

1. 一个粒子的波函数为:

$$\psi(x, t) = A \exp\left(-\frac{1}{2}ax^2 - i\omega t\right)$$

将该波函数归一化

$$\begin{aligned}\int |\psi(x, t)|^2 dx &= A^2 \int \exp(-ax^2) dx = A^2 I = 1 \\ I^2 &= \int \exp(-ax^2) dx \int \exp(-ay^2) dy \\ &= \iint \exp(-a(x^2 + y^2)) dx dy \\ &= \iint r \exp(-ar^2) dr d\theta = \frac{\pi}{a} \\ I &= \sqrt{\frac{\pi}{a}} \\ A &= \left(\frac{a}{\pi}\right)^{\frac{1}{4}}\end{aligned}$$

2. 证明 $\frac{d}{dt} \int_{-\infty}^{+\infty} |\psi(x, t)|^2 dx = 0$

详细步骤:

$$\begin{aligned}\frac{d}{dt} \int_{-\infty}^{+\infty} |\psi(x, t)|^2 dx &= \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{\partial}{\partial t} |\psi(x, t)|^2 dx \quad (\text{交换求导与积分}) \\ \frac{\partial}{\partial t} |\psi|^2 &= \frac{\partial}{\partial t} (\psi^* \psi) = \psi^* \frac{\partial \psi}{\partial t} + \frac{\partial \psi^*}{\partial t} \psi \quad (\text{乘积法则})\end{aligned}$$

由含时薛定谔方程

$$i\hbar \frac{\partial \psi}{\partial t} = -\frac{\hbar^2}{2m} \frac{\partial^2 \psi}{\partial x^2} + V(x)\psi$$

得

$$\frac{\partial \psi}{\partial t} = \frac{i\hbar}{2m} \frac{\partial^2 \psi}{\partial x^2} - \frac{i}{\hbar} V(x)\psi,$$

对其取共轭可得

$$\frac{\partial \psi^*}{\partial t} = -\frac{i\hbar}{2m} \frac{\partial^2 \psi^*}{\partial x^2} + \frac{i}{\hbar} V(x)\psi^*.$$

代回得到

$$\frac{\partial}{\partial t} |\psi|^2 = \frac{i\hbar}{2m} \left(\psi^* \frac{\partial^2 \psi}{\partial x^2} - \psi \frac{\partial^2 \psi^*}{\partial x^2} \right) = \frac{i\hbar}{2m} \frac{\partial}{\partial x} \left(\psi^* \frac{\partial \psi}{\partial x} - \psi \frac{\partial \psi^*}{\partial x} \right).$$

因此

$$\begin{aligned}\frac{d}{dt} \int_{-\infty}^{+\infty} |\psi|^2 dx &= \frac{i\hbar}{2m} \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{\partial}{\partial x} \left(\psi^* \frac{\partial \psi}{\partial x} - \psi \frac{\partial \psi^*}{\partial x} \right) dx \\ &= \frac{i\hbar}{2m} \left(\psi^* \frac{\partial \psi}{\partial x} - \psi \frac{\partial \psi^*}{\partial x} \right) \Big|_{-\infty}^{+\infty} = 0,\end{aligned}$$

其中最后一步使用边界条件 $\psi(\pm\infty) = 0$ 。

3. 已知波函数 $\psi = \frac{1}{r}e^{ikr}$, 计算其概率流密度。

详细步骤:

$$r = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}, \quad \nabla r = \left(\frac{x}{r}, \frac{y}{r}, \frac{z}{r}\right) = \hat{r}.$$

这里

$$\nabla = \left(\frac{\partial}{\partial x}, \frac{\partial}{\partial y}, \frac{\partial}{\partial z}\right), \quad \nabla f = \left(\frac{\partial f}{\partial x}, \frac{\partial f}{\partial y}, \frac{\partial f}{\partial z}\right).$$

对 $\psi = \frac{1}{r}e^{ikr}$ 有

$$\nabla\psi = \nabla\left(\frac{1}{r}\right)e^{ikr} + \frac{1}{r}\nabla(e^{ikr}).$$

其中

$$\nabla\left(\frac{1}{r}\right) = -\frac{1}{r^2}\nabla r = -\frac{1}{r^2}\hat{r},$$

以及

$$\nabla(e^{ikr}) = e^{ikr}\nabla(ikr) = ik e^{ikr}\nabla r = ik e^{ikr}\hat{r}.$$

这里用到多元链式法则: 若 $g(\vec{r})$ 为标量函数, 则

$$\nabla(e^g) = e^g\nabla g.$$

代回得

$$\nabla\psi = -\frac{\hat{r}}{r^2}e^{ikr} + \frac{1}{r}(ik e^{ikr}\hat{r}) = \left(\frac{ik}{r} - \frac{1}{r^2}\right)e^{ikr}\hat{r}.$$

同理

$$\nabla\psi^* = \left(-\frac{ik}{r} - \frac{1}{r^2}\right)e^{-ikr}\hat{r}.$$

代入

$$J = \frac{i\hbar}{2m}(\psi\nabla\psi^* - \psi^*\nabla\psi)$$

得

$$J = \frac{\hbar k}{mr^2}\hat{r} = \frac{\hbar k}{mr^3}\vec{r}.$$

4. 氢原子处于基态, $\psi(r, \theta, \varphi) = \frac{1}{\sqrt{\pi a_0^3}}e^{-r/a_0}$, 求

已知:

$$\psi(r, \theta, \varphi) = \frac{1}{\sqrt{\pi a_0^3}}e^{-r/a_0}, \quad |\psi|^2 = \frac{1}{\pi a_0^3}e^{-2r/a_0}, \quad dV = r^2 \sin\theta dr d\theta d\varphi.$$

角向积分给出 $\int_0^\pi \int_0^{2\pi} \sin\theta d\theta d\varphi = 4\pi$, 因此只剩径向积分。

(1) $\langle r \rangle$:

$$\langle r \rangle = \int r|\psi|^2 dV = \frac{4}{a_0^3} \int_0^\infty r^3 e^{-2r/a_0} dr.$$

