

# 1 Гармонический осциллятор

## 1.1 Усреднение импульса — полное усреднение градиента

$$|g_k\rangle = N \exp \left( \frac{1}{\hbar} \left( -\frac{1}{2} m \omega (x - q_k)^2 + i \langle p \rangle x \right) \right) = \exp \left( \frac{1}{\hbar} \left( -\frac{1}{2} m \omega x^2 + \xi_k x + \eta_k \right) \right)$$

$$\xi_k = m \omega q_k + i \langle p \rangle, \eta_k = \hbar \ln N - \frac{1}{2} m \omega q_k^2$$

$$\dot{\xi}_k = m \omega \dot{q}_k + i \langle \dot{p} \rangle = \omega \langle p \rangle - i \left\langle \frac{dV}{dx} \right\rangle$$

$$\left\langle \frac{dV}{dx} \right\rangle = m \omega^2 \langle x \rangle = \sum_{m,k} D_m^* D_k \langle g_m | x | g_k \rangle = \sum_{m,k} D_m^* D_k \mathbb{S}_{mk} \frac{q_m + q_k}{2}$$

$$\dot{\eta}_k = -m \omega q_k \dot{q}_k = -\omega q_k \langle p \rangle$$

$$\mathbb{S}_{mk} = \sqrt{\frac{\hbar \pi}{m \omega}} \exp \left( \frac{1}{\hbar} \left( \frac{(m \omega q_k + m \omega q_m)^2}{4 m \omega} + 2 \hbar \ln N - \frac{1}{2} m \omega (q_k^2 + q_m^2) \right) \right) =$$

$$= \exp \left( \frac{1}{\hbar} \left( \frac{1}{4} m \omega (q_m + q_k)^2 - \frac{1}{2} m \omega (q_m^2 + q_k^2) \right) \right) =$$

$$= \exp \left( -\frac{m \omega}{4 \hbar} (q_m - q_k)^2 \right)$$

$$\langle g_m | x | g_k \rangle = \frac{q_m + q_k}{2} \mathbb{S}_{mk}$$

$$\langle g_m | x^2 | g_k \rangle = \left( \frac{\hbar}{2 m \omega} + \left( \frac{q_m + q_k}{2} \right)^2 \right) \mathbb{S}_{mk}$$

$$\tau_{mk} = \langle g_m | \dot{g}_k \rangle = \frac{1}{\hbar} \left( \dot{\eta}_k + \dot{\xi}_k \frac{(q_k + q_m)}{2} \right) \mathbb{S}_{mk} =$$

$$= \frac{1}{\hbar} \left( -\omega q_k \langle p \rangle + \frac{1}{2} (\omega \langle p \rangle - i m \omega^2 \langle x \rangle) (q_m + q_k) \right) \mathbb{S}_{mk} =$$

$$= \frac{1}{\hbar} \left( \frac{1}{2} \omega \langle p \rangle (q_m - q_k) - \frac{i}{2} m \omega^2 \langle x \rangle (q_m + q_k) \right) \mathbb{S}_{mk}$$

$$\mathbb{H}_{mk} = \left( \frac{\hbar \omega}{2} + \frac{(m \omega q_m - i \langle p \rangle)(m \omega q_k + i \langle p \rangle)}{2 m} \right) \mathbb{S}_{mk} =$$

$$= \left( \frac{\hbar \omega}{2} + \frac{1}{2} m \omega^2 q_m q_k + \frac{\langle p \rangle^2}{2 m} + \frac{i}{2} \omega \langle p \rangle (q_m - q_k) \right) \mathbb{S}_{mk}$$

$$\mathbb{H}_{mk} - i\hbar\tau_{mk} = \left( \frac{\hbar\omega}{2} + \frac{1}{2}m\omega^2(q_m q_k - \langle x \rangle (q_m + q_k)) + \frac{\langle p \rangle^2}{2m} \right) \mathbb{S}_{mk}$$

Таким образом, матрица  $\mathbb{H} - i\hbar\tau$  действительна.

$$\dot{\vec{D}} = -\frac{i}{\hbar}\mathbb{S}^{-1}(\mathbb{H} - i\hbar\tau)\vec{D}$$

$$\langle \Psi | \Psi \rangle = \vec{D}^\dagger \mathbb{S} \vec{D}, \quad \frac{d}{dt} \langle \Psi | \Psi \rangle = 2\text{Re}(\vec{D}^\dagger \mathbb{S} \dot{\vec{D}}) + \vec{D}^\dagger \dot{\mathbb{S}} \vec{D}$$

$$\vec{D}^\dagger \mathbb{S} \dot{\vec{D}} = -\frac{i}{\hbar} \vec{D}^\dagger \mathbb{S} \mathbb{S}^{-1} (\mathbb{H} - i\hbar\tau) \vec{D} = -\frac{i}{\hbar} \vec{D}^\dagger (\mathbb{H} - i\hbar\tau) \vec{D}$$

