

量子化学

Ira N. Levine

第七版

目录

1 薛定谔方程	1
1.1 量子化学	1
1.2 量子力学的历史背景	2
1.3 不确定性原理	4
1.4 含时薛定谔方程	6
1.5 定态薛定谔方程	9
1.6 概率	11
1.7 复数	12
1.8 单位	14
1.9 微积分学	14
2 箱中粒子	17
2.1 微分方程	17
2.2 一维盒子中的粒子	18
2.3 一维自由粒子	23
2.4 矩形势阱中的粒子	24
2.5 隧穿	25
3 算符	27
3.1 算符	27
3.2 本征函数和本征值	30
3.3 算符和量子力学	32
3.4 三维多粒子的薛定谔方程	36
3.5 三维盒子中的粒子	38
3.6 简并	41
3.7 平均值	42
3.8 波函数的约束条件	45
4 谐振子	47
4.1 微分方程的幂级数解	47
4.2 一维谐振子	49
4.3 双原子分子的振动	57
4.4 一维定态薛定谔方程的数值解法	60

5	角动量	65
5.1	同时确定多个属性	65
5.2	矢量	68
5.3	单粒子系统的角动量	72
5.4	角动量阶梯算符法	83
6	氢原子	87
6.1	单粒子中心力问题	87
6.2	非相互作用粒子和变量分离	89
6.3	将双粒子问题简化为两个单粒子问题	90
6.4	双粒子的刚性转子模型	92
6.5	氢原子	92
6.6	束缚态氢原子波函数	92
6.7	类氢轨道	92
6.8	塞曼效应	92
6.9	径向薛定谔方程的数值解法	92
7	量子力学理论	93
7.1	符号	93
7.2	厄米算符	93
7.3	用本征函数展开	93
7.4	对易算符的本征函数	93
7.5	宇称	93
7.6	测量和态叠加	93
7.7	坐标本征函数	93
7.8	量子力学的基本假设	93
7.9	测量和量子力学解释	93
7.10	矩阵	93
8	变分法	95
8.1	变分理论	95
8.2	变分法的推广	95
8.3	行列式	95
8.4	联立线性方程组	95
8.5	线性变分函数	95
8.6	矩阵、本征值和本征向量	95
9	微扰理论	97
9.1	微扰理论	97
9.2	非简并微扰理论	97
9.3	微扰理论求解基态氦原子	97
9.4	变分法求解基态氦	97
9.5	能量简并的微扰理论	97
9.6	久期方程的简化	97

9.7 微扰理论求解第一激发态的氢原子	97
9.8 含时微扰理论	97
9.9 辐射和物质的相互作用	97
10 电子自旋和自旋-统计定理	99
10.1 电子自旋	99
10.2 自旋和氢原子	99
10.3 自旋-统计定理	99
10.4 氢原子	99
10.5 Pauli 不相容原理	99
10.6 Slater 行列式	99
10.7 微扰理论求解基态锂原子	99
10.8 变分法求解基态锂原子	99
10.9 自旋磁矩	99
10.10 电子自旋的梯度算符	99
11 多电子原子	101
11.1 Hartree-Fock 自洽场方法	101
11.2 轨道和元素周期表	101
11.3 电子相关	101
11.4 角动量的叠加	101
11.5 多电子原子的角动量	101
11.6 自旋-轨道耦合	101
11.7 原子哈密顿算符	101
11.8 Condon-Slater 规则	101
12 分子对称性	103
12.1 对称元素和对称操作	103
12.2 分子点群	103
13 双原子分子的电子结构	105
13.1 Born-Oppenheimer 近似	106
13.2 双原子分子核的运动	106
13.3 原子单位制	106
13.4 氢分子离子	106
13.5 H_2^+ 离子基态的近似解	106
13.6 H_2^+ 离子激发态的分子轨道	106
13.7 同核双原子分子的分子轨道构型	106
13.8 双原子分子的分子光谱项	106
13.9 氢分子	106
13.10 价键理论求解 H_2	106
13.11 分子轨道理论和价键理论比较	106
13.12 同核双原子分子的分子轨道理论和价键理论波函数	106
13.13 H_2 分子的激发态	106

13.14双原子分子的自洽场方法波函数	106
13.15分子轨道理论处理异核双原子分子	106
13.16价键理论处理异核双原子分子	106
13.17价电子近似	106
14 分子量子力学理论	107
14.1 电子概率密度	107
14.2 偶极矩	107
14.3 分子的 Hartree-Fock 方法	107
14.4 Virial 理论	107
14.5 Virial 理论和化学键	107
14.6 Hellmann-Feynman 理论	107
14.7 静电力定理	107
15 分子的电子结构	109
15.1 从头计算、密度泛函、半经验和分子力学方法	110
15.2 多原子分子的分子光谱项	110
15.3 自洽场方法、分子轨道理论求解多原子分子	110
15.4 基函数	110
15.5 自洽场方法、分子轨道理论求解 H_2O 分子	110
15.6 布居分析和键级	110
15.7 分子静电势、分子表面和原子电荷	110
15.8 定域分子轨道	110
15.9 自洽场方法、分子轨道理论求解甲烷、乙烷和乙烯	110
15.10分子结构学	110
15.11构象搜寻	110
15.12分子振动频率	110
15.13热力学定律	110
15.14从头计算方法的量子化学程序	110
15.15进行从头计算	110
15.16快速 Hartree-Fock 计算方法	110
15.17溶剂效应	110
16 电子关联方法	111
16.1 关联能	112
16.2 组态相互作用	112
16.3 多体微扰理论	112
16.4 耦合簇方法	112
16.5 密度泛函理论	112
16.6 能量计算的复合方法	112
16.7 扩散量子 Monte Carlo 法	112
16.8 非共价相互作用	112
16.9 NMR 屏蔽常数	112
16.10碎裂法	112