用公式 $\int_0^\infty x^n e^{-ax} dx = \frac{n!}{a^{n+1}}$ ($a > 0$), 得

$$\langle r \rangle = \frac{4}{a_0^3} \cdot \frac{3!}{(2/a_0)^4} = \frac{3}{2}a_0.$$

(2) $\langle V \rangle$:

$$\left\langle -\frac{e^2}{r} \right\rangle = -\frac{4e^2}{a_0^3} \int_0^\infty r e^{-2r/a_0} dr = -\frac{4e^2}{a_0^3} \cdot \frac{1!}{(2/a_0)^2} = -\frac{e^2}{a_0}.$$

(3) $\langle T \rangle$: 球对称情形

$$\nabla^2 \psi = \frac{1}{r^2} \frac{d}{dr} \left(r^2 \frac{d\psi}{dr} \right).$$

先求导:

$$\frac{d\psi}{dr} = -\frac{1}{a_0} \psi, \quad \frac{d}{dr} \left(r^2 \frac{d\psi}{dr} \right) = -\frac{2r}{a_0} \psi + \frac{r^2}{a_0^2} \psi.$$

因此

$$\nabla^2 \psi = \left(\frac{1}{a_0^2} - \frac{2}{a_0 r} \right) \psi.$$

动能期望值

$$\langle T \rangle = -\frac{\hbar^2}{2m} \int \psi^* (\nabla^2 \psi) dV = -\frac{\hbar^2}{2m} \left(\frac{1}{a_0^2} - \frac{2}{a_0} \left\langle \frac{1}{r} \right\rangle \right).$$

而

$$\left\langle \frac{1}{r} \right\rangle = \frac{4}{a_0^3} \int_0^\infty r e^{-2r/a_0} dr = \frac{1}{a_0}.$$

于是

$$\langle T \rangle = -\frac{\hbar^2}{2m} \left(\frac{1}{a_0^2} - \frac{2}{a_0^2} \right) = \frac{\hbar^2}{2ma_0^2}.$$

5. 写出角动量算符的表达式, 并且计算 L_x 和 L_y 的对易关系

角动量算符:

$$\vec{L} = \vec{r} \times \vec{p}, \quad L_x = yp_z - zp_y, \quad L_y = zp_x - xp_z, \quad L_z = xp_y - yp_x.$$

在位置表象中 $p_i = -i\hbar \partial_i$, 于是

$$L_x = -i\hbar \left(y \frac{\partial}{\partial z} - z \frac{\partial}{\partial y} \right), \quad L_y = -i\hbar \left(z \frac{\partial}{\partial x} - x \frac{\partial}{\partial z} \right).$$

对易关系计算: 使用基本对易关系

$$[x_i, x_j] = 0, \quad [p_i, p_j] = 0, \quad [x_i, p_j] = i\hbar \delta_{ij}.$$

先展开

$$[L_x, L_y] = [yp_z - zp_y, zp_x - xp_z].$$

用线性与 $[AB, C] = A[B, C] + [A, C]B$ 得

$$[L_x, L_y] = [yp_z, zp_x] - [yp_z, xp_z] - [zp_y, zp_x] + [zp_y, xp_z].$$

逐项计算:

$$[yp_z, zp_x] = y[p_z, z]p_x = -i\hbar yp_x,$$

因为 $[p_z, z] = -i\hbar$, 其余对易子为 0。

$$[yp_z, xp_z] = 0, \quad [zp_y, zp_x] = 0$$

(不同分量互对易)。最后

$$[zp_y, xp_z] = x[z, p_z]p_y = +i\hbar xp_y.$$

合并得到

$$[L_x, L_y] = i\hbar(xp_y - yp_x) = i\hbar L_z.$$

结论： $[L_x, L_y] = i\hbar L_z$ 。

6. 对于一个动量为 p , 势能为 $V(x)$ 的基本微观粒子, 证明牛顿力学的基本方程

详细推导：

$$\langle p \rangle = \int_{-\infty}^{+\infty} \psi^* \left(-i\hbar \frac{\partial}{\partial x} \right) \psi dx.$$

对时间求导：

$$\begin{aligned} \frac{d\langle p \rangle}{dt} &= -i\hbar \int \left(\frac{\partial \psi^*}{\partial t} \frac{\partial \psi}{\partial x} + \psi^* \frac{\partial}{\partial x} \frac{\partial \psi}{\partial t} \right) dx \\ &= -i\hbar \int \left(\frac{\partial \psi^*}{\partial t} \frac{\partial \psi}{\partial x} - \frac{\partial \psi}{\partial t} \frac{\partial \psi^*}{\partial x} \right) dx \end{aligned}$$

其中第二步对第二项分部积分, 并用边界条件 $\psi(\pm\infty) = 0$ 。

含时薛定谔方程与其共轭：

$$\frac{\partial \psi}{\partial t} = \frac{i\hbar}{2m} \frac{\partial^2 \psi}{\partial x^2} - \frac{i}{\hbar} V \psi, \quad \frac{\partial \psi^*}{\partial t} = -\frac{i\hbar}{2m} \frac{\partial^2 \psi^*}{\partial x^2} - \frac{i}{\hbar} V \psi^*.$$

代入得

$$\frac{d\langle p \rangle}{dt} = -\frac{\hbar^2}{2m} \int \left(\frac{\partial^2 \psi^*}{\partial x^2} \frac{\partial \psi}{\partial x} + \frac{\partial^2 \psi}{\partial x^2} \frac{\partial \psi^*}{\partial x} \right) dx + \int V \frac{\partial}{\partial x} (|\psi|^2) dx.$$

第一项是全导数并在边界消失, 第二项分部积分：

$$\int V \frac{\partial}{\partial x} (|\psi|^2) dx = V|\psi|^2 \Big|_{-\infty}^{+\infty} - \int \frac{\partial V}{\partial x} |\psi|^2 dx.$$

边界项为 0, 因此

$$\frac{d\langle p \rangle}{dt} = \left\langle -\frac{\partial V}{\partial x} \right\rangle.$$