Так как  $(\mathbb{H} - i\hbar\tau)$  действительна, то  $\vec{D}^\dagger \mathbb{S} \dot{\vec{D}}$  — чисто мнимое число, а его действительная часть = 0.

$$\begin{aligned} \dot{\mathbb{S}}_{mk} &= \langle \dot{g}_m | g_k \rangle + \langle g_m | \dot{g}_k \rangle = \\ &= \frac{1}{\hbar} \mathbb{S}_{mk} \left( \dot{\eta}_m^* + \dot{\eta}_k + \frac{1}{2}(\dot{\xi}_m^* + \dot{\xi}_k)(q_m + q_k) \right) = \\ &= \frac{1}{\hbar} \mathbb{S}_{mk} (-\omega \langle p \rangle (q_m + q_k) + \omega \langle p \rangle (q_m + q_k)) = 0 \end{aligned}$$

Тогда  $\frac{d}{dt} \langle \Psi | \Psi \rangle = 0$

## 1.2 Средний импульс — локальное усреднение градиента

$$|g_k\rangle = N \exp \left( \frac{1}{\hbar} \left( -\frac{1}{2}m\omega(x - q_k)^2 + i\langle p \rangle x \right) \right) = \exp \left( \frac{1}{\hbar} \left( -\frac{1}{2}m\omega x^2 + \xi_k x + \eta_k \right) \right)$$

$$\xi_k = m\omega x + i\langle p \rangle, \quad \eta_k = \hbar \ln N - \frac{1}{2}m\omega q_k^2$$

$$\dot{\xi}_k = m\omega \dot{q}_k + i\langle \dot{p} \rangle = \omega \langle p \rangle - i \left\langle \frac{dV}{dx} \Big|_q \right\rangle = \omega \langle p \rangle - i \sum_{m,k} D_m^* D_k \left\langle g_m \left| \frac{dV}{dx} \Big|_{q_k} \right| g_k \right\rangle =$$

$$= \omega \langle p \rangle - im\omega^2 \sum_{m,k} D_m^* D_k \mathbb{S}_{mk} q_k = \omega \langle p \rangle - im\omega^2 \{x\}$$

$$\dot{\eta}_k = -m\omega q_k \dot{q}_k = -\omega q_k \langle p \rangle$$

$$\mathbb{H}_{mk} = \left( \frac{\hbar\omega}{2} + \frac{1}{2}m\omega^2 q_m q_k + \frac{\langle p \rangle^2}{2m} + \frac{i}{2} \omega \langle p \rangle (q_m - q_k) \right) \mathbb{S}_{mk}$$

$$\tau_{mk} = \langle g_m | \dot{g}_k \rangle = \frac{1}{\hbar} \mathbb{S}_{mk} \left( \dot{\eta}_k + \dot{\xi}_k \frac{q_k + q_m}{2} \right) =$$

$$\begin{aligned}
&= \frac{1}{\hbar} \mathbb{S}_{mk} \left( -\omega q_k \langle p \rangle + (\omega \langle p \rangle - im\omega^2 \{x\}) \frac{q_k + q_m}{2} \right) = \\
&= \frac{1}{\hbar} \mathbb{S}_{mk} \left( \omega \langle p \rangle \frac{q_m - q_k}{2} - im\omega^2 \{x\} \frac{q_m + q_k}{2} \right) \\
\mathbb{H}_{mk} - i\hbar\tau_{mk} &= \left( \frac{\hbar\omega}{2} + \frac{1}{2}m\omega^2(q_m q_k - \{x\}(q_m + q_k)) + \frac{\langle p \rangle}{2m} \right)
\end{aligned}$$

Снова видим, что  $\mathbb{H} - i\hbar\tau$  действительна.

$$\dot{\vec{D}} = -\frac{i}{\hbar} \mathbb{S}^{-1} (\mathbb{H} - i\hbar\tau) \vec{D}$$

$$\langle \Psi | \Psi \rangle = \vec{D}^\dagger \mathbb{S} \vec{D}, \quad \frac{d}{dt} \langle \Psi | \Psi \rangle = 2\text{Re}(\vec{D}^\dagger \dot{\mathbb{S}} \vec{D}) + \vec{D}^\dagger \dot{\mathbb{S}} \vec{D}$$

Первое слагаемое снова равно 0, изучим  $\dot{\mathbb{S}}$ :

$$\begin{aligned}
\dot{\mathbb{S}}_{mk} &= \langle \dot{g}_m | g_k \rangle + \langle g_m | \dot{g}_k \rangle = \frac{1}{\hbar} \mathbb{S}_{mk} \left( \dot{\eta}_m^* + \dot{\eta}_k + (\dot{\xi}_m^* + \dot{\xi}_k) \frac{q_m + q_k}{2} \right) = \\
&= \frac{1}{\hbar} \mathbb{S}_{mk} (-\omega \langle p \rangle (q_m + q_k) + \omega \langle p \rangle (q_m + q_k)) = 0
\end{aligned}$$

Таким образом, данная динамика сохраняет норму.