AL AVE

並追演算子と運動量演算子

重進演集子介(a)によって介(a) /x>= /x+ a>
とかるとする。

このとき 个(A)ねコニタリー(日午での) = 十一(A)をもつのでコニタリー海男子である。

コニタツー演算みで変換される前後では石重率13保存される。

(ミュロ月) あえユニマリー) 実第4を $\hat{U} \ge U$ 、 $\hat{U} \mid \phi \rangle = |\phi'\rangle \ge 23$ 。 $\langle \phi' \mid \phi' \rangle = \langle \phi \mid \hat{U}^{\dagger} \hat{U} \mid \phi \rangle = \langle \phi \mid \hat{U}^{-1} \hat{U} \mid \phi \rangle = \langle \phi \mid \phi \rangle_{\parallel}$ $\hat{T}(\alpha) = (\hat{T}(\alpha\alpha))^{N}$ 、 $\Delta \alpha = \frac{\alpha}{N}$ のよう力 無限人重進 を考える。

C 古典量でかた演算子户、食をごのように対応 せせるか(演算于順序の問題) C Q-川原序 $\chi^m p^n \Rightarrow (\hat{Q}^m \hat{p}^n)^{(r)}$ $= (i + \frac{2}{2\pi})^m \left(\exp \left[\left(\frac{1}{2} + \alpha \right) - \frac{i \pi \hat{F}}{4} \right] \hat{Q}^m \exp \left[\left(\frac{1}{2} - \alpha \right) - \frac{i \pi \hat{F}}{4} \right] \right)$ マニーラととまと、 xmpn => ôn pn 4= 12 ととみと xrpn => pnam み=の(ワイル川東原)ととると、 zmpn > (Qmpn) = (it =) " (e in /2 0 0 e in /2 t)).

有限の主進演算子は指数関数を用いて f(a) = 影响(f- 等 小)~ = exp[- 编] と書ける。 状態の時間変化 CC C 時間推進演算升を①(た,た。)とかき C ひ(せ、な)/王(な)> - /王(せ)>が成り立つとする。 CE U(t, t.) = O(t, tn-1) ... Û(t, t;-1) ... Û(t, t.) (CE $(t_j = t_{j-1} + \delta t, \delta t = \frac{t - t_0}{k})$ 05 のように無限小時間推進を考える。 1 1 無限小時間抱進の母関教は日だかか 0 $\hat{U}(t_i, t_{i-1}) = \hat{I} - \frac{1}{2} st \hat{H}(t_i)$ 0 とすべ ハミルトニアンドはエルミートは異常子だかか 0 (りがユニタリー性をもりことはす(でた分別る。 6 よれ有限の時間推進は 0 Û(t,to) = lim (Î - jot Ĥ(tn)) ... (Î - jot Ĥ(t,)) と書ける。 |王(t+ot) > = (Î- デ at Ĥ(P, d; t)) |王(t) > を変形にて if $\frac{|\Psi(t+\Delta t)\rangle - |\Psi(t)\rangle}{\Delta t} = \hat{H}(\hat{P}, \hat{Q}; t) |\Psi(t)\rangle$ はそのとろれは、は、計(E(t))= A(F,色;も)1年(も) 「シュレーティンが一方程す

Scanned by CamScanner

(

(

一方、状態性的)は時間推進に去。2 (IE(t)) = Lim (Î - it A)" / IE(0)) = exp[- it A] / I (0) 7 寝算子Aの其月待他力 (主(t) | A |王(t) > = < F(0) | e + A e + / F(0) > (ÂH(t)=e^{ith}Ae^{-ith}, 1至10)>=1至7Hをすれた) = K I AH(t) / F >H AH(t)を行文分して dAult) = DÂNH) + iH et A e th ith eth A e th A e th = $\frac{\partial \hat{A}_{H}(t)}{\partial t} - \frac{i}{t} [\hat{A}_{H}(t), \hat{H}]$ it dÂH(t) = it DÂH(t) + [ÂH(t), A] ÂHH)が陽にせに依存しわいてき it dAHH) = [AHH), A] (ハイセンイ・ルク・オチ星寸)