7. 证明时间和频率的测不准关系： $\Delta t \Delta \omega \geq \frac{1}{2}$

一个信号的时域和频域表达式可以通过傅里叶变换来表示：

$$F(\omega) = \int f(t) e^{i\omega t} dt$$

此时 $|f(t)|^2$ 可以表示瞬时的能量, 信号总的能量可以表示为： $\|f\|^2 = \int |f(t)|^2 dt$

则 $\frac{|f(t)|^2}{\|f\|^2}$ 可以看成概率密度函数, 为了简单起见, 我们假设 $\|f\|^2 = 1$ 由此可以得到时间的平均值和时间的方差, 我们假设均值为 0, 时间的方差可以表示为:

$$\sigma_t^2 = \int t^2 |f(t)|^2 dt$$

同理, 利用傅里叶变换关系, 能量也可以在频域中表示, 由此可以得到频率的方差为:

$$\sigma_\omega^2 = \int \omega^2 \frac{|F(\omega)|^2}{2\pi} d\omega$$

由此可得:

$$\sigma_t^2 \sigma_\omega^2 = \frac{1}{2\pi} \int t^2 |f(t)|^2 dt \int \omega^2 |F(\omega)|^2 d\omega,$$

由傅里叶变换的微分性质和帕斯瓦尔定理:

$$f'(t) = i\omega F(\omega)$$

$$\int |f'(t)|^2 dt = \frac{1}{2\pi} \int \omega^2 |F(\omega)|^2 d\omega$$

$$\sigma_t^2 \sigma_\omega^2 = \int t^2 |f(t)|^2 dt \int |f'(t)|^2 dt$$

利用柯西-许瓦兹不等式:

$$\left| \int f(x) g^*(x) dx \right|^2 \leq \left(\int |f(x)|^2 dx \right) \left(\int |g(x)|^2 dx \right)$$

因此有:

$$\sigma_t^2 \sigma_\omega^2 = \int t^2 |f(t)|^2 dt \int |f'(t)|^2 dt \geq \left| \int t f^*(t) \frac{d}{dt} f(t) dt \right|^2$$

注意到:

$$\begin{aligned} \int t f(t) \frac{d}{dt} f^*(t) dt &= t |f(t)|^2 \Big|_{-\infty}^{+\infty} - \int f^*(t) d(t f(t)) \\ &= - \int f^*(t) d(t f(t)) \\ &= - \int f^*(t) (f(t) + t f'(t)) dt \\ &= -1 - \int f^*(t) t f'(t) dt \end{aligned}$$

因此有:

$$\begin{aligned} \int f^*(t) t f'(t) dt + \int t f(t) \frac{d}{dt} f^*(t) dt &= -1 \\ \Rightarrow 2 \operatorname{Re} \left(\int f^*(t) t f'(t) dt \right) &= -1 \end{aligned}$$

由于 $\int f^*(t)tf'(t)dt$ 是一个复数, 利用 $|Re(z)| \leq |z| \Rightarrow |Re(z)|^2 \leq |z|^2$
 因此有:

$$\frac{1}{4} = \left(Re \left(\int f^*(t)tf'(t)dt \right) \right)^2 \leq \left| \int f^*(t)tf'(t)dt \right|^2$$

因此有:

$$\sigma_t^2 \sigma_\omega^2 = \int t^2 |f(t)|^2 dt \int |f'(t)|^2 dt \geq \left| \int tf^*(t) \frac{d}{dt} f(t) dt \right|^2 \geq \frac{1}{4}$$

因此有: $\sigma_t \sigma_\omega \geq \frac{1}{2}$

8. 粒子处于状态:

$$\psi(x) = \left(\frac{1}{2\pi\xi^2} \right)^{\frac{1}{2}} \exp \left(\frac{i}{\hbar} p_0 x - \frac{x^2}{4\xi^2} \right)$$

求粒子的动量平均值, 并且计算测不准关系

$$\overline{\Delta x^2 \Delta p^2} = ?$$

解: 先将 $\psi(x)$ 归一化, 由归一化条件

$$\begin{aligned} 1 &= \int_0^\infty |\psi(x)|^2 dx = \int_0^\infty \frac{1}{2\pi\xi^2} \exp \left(-\frac{x^2}{2\xi^2} \right) dx \\ &= \frac{1}{\sqrt{2\xi}\pi} \int_0^\infty \exp \left(-\frac{x^2}{2\xi^2} \right) d \left(\frac{x}{\sqrt{2\xi}} \right) = \frac{1}{\sqrt{2\xi}\pi} \sqrt{\pi} \\ \xi &= \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \end{aligned}$$

因此, 波函数为 $\psi(x) = \exp \left(\frac{i}{\hbar} p_0 x - \frac{\pi x^2}{2} \right)$

动量的平均值:

$$\begin{aligned} \bar{p} &= \int \psi^* \left(-i\hbar \frac{\partial}{\partial x} \right) \psi dx \\ &= -i\hbar \int \exp \left(-\frac{i}{\hbar} p_0 x - \frac{\pi x^2}{2} \right) \left(\frac{\partial}{\partial x} \right) \exp \left(\frac{i}{\hbar} p_0 x - \frac{\pi x^2}{2} \right) dx \\ &= p_0 \end{aligned}$$

$$\overline{\Delta x^2 \Delta p^2} = ?$$

$$\begin{aligned} \bar{x} &= \int \psi^* x \psi dx = \int x \exp(-\pi x^2) dx \\ &= 0 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
\overline{x^2} &= \int \psi^* x^2 \psi dx = \int x^2 \exp(-\pi x^2) dx \\
&= -\frac{1}{2\pi} \int x d(\exp(-\pi x^2)) \\
&= \frac{1}{2\pi}
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
\overline{p^2} &= -\hbar^2 \int \psi^* \frac{d^2}{dx^2} \psi dx \\
&= -\hbar^2 \int \exp\left(-\frac{i}{\hbar} p_0 x - \frac{\pi x^2}{2}\right) \frac{d^2}{dx^2} \left(\exp\left(\frac{i}{\hbar} p_0 x - \frac{\pi x^2}{2}\right)\right) dx \\
&= \hbar^2 \left(\pi + \frac{p_0^2}{\hbar^2}\right) + i2\pi\hbar p_0 \int x \exp(-\pi x^2) dx - \pi^2 \hbar^2 \int x^2 \exp(-\pi x^2) dx \\
&= \hbar^2 \left(\pi + \frac{p_0^2}{\hbar^2}\right) + 0 - \pi^2 \hbar^2 \frac{1}{2\pi} \\
&= \frac{\pi}{2} \hbar^2 + p_0^2
\end{aligned}$$

