化した波動関数を以下の式に定義する。

$$\vec{\Psi} = \begin{bmatrix} \Psi_{1\uparrow} \\ \Psi_{1\downarrow} \\ \Psi_{1\uparrow}^\dagger \\ \Psi_{1\downarrow}^\dagger \\ \Psi_{2\uparrow} \\ \vdots \\ \vdots \end{bmatrix}, \Psi_{n\pm 1\uparrow} = \Psi_{n\uparrow}(x \pm 1) \quad (12)$$

代入した式は、

$$\mathcal{H} = \sum_{i=1}^N \sum_{k_y} \left[ \Psi_{i\uparrow}^\dagger \left( \frac{\hbar^2 k_y^2}{2m} - \mu_F \right) \Psi_{i\uparrow} + \Psi_{i\uparrow}^\dagger (\Psi_{i+1\uparrow}(x) - 2\Psi_{i\uparrow}(x) + \Psi_{i-1\uparrow}(x)) + \Psi_{i\downarrow}^\dagger \Delta_0^* \Psi_{i\uparrow} \cdots \right] \quad (13)$$

$N = 3$  と置くとき、ハミルトニアンを 2 次形式で表すと、

$$\mathcal{H} = \begin{bmatrix} \Psi_{1\uparrow}^\dagger \\ \Psi_{1\downarrow}^\dagger \\ \Psi_{1\uparrow} \\ \Psi_{1\downarrow} \\ \Psi_{2\uparrow}^\dagger \\ \Psi_{2\downarrow}^\dagger \\ \Psi_{2\uparrow} \\ \Psi_{2\downarrow} \\ \Psi_{3\uparrow}^\dagger \\ \Psi_{3\downarrow}^\dagger \\ \Psi_{3\uparrow} \\ \Psi_{3\downarrow} \end{bmatrix}^T \begin{bmatrix} \varepsilon_{k_y} & 0 & 0 & \Delta_0 & -\Lambda & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \varepsilon_{k_y} & -\Delta_0 & 0 & 0 & -\Lambda & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -\Delta_0^* & -\varepsilon_{k_y} & 0 & 0 & 0 & \Lambda & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ \Delta_0^* & 0 & 0 & -\varepsilon_{k_y} & 0 & 0 & 0 & \Lambda & 0 & 0 & 0 & 0 \\ -\Lambda & 0 & 0 & 0 & \varepsilon_{k_y} & 0 & 0 & \Delta_0 & -\Lambda & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -\Lambda & 0 & 0 & 0 & \varepsilon_{k_y} & -\Delta_0 & 0 & 0 & -\Lambda & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \Lambda & 0 & 0 & -\Delta_0^* & -\varepsilon_{k_y} & 0 & 0 & 0 & \Lambda & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \Lambda & \Delta_0^* & 0 & 0 & -\varepsilon_{k_y} & 0 & 0 & 0 & \Lambda \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -\Lambda & 0 & 0 & 0 & \varepsilon_{k_y} & 0 & 0 & \Delta_0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & -\Lambda & 0 & 0 & 0 & \varepsilon_{k_y} & -\Delta_0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & \Lambda & 0 & 0 & -\Delta_0^* & -\varepsilon_{k_y} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & \Lambda & -\Delta_0^* & 0 & 0 & -\varepsilon_{k_y} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \Psi_{1\uparrow} \\ \Psi_{1\downarrow} \\ \Psi_{1\uparrow}^\dagger \\ \Psi_{1\downarrow}^\dagger \\ \Psi_{2\uparrow} \\ \Psi_{2\downarrow} \\ \Psi_{2\uparrow}^\dagger \\ \Psi_{2\downarrow}^\dagger \\ \Psi_{3\uparrow} \\ \Psi_{3\downarrow} \\ \Psi_{3\uparrow}^\dagger \\ \Psi_{3\downarrow}^\dagger \end{bmatrix} \quad (14)$$

ここで

$$\varepsilon_{k_y} = \frac{\hbar^2}{2m}(k_y^2 + 2) - \mu_F \quad (15)$$

$$\Lambda = \frac{\hbar^2}{2m} \quad (16)$$

とおく

## 2 結果

$\mathcal{H}$  を数値計算で対角化した。 $N = 100$ 、 $k_y$  を横軸、固有値を縦軸として分散関係をプロットした。結果は以下のとおりである。