TOKETO CONTENEAR ARREST EMPERIMENTATION

0 至(t. R) = 〈R I Û(t.t.) /王(t.)〉 0 = \[d^2 x_o \(x | \hat{U}(t, t_o) | x_o \ \X_o | \frac{Y}{T}(t_o) \) 0 = \int d 7 \mathbb{Z}_0 \ \(\lambda , \times ; t , t . \) \(\frac{1}{2} \lambda (t_0 , \times 0) \) C とする。このK(X,X0; t, t.) = (X/0(+,t0)/X0) をアインマン核をいう。 G (t, t.) # it 2 (t, t.) = H(t) ((t, t.) を満たること (\vec{step}) $((\vec{t}+\delta t,t_0)) = \hat{O}(t+\delta t,t) \hat{O}(t,t_0)$ 00 $= \left(\hat{I} - \frac{i}{t} \Delta t \hat{H}(t)\right) \hat{U}(t, t_0)$ $\rightarrow (t + \hat{U}(t+\delta t,t) - \hat{U}(t,t)) = \hat{H}(t) \hat{U}(t,t)$ at torghis it of Û(t, to) = Ĥ(t)Û(t, t.) h (を用いると、ファインマンオ多は it = K(x,x,; t, t,) = Ĥ(-it V, x; t) K(x,x,; t,t,) € とカンシュレーティッカー3程可をレ南たる

the continue of the continue o

6

- 3. (t,t)(t',t)= (t,t)であることを 用1172. Jdx K(x,x'; t,t') K(x',x; t',t)=K(x,x; t,t) がなり立りことが分りる。 Û(t, to) = lin (Î - = st Ĥ(tn)) ... (Î - = st Ĥ(tn)) であるかか K(x, xo; t, to) = lin (x) (Î- = ot Ĥ(th)). (Î-= otĤ(th)) / (ĵ-= otĤ(th)) / (ĵ 日月時間に依らなければ、指奏又置多又を用いて K(X, X0; T) = (X) exp[- iT A] | X0) (T=t-to) ここで (x/exp[- [A] 1x0) = [d]p (x1p)<p[exp[-+TH(P)] |x0) = \[\id 1 \mathread \text{P} \left[- \frac{1}{5} \tag{TH(P)} \right] \(\times \text{P} \right] \times \text{P} \right] \(\times \text{P} \right] \times \text{P} \] Justie ex [fp. x] Trassis exp[-fp.x.] $= \int \frac{d^3p}{(2\pi t)^3} \exp\left[\frac{i}{5}p \cdot (x-x_0)\right] \exp\left[-\frac{i}{5}TH(p)\right]$ $= \int \frac{d^{3}P}{(2\pi \pm)^{2}} \exp \left[\frac{\partial}{\partial x} \left(\frac{\partial}{\partial x} \cdot \partial x - TH(P) \right) \right] \left(\partial x = x - x_{0} \right)$ $K(x,x,T) = \int \frac{d^3p}{(2\pi t)^3} \exp\left[\frac{i}{t} \{P \cdot \Delta x - TH(P)\}\right]$

具体例:自由来立于
$$\hat{H} = \frac{p^{2}}{2m} \notin \mathcal{H} \lambda L^{2}$$

$$k(3x;T) = \int \frac{d^{3}p}{(2\pi t)^{3}} \exp\left[\frac{i}{t} \left[p \cdot 4x - T \frac{p^{2}}{2m}\right]\right]$$

$$7 l x l_{1} x l_{2} x l_{2}$$

$$\int_{L_{1}}^{\infty} dx \exp\left[-i lq | x^{2} + i lp | x\right] = \int \frac{\pi}{i lq l} \exp\left[i \frac{|p|^{2}}{4 lq l}\right]$$

$$l = 7 l_{1} \mathcal{I} \quad \alpha \to \frac{T}{2m t}, \quad |p| \to \frac{dx_{1}}{t} \quad (j = 1, 2, 3) \quad (72).$$

$$k(3x;T) = \left(\frac{m}{2\pi i t}\right)^{\frac{7}{2}} \exp\left[\frac{i m}{2t} (6x)^{2}\right]$$

$$\frac{\hbar}{p} B f \ 2 l_{1} y$$