$$\overline{\Delta x^2} = \overline{x^2} - \bar{x}^2 = \frac{1}{2\pi}$$

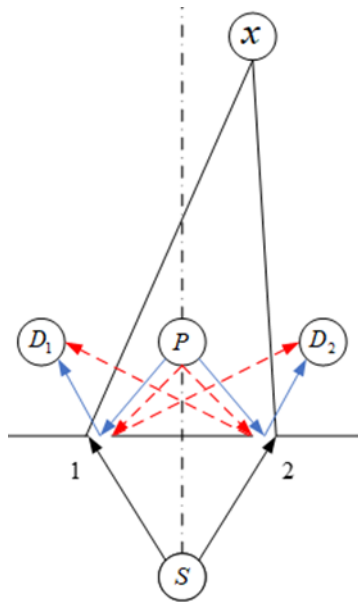
$$\begin{aligned}
\overline{\Delta p^2} &= \overline{p^2} - \bar{p}^2 \\
&= \frac{\pi}{2} \hbar^2 + p_0^2 - p_0^2 \\
&= \frac{\pi}{2} \hbar^2
\end{aligned}$$

因此

$$\overline{\Delta x^2 \Delta p^2} = \frac{1}{2\pi} \cdot \frac{\pi}{2} \hbar^2 = \frac{\hbar^2}{4}$$

9. 运用概率叠加原理解释电子的双缝干涉现象：

1. 电子双缝干涉的解释
2. 为什么加入光源探测电子是从那一条缝通过时，干涉条纹会消失



解答：

1. 假定电子从初态 S 出发经过缝 1 和缝 2，最后被记录在屏幕上，末态为 x ，电子通过缝 1 到达末态的概率幅度为：

$$\langle x | S \rangle_1 = \langle x | 1 \rangle \langle 1 | S \rangle = \alpha_1 = |\alpha_1| e^{j\varphi_1}$$

电子通过缝 1 到达末态的概率为

$$I_1(x) = |\langle x | 1 \rangle \langle 1 | S \rangle|^2 = |\alpha_1|^2$$

同理只打开缝 2，电子通过缝 2 到达末态的概率幅度和概率为：

$$\langle x | S \rangle_2 = \langle x | 2 \rangle \langle 2 | S \rangle = \alpha_2 = |\alpha_2| e^{j\varphi_2}$$

$$I_2(x) = |\langle x | 2 \rangle \langle 2 | S \rangle|^2 = |\alpha_2|^2$$

如果同时打开缝 1 和缝 2，电子到达末态的概率幅度为：

$$\langle x | S \rangle = \langle x | S \rangle_1 + \langle x | S \rangle_2 = \alpha_1 + \alpha_2$$

电子到达末态的概率为：

$$\begin{aligned} I(x) &= |\langle x | S \rangle|^2 = |\langle x | S \rangle_1 + \langle x | S \rangle_2|^2 = |\alpha_1 + \alpha_2|^2 \\ &= |\alpha_1|^2 + |\alpha_2|^2 + |\alpha_1| e^{i\varphi_1} |\alpha_2| e^{-i\varphi_2} + |\alpha_1| e^{-i\varphi_1} |\alpha_2| e^{i\varphi_2} \\ &= I_1(x) + I_2(x) + 2\sqrt{I_1(x)I_2(x)}\cos(\varphi_1 - \varphi_2) \end{aligned}$$

上式中最后一项是干涉项， φ_1 和 φ_2 在屏上的不同位置 x 处是不同的，因此 $I(x)$ 会有极大极小的变化，因此会产生明暗相间的干涉条纹。

2. 我们再看看如果加入光源后，利用光源观测电子是从哪个狭缝中通过的，此时有两个探测器 D_1 和 D_2 。此时有四个概率幅度，分别是光源发出的光子被狭缝 1，狭缝 2 的电子散射后被探测器 D_1 和 D_2 接收：

$$\langle D_1 | 1 \rangle \langle 1 | P \rangle = \langle D_2 | 2 \rangle \langle 2 | P \rangle = \beta_1$$

$$\langle D_2 | 1 \rangle \langle 1 | P \rangle = \langle D_1 | 2 \rangle \langle 2 | P \rangle = \beta_2$$

我们可以看出, 电子在 x 被记录, 同时光子被 D_1 探测, 应该包括两个事件, 第一个事件是电子从缝 1 到达 x , 同时光子被缝 1 处的电子散射, 被 D_1 探测, 这个过程的概率幅度为:

$$\langle xD_1 | SP \rangle_1 = \alpha_1 \beta_1,$$

第二个事件是电子从缝 2 到 x 同时光子被缝 2 的电子散射, 被 D_1 探测, 这个概率幅度为:

$$\langle xD_1 | SP \rangle_2 = \alpha_2 \beta_2.$$

因此电子在 x 被记录, 同时光子被 D_1 探测的概率幅度为:

$$\langle xD_1 | SP \rangle = \alpha_1 \beta_1 + \alpha_2 \beta_2$$

同理电子在 x 被记录, 同时光子被 D_2 探测的概率幅度为:

$$\langle xD_2 | SP \rangle = \alpha_1 \beta_2 + \alpha_2 \beta_1$$

因此电子在 x 被记录, 不管被哪个探测器被记录的概率为:

$$\begin{aligned} |\langle x | S \rangle|^2 &= |\langle xD_1 | SP \rangle|^2 + |\langle xD_2 | SP \rangle|^2 \\ &= (\alpha_1 \beta_1 + \alpha_2 \beta_2) (\alpha_1 \beta_1 + \alpha_2 \beta_2)^* + (\alpha_1 \beta_2 + \alpha_2 \beta_1) (\alpha_1 \beta_2 + \alpha_2 \beta_1)^* \\ &= |\alpha_1|^2 |\beta_1|^2 + |\alpha_2|^2 |\beta_2|^2 + \alpha_1 \beta_1 \alpha_2^* \beta_2^* + \alpha_2 \beta_2 \alpha_1^* \beta_1^* \\ &\quad + |\alpha_1|^2 |\beta_2|^2 + |\alpha_2|^2 |\beta_1|^2 + \alpha_1 \beta_2 \alpha_2^* \beta_1^* + \alpha_1^* \beta_2^* \alpha_2 \beta_1 \end{aligned}$$

当我们用光能分辨电子是从哪个狭缝射出时, 也就是要求: 光源发出的光经过狭缝 1 处的电子散射时只能够被探测器 D_1 接收, 不能被探测器 D_2 接收,

光源发射的光子被缝 2 处的电子散射时只能够被 D_2 接收, 不能够被 D_1 接收, 也就是 $\beta_2 \rightarrow 0$ 。

因此电子在 x 被记录的概率为:

$$|\langle x | S \rangle|^2 = |\beta_1|^2 (|\alpha_1|^2 + |\alpha_2|^2)$$

此时干涉项消失, 不再会有干涉条纹出现

10. 假设体系的势场与时间无关, 波函数可以分解为各个本征态的叠加

$$\psi(x, t) = \sum_n c_n u_n(x) \exp\left(-i \frac{E_n}{\hbar} t\right)$$

证明体系的哈密顿算符和能量算符满足如下关系:

$$\langle \hat{H} \rangle = \langle \hat{E} \rangle = \sum_n |c_n|^2 E_n$$

证明:

$$\begin{aligned}
\langle \hat{H} \rangle &= \int \psi^*(x, t) \hat{H} \psi(x, t) dx \\
&= \int \sum_m c_m^* u_m^*(x) \exp\left(i \frac{E_m}{\hbar} t\right) \hat{H} \sum_n c_n u_n(x) \exp\left(-i \frac{E_n}{\hbar} t\right) dx \\
&= \int \sum_m c_m^* u_m^*(x) \exp\left(i \frac{E_m}{\hbar} t\right) \sum_n c_n E_n u_n(x) \exp\left(-i \frac{E_n}{\hbar} t\right) dx \\
&= \sum_n \sum_m E_n c_n c_m^* u_m^*(x) \exp\left(i \frac{E_m - E_n}{\hbar} t\right) \int u_m^*(x) u_n(x) dx \\
&= \sum_n \sum_m E_n c_n c_m^* u_m^*(x) \exp\left(i \frac{E_m - E_n}{\hbar} t\right) \delta_{mn} \\
&= \sum_n |c_n|^2 E_n
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
\langle \hat{E} \rangle &= \int \psi^*(x, t) \left(i \hbar \frac{\partial}{\partial t} \right) \psi(x, t) dx \\
&= \int \sum_m c_m^* u_m^*(x) \exp\left(i \frac{E_m}{\hbar} t\right) \left(i \hbar \frac{\partial}{\partial t} \right) \sum_n c_n u_n(x) \exp\left(-i \frac{E_n}{\hbar} t\right) dx \\
&= \int \sum_m c_m^* u_m^*(x) \exp\left(i \frac{E_m}{\hbar} t\right) E_n \sum_n c_n u_n(x) \exp\left(-i \frac{E_n}{\hbar} t\right) dx \\
&= \sum_n |c_n|^2 E_n
\end{aligned}$$

11. 在一维无限深势阱中, 势阱内 $0 \leq x \leq a$, $V(x) = 0$, 其余位置势能函数为无穷大, 如果已知粒子的波函数在初始时刻 $\psi(x, 0) = Ax(a - x)$, 求
1. 归一化常数 A
 2. 任意时刻 t 的波函数 $\psi(x, t)$ 。

解答:

$$\int_0^a (Ax(a - x))^2 dx = A^2 \frac{a^5}{30} = 1 \Rightarrow A = \sqrt{\frac{30}{a^5}}$$

由势阱内的一维定态薛定谔方程:

$$\left(-\frac{\hbar^2}{2m} \frac{d^2}{dx^2} \right) \psi(x) = E \psi(x)$$

令 $k = \sqrt{\frac{2mE}{\hbar^2}}$, 方程的通解为: $\psi(x) = A \sin(kx) + B \cos(kx)$

由边界条件 $\psi(0) = 0$, 可知 $B = 0$, $\psi(a) = 0$, 可知, $k = \frac{n\pi}{a}$ 。

由于波函数是归一化的, 由此可得:

$$\psi_n(x) = \sqrt{\frac{2}{a}} \sin\left(\frac{n\pi}{a} x\right)$$

$$E_n = \frac{n^2 \pi^2 \hbar^2}{2ma^2}$$

$$\psi(x, t) = \sum_n c_n \psi_n(x) \exp\left(-i \frac{E_n}{\hbar} t\right)$$

$$c_n = \int \psi_n^*(x) \psi(x, 0) dx$$

$$\text{因此: } \psi(x, t) = \sqrt{\frac{30}{a}} \left(\frac{2}{\pi}\right)^3 \sum_{n=1,3,5,7,\dots} \frac{1}{n^3} \sin\left(\frac{n\pi x}{a}\right) \exp\left(-i \frac{n^2 \pi^2 \hbar}{2ma^2} t\right)$$

12. 1) 写出位置算符 x 的本征值和本征函数

2) 写出动量算符 $-i\hbar \frac{d}{dx}$ 的本征值和本征函数

解答:

由于: $x\delta(x-x_0) = x_0\delta(x-x_0)$

位置算符 x 的本征值是 x_0 处的坐标, 其本征函数是一个冲击函数:

$$\delta(x-x_0)$$

设动量算符的本征函数是 $f(x)$, 根据本征函数的定义为:

$$-i\hbar \frac{df(x)}{dx} = p_x f(x)$$

因此有:

$$\frac{df(x)}{f(x)} = i \frac{p_x}{\hbar} dx$$

因此:

$$f(x) = C \exp\left(i \frac{p_x}{\hbar} x\right)$$

本征函数具有归一化的特点:

$$\begin{aligned} 1 &= |C|^2 \int \exp\left(i \frac{p_x - p'_x}{\hbar} x\right) dx \\ &= |C|^2 \hbar \int \exp\left(i \frac{p_x - p'_x}{\hbar} x\right) d\left(\frac{x}{\hbar}\right) \end{aligned}$$

做变量代换: $x_1 = \frac{x}{\hbar}$, 因此有

$$\begin{aligned} 1 &= |C|^2 \hbar \int \exp\left(i (p_x - p'_x) x_1\right) dx_1 \\ &= 2\pi |C|^2 \hbar \end{aligned}$$

因此

$$C = \frac{1}{\sqrt{2\pi\hbar}}$$

动量算符的本征值是粒子的动量，本征函数是一个复指数函数：

$$\frac{1}{\sqrt{2\pi\hbar}} \exp\left(i\frac{p_x}{\hbar}x\right)$$

13. 一维无限深势阱中坐标算符和动量算符在能量表象中的矩阵元

解答：

一维无限深势阱中，本征函数为 $u_n(x) = \sqrt{\frac{2}{a}} \sin\left(\frac{n\pi}{a}x\right)$

坐标算符的对角元：

$$\begin{aligned} x_{nn} &= \int_0^a \frac{2}{a} \sin\left(\frac{n\pi}{a}x\right) x \sin\left(\frac{n\pi}{a}x\right) dx \\ &= \frac{2}{a} \int_0^a x \sin^2\left(\frac{n\pi}{a}x\right) dx = \frac{a}{2} \end{aligned}$$

当 $m \neq n$ 时

$$\begin{aligned} x_{mn} &= \int_0^a \frac{2}{a} \sin\left(\frac{m\pi}{a}x\right) x \sin\left(\frac{n\pi}{a}x\right) dx \\ &= \frac{1}{a} \int_0^a x \left[\cos\left(\frac{m-n}{a}\pi x\right) - \cos\left(\frac{m+n}{a}\pi x\right) \right] dx \\ &= \frac{1}{a} \left[\left(\frac{a^2}{(m-n)^2 \pi^2} \cos\left(\frac{m-n}{a}\pi x\right) + \frac{ax}{(m-n)\pi} \sin\left(\frac{m-n}{a}\pi x\right) \right) \right]_0^a \\ &\quad - \left(\frac{a^2}{(m+n)^2 \pi^2} \cos\left(\frac{m+n}{a}\pi x\right) + \frac{ax}{(m+n)\pi} \sin\left(\frac{m+n}{a}\pi x\right) \right) \Big|_0^a \\ &= \frac{a}{\pi^2} [(-1)^{m-n} - 1] \left[\frac{1}{(m-n)^2} - \frac{1}{(m+n)^2} \right] \\ &= \frac{a}{\pi^2} \frac{4mn}{(m^2 - n^2)^2} [(-1)^{m-n} - 1] \end{aligned}$$

动量算符的对角元为：

$$\begin{aligned}
p_{nn} &= \int u_n^*(x) \left(-i\hbar \frac{d}{dx} \right) u_n(x) dx \\
&= -i\hbar \int \frac{2}{a} \sin\left(\frac{n\pi}{a}x\right) \left(\frac{d}{dx} \right) \sin\left(\frac{n\pi}{a}x\right) dx \\
&= -i\hbar \frac{2n\pi}{a^2} \int_0^a \sin\left(\frac{n\pi}{a}x\right) \cos\left(\frac{n\pi}{a}x\right) dx \\
&= -i\hbar \frac{n\pi}{a^2} \int_0^a \sin\left(\frac{2n\pi}{a}x\right) dx \\
&= i\hbar \frac{n\pi}{a^2} \frac{a}{2n\pi} \int_0^a d\cos\left(\frac{2n\pi}{a}x\right) \\
&= i\hbar \frac{1}{2a} \cos\left(\frac{2n\pi}{a}x\right) \Big|_0^a = 0
\end{aligned}$$

动量算符的非对角元为：

$$\begin{aligned}
p_{mn} &= \int u_m^*(x) \left(-i\hbar \frac{d}{dx} \right) u_n(x) dx \\
&= -i\hbar \int \frac{2}{a} \sin\left(\frac{m\pi}{a}x\right) \left(\frac{d}{dx} \right) \sin\left(\frac{n\pi}{a}x\right) dx \\
&= -i\hbar \frac{2n\pi}{a^2} \int_0^a \sin\left(\frac{m\pi}{a}x\right) \cos\left(\frac{n\pi}{a}x\right) dx \\
&= -i\hbar \frac{n\pi}{a^2} \left[\int_0^a \sin\left(\frac{m+n}{a}\pi x\right) + \sin\left(\frac{m-n}{a}\pi x\right) \right] dx \\
&= i\hbar \frac{n\pi}{a^2} \left[\frac{a}{(m+n)\pi} \cos\left(\frac{m+n}{a}\pi x\right) + \frac{a}{(m-n)\pi} \cos\left(\frac{m-n}{a}\pi x\right) \right] \Big|_0^a \\
&= i\hbar \frac{n}{a} \left[\frac{1}{(m+n)} + \frac{1}{(m-n)} \right] [(-1)^{m-n} - 1] \\
&= \frac{i2mn\hbar}{a(m^2 - n^2)} [(-1)^{m-n} - 1]
\end{aligned}$$

14. 在动量表象中，角动量算符 L_x 的矩阵元。

解答：

动量算符的本征函数为：

$$\psi_p(r) = \frac{1}{(\sqrt{2\pi\hbar})^3} \exp\left(\frac{i}{\hbar} \vec{p} \cdot \vec{r}\right)$$

其中 $\vec{p} \cdot \vec{r} = p_x x + p_y y + p_z z$

角动量算符 \hat{L}_x 的表达式为 $\hat{L}_x = -i\hbar \left(y \frac{\partial}{\partial z} - z \frac{\partial}{\partial y} \right)$

因此其矩阵元可以表示为如下的积分：

$$\begin{aligned}
(\hat{L}_x)_{p_1 p} &= \int \psi_{p_1}^* \hat{L}_x \psi_p dV \\
&= \int \frac{1}{(\sqrt{2\pi\hbar})^3} \exp\left(-\frac{i}{\hbar} \vec{p}_1 \cdot \vec{r}\right) \\
&\quad \times \left(-i\hbar \left(y \frac{\partial}{\partial z} - z \frac{\partial}{\partial y}\right)\right) \frac{1}{(\sqrt{2\pi\hbar})^3} \exp\left(\frac{i}{\hbar} \vec{p} \cdot \vec{r}\right) dV \\
&= \frac{1}{(2\pi\hbar)^3} \int \exp\left(-\frac{i}{\hbar} \vec{p}_1 \cdot \vec{r}\right) \\
&\quad \times \left(-i\hbar \left(y \frac{\partial}{\partial z} \exp\left(\frac{i}{\hbar} \vec{p} \cdot \vec{r}\right) - z \frac{\partial}{\partial y} \exp\left(\frac{i}{\hbar} \vec{p} \cdot \vec{r}\right)\right)\right) dV \\
&= \frac{1}{(2\pi\hbar)^3} \int \exp\left(-\frac{i}{\hbar} \vec{p}_1 \cdot \vec{r}\right) \\
&\quad \times \left(-i\hbar \left(y \left(\frac{i}{\hbar}\right) p_z \exp\left(\frac{i}{\hbar} \vec{p} \cdot \vec{r}\right) - z \left(\frac{i}{\hbar}\right) p_y \exp\left(\frac{i}{\hbar} \vec{p} \cdot \vec{r}\right)\right)\right) dV \\
&= \frac{1}{(2\pi\hbar)^3} \int \exp\left(-\frac{i}{\hbar} \vec{p}_1 \cdot \vec{r}\right) (y p_z - z p_y) \exp\left(\frac{i}{\hbar} \vec{p} \cdot \vec{r}\right) dV
\end{aligned}$$

注意到：

$$\begin{aligned}
\frac{\partial}{\partial p_y} \exp\left(\frac{i}{\hbar} \vec{p} \cdot \vec{r}\right) &= \frac{i}{\hbar} y \exp\left(\frac{i}{\hbar} \vec{p} \cdot \vec{r}\right) \\
\Rightarrow y \exp\left(\frac{i}{\hbar} \vec{p} \cdot \vec{r}\right) &= -i\hbar \frac{\partial}{\partial p_y} \exp\left(\frac{i}{\hbar} \vec{p} \cdot \vec{r}\right)
\end{aligned}$$

同理： $z \exp\left(\frac{i}{\hbar} \vec{p} \cdot \vec{r}\right) = -i\hbar \frac{\partial}{\partial p_z} \exp\left(\frac{i}{\hbar} \vec{p} \cdot \vec{r}\right)$

因此有：

$$\begin{aligned}
(\hat{L}_x)_{p_1 p} &= \frac{1}{(2\pi\hbar)^3} \int \exp\left(-\frac{i}{\hbar} \vec{p}_1 \cdot \vec{r}\right) (y p_z - z p_y) \\
&\quad \times \exp\left(\frac{i}{\hbar} \vec{p} \cdot \vec{r}\right) dV \\
&= \frac{(-i\hbar)}{(2\pi\hbar)^3} \int \exp\left(-\frac{i}{\hbar} \vec{p}_1 \cdot \vec{r}\right) \\
&\quad \times \left(\frac{\partial}{\partial p_y} p_z - \frac{\partial}{\partial p_z} p_y\right) \exp\left(\frac{i}{\hbar} \vec{p} \cdot \vec{r}\right) dV \\
&= (-i\hbar) \left(p_z \frac{\partial}{\partial p_y} - p_y \frac{\partial}{\partial p_z}\right) \\
&\quad \times \left(\frac{1}{(2\pi\hbar)^3} \int \exp\left(-\frac{i}{\hbar} \vec{p}_1 \cdot \vec{r}\right) \exp\left(\frac{i}{\hbar} \vec{p} \cdot \vec{r}\right) dV\right)
\end{aligned}$$

由正交归一性可以知道：

$$\begin{aligned} & \frac{1}{(2\pi\hbar)^3} \int \exp\left(-\frac{i}{\hbar} \vec{p}_1 \cdot \vec{r}\right) \exp\left(\frac{i}{\hbar} \vec{p} \cdot \vec{r}\right) dV \\ &= \delta(\vec{p} - \vec{p}_1) \end{aligned}$$

因此：

$$\left(\hat{L}_x\right)_{p_1 p} = (-i\hbar) \left(p_z \frac{\partial}{\partial p_y} - p_y \frac{\partial}{\partial p_z}\right) \delta(\vec{p} - \vec{p}_1)$$

15. 已知在 Q 表象中，态矢为 ψ ，一个力学量 F 在 Q 表象中矩阵为 F_Q ，求该力学量 F 在自身表象中，处于各个本征态的概率。

解答：

力学量 F 在 Q 表象下的平均值可以表示为： $\bar{F} = \psi^H F_Q \psi$ ，

那么该力学量 F 在其自身表象下，平均值可以表示为 $\bar{F} = \psi_F^H F_F \psi_F$ ，

ψ_F 是在 F 表象下的态矢，由于力学量是处于自身的表象中，因此矩阵 F_F 是一个对角阵，对角线上的元素是力学量 F 的本征值。

因此，我们可以将 F_Q 对角化， F_Q 可以表示为： $F_Q = U \Lambda U^H$ ，

矩阵 U 是由 F_Q 的本征值对应的本征向量张成的矩阵，该矩阵的列向量都是正交归一的。

Λ 是一个对角阵，对角线的元素就是 F_Q 的本征值，也就是力学量 F 在其自身表象中的本征值，因此有：

$$\bar{F} = \psi^H F_Q \psi = \psi^H U \Lambda U^H \psi = \psi^H U F_F U^H \psi = \psi_F^H F_F \psi_F$$

此时有： $\psi_F = U^H \psi$ ，

因此， $U^H \psi$ 是一个列向量，此时列向量元素的模平方就是该力学量在自身表象中，处于各个本征态的概率。

16. 已知角动量算符的矩阵为：

$$L_x = \frac{\hbar\sqrt{2}}{2} \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

求角动量算符在自身表象下的矩阵表示：。

算符的本征值方程为：

$$\frac{\hbar\sqrt{2}}{2} \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \psi = \lambda \psi$$

$$\lambda = \frac{\hbar\sqrt{2}}{2} \lambda_1$$

$$\begin{vmatrix} -\lambda_1 & 1 & 0 \\ 1 & -\lambda_1 & 1 \\ 0 & 1 & -\lambda_1 \end{vmatrix} = (-\lambda_1)^3 + 2\lambda_1 = 0$$

$$\lambda_{1,1} = 0 \quad \lambda_{1,2} = \sqrt{2} \quad \lambda_{1,3} = -\sqrt{2}$$

因此:

$$\lambda = 0, \quad \lambda = \hbar, \quad \lambda = -\hbar$$

因此: 角动量算符在自身表象下的矩阵表示为:

$$\begin{aligned} & \frac{\hbar\sqrt{2}}{2} \begin{pmatrix} 1/\sqrt{2} & 0 & -1/\sqrt{2} \\ 1/2 & \sqrt{2}/2 & 1/2 \\ -1/2 & \sqrt{2}/2 & -1/2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1/\sqrt{2} & 1/2 & -1/2 \\ 0 & \sqrt{2}/2 & \sqrt{2}/2 \\ -1/\sqrt{2} & 1/2 & -1/2 \end{pmatrix} \\ &= \frac{\hbar\sqrt{2}}{2} \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ \sqrt{2}/2 & 1 & \sqrt{2}/2 \\ \sqrt{2}/2 & -1 & \sqrt{2}/2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1/\sqrt{2} & 1/2 & -1/2 \\ 0 & \sqrt{2}/2 & \sqrt{2}/2 \\ -1/\sqrt{2} & 1/2 & -1/2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & \hbar & 0 \\ 0 & 0 & -\hbar \end{pmatrix} \end{aligned}$$

也可以直接根据本征值写出矩阵表达式:

$$\begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & \hbar & 0 \\ 0 & 0 & -\hbar \end{pmatrix} \quad \text{或} \quad \begin{pmatrix} -\hbar & 0 & 0 \\ 0 & \hbar & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \quad \text{或} \quad \begin{pmatrix} \hbar & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -\hbar \end{pmatrix}$$

17. 已知态矢 $|\psi\rangle = \sum_n \exp\left(-\frac{1}{2}|\alpha|^2\right) \frac{\alpha^n}{\sqrt{n!}} |n\rangle$, 求投影算符 $|k\rangle\langle k|$ 的平均值, 其中 α 是复数。

$$\begin{aligned} \langle k|\psi\rangle &= \sum_n \exp\left(-\frac{1}{2}|\alpha|^2\right) \frac{\alpha^n}{\sqrt{n!}} \langle k|n\rangle \\ &= \sum_n \exp\left(-\frac{1}{2}|\alpha|^2\right) \frac{\alpha^n}{\sqrt{n!}} \delta_{kn} = \exp\left(-\frac{1}{2}|\alpha|^2\right) \frac{\alpha^k}{\sqrt{k!}} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \langle\psi|k\rangle\langle k|\psi\rangle &= \exp\left(-\frac{1}{2}|\alpha|^2\right) \frac{(\alpha^*)^k}{\sqrt{k!}} \exp\left(-\frac{1}{2}|\alpha|^2\right) \frac{\alpha^k}{\sqrt{k!}} \\ &= \exp(-|\alpha|^2) \frac{|\alpha|^{2k}}{k!} \end{aligned}$$

18. 将下列公式用狄拉克符号表示

- 1) $F\left(x, i\hbar\frac{\partial}{\partial x}\right)\psi(x, t) = \Phi(x, t)$
- 2) $i\hbar\frac{\partial}{\partial t}\psi(x, t) = H\left(x, -i\hbar\frac{\partial}{\partial x}\right)\psi(x, t)$
- 3) $H\left(x, -i\hbar\frac{\partial}{\partial x}\right)u_n(x) = E_n u_n(x)$
- 4) $\int u_m^*(x)u_n(x)dx = \delta_{mn}$

$$5) \psi(x, t) = \sum_n a_n(t) u_n(x)$$

解答

$$(1) F(x, i\hbar \frac{\partial}{\partial x}) \psi(x, t) = \Phi(x, t)$$

$$\langle x|F|\psi\rangle = \langle x|\Phi\rangle \quad \text{或} \quad F|\psi\rangle = |\Phi\rangle$$

$$(2) i\hbar \frac{\partial}{\partial t} \psi(x, t) = H(x, -i\hbar \frac{\partial}{\partial x}) \psi(x, t)$$

$$i\hbar \frac{\partial}{\partial t} \langle x|\psi\rangle = \langle x|H|\psi\rangle \quad \text{或} \quad i\hbar \frac{\partial}{\partial t} |\psi\rangle = H|\psi\rangle$$

$$(3) H(x, -i\hbar \frac{\partial}{\partial x}) u_n(x) = E_n u_n(x)$$

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

$$(4) \int u_m^*(x) u_n(x) dx = \delta_{mn}$$

$$\langle n|m\rangle = \delta_{nm}$$

$$(5) \psi(x, t) = \sum_n a_n(t) u_n(x)$$

$$|\psi\rangle = \sum_n a_n |n\rangle = \sum_n |n\rangle \langle n|\psi\rangle$$

或者在位置表象中:

$$\langle x|\psi\rangle = \sum_n \langle x|n\rangle \langle n|\psi\rangle$$

19. 已知一个算符 \hat{F} 在 A 表象中的矩阵表示为 F^a , 在 B 表象中的矩阵表示为 F^b , 求 A 表象和 B 表象的转换矩阵 S 。

解答:

表象变换不改变算符的特征值, 因此将 F^a 和 F^b 对角化后, 对应的是同一个对角阵:

因此有:

$$\Lambda = A^H F^a A$$

$$\Lambda = B^H F^b B$$

其中 A 和 B 是将 F^a 和 F^b 对角化的酉矩阵, 当 F^a 和 F^b 为已知时, A 和 B 可以由 F^a 和 F^b 的特征向量决定。

算符在 A 表象和 B 表象中的矩阵表示有如下关系:

$$F^b = S^H F^a S$$

从上面的描述可知：

$$B^H F^b B = A^H F^a A$$

因此有：

$$F^b = B A^H F^a A B^H$$

故而：

$$S = A B^H$$