16.11 相对论效应	112
16.12 价键理论求解多原子分子	112
16.13 GVB (广义价键波函数)、VBSCF (价键自洽场)、BOVB (呼吸轨道价键) 方法	112
16.14 化学反应	112
17 半经验和分子力学方法求解分子	113
17.1 半经验分子轨道求解平面共轭分子	113
17.2 Hückel 分子轨道理论	113
17.3 PPP 方法	113
17.4 一般的半经验分子轨道和密度泛函方法	113
17.5 分子力学方法	113
17.6 经验和半经验方法处理溶剂效应	113
17.7 化学反应	113
17.8 量子化学的未来	113
A 附录	115
A.1 Complex Numbers	115
A.2 Calculus Formulas	115
B 参考文献	117
C 部分习题答案	121
D 索引	123

Chapter 1

薛定谔方程

1.1 量子化学

十七世纪末，艾萨克·牛顿（Isaac Newton）创立了**经典力学**，即宏观物体的运动规律。二十世纪初，物理学家发现经典力学无法正确描述原子和分子的电子和原子核等极小粒子的行为。这类粒子的行为由一组称为**量子力学**的定律来描述。

量子化学将量子力学应用于化学问题。量子化学的影响在化学的各个分支中都很明显。物理化学家利用量子力学（借助统计力学）计算气体的热力学性质（如熵、热容量）；解释分子光谱，从而通过实验确定分子性质（如分子几何形状、偶极矩、内旋转能垒、同分异构体之间的能量差异）；从理论上计算分子性质；计算化学反应中过渡态的性质，从而估算速率常数；理解分子间作用力；以及处理固体中的成键问题。

有机化学家利用量子力学估算分子的相对稳定性，计算反应中间产物的性质，研究化学反应的机理，以及分析和预测核磁共振谱。

分析化学家广泛使用光谱法。只有利用量子力学，才能正确理解和解释光谱中的谱线频率和强度。

无机化学家使用配体场理论（一种近似量子力学的方法）来预测和解释过渡金属络离子的性质。

虽然重要生物分子的巨大尺寸使得对它们进行量子力学计算极其困难，但生物化学家们正开始从对生物分子构象、酶与底物结合以及生物分子溶解的量子力学研究中获益。

量子力学决定了纳米材料（至少有一个维度在 1 nm 到 100 nm 之间的物体）的特性，目前正在开发处理纳米材料的计算方法。当材料的一个或多个尺寸小于 100 nm（尤其是小于 20 nm）时，其光学、电子、化学和其它特性就会发生与宏观材料显著不同的巨大变化。一个维度在 1 nm 到 100 nm 之间的半导体或金属物体称为量子阱；两个维度在此范围内的称为量子线；三个维度都在此范围内的称为量子点。这些名称中的“量子”一词表明量子力学在决定此类材料特性方面发挥了关键作用。许多人猜测，纳米科学和纳米技术将带来“下一次工业革命”。

计算机计算速度的迅速提高和分子计算新方法（如密度泛函理论-参见第 16.4 节）的发展，使量子化学成为化学各个领域的实用工具。现在，有几家公司出售用于分子量子化学计算的量子化学软件。这些软件不仅适用于量子化学家，也适用于其他各类化学家。由于量子化学及相关理论和计算方法的作用日益显著，美国化学学会于 2005 年开始出版新的期刊《化学理论与计算杂志》（Journal of Chemical Theory and Computation）。

“量子力学……几乎是所有现代科学技术的基础。它支配着晶体管和集成电路的行为……并且是……现代化学和生物学的基础。” [斯蒂芬·霍金（Stephen Hawking），《时间简史》，1988 年，

Bantam 出版社, 第 4 章)]

1.2 量子力学的历史背景

量子力学的发展起源于 1900 年普朗克 (Planck) 对加热固体发出的光的研究, 因此我们首先要讨论光的本质。

1803 年, 托马斯·杨 (Thomas Young) 通过观察光穿过两个相邻针孔时的衍射和干涉, 为光的波动性提供了令人信服的证据。(衍射是波绕障碍物弯曲。干涉是将两个频率相同的波结合在一起, 产生一个波, 该波在空间每一点的扰动是每个干涉波在该点产生的扰动的代数和或矢量和。参见任何一年级物理课本)。

1864 年, 詹姆斯·克拉克·麦克斯韦 (James Clerk Maxwell) 建立了四个方程, 即麦克斯韦方程组 (Maxwell's equations), 统一了电学和磁学定律。麦克斯韦方程预言: 加速的电荷会以电磁波的形式辐射能量, 电磁波由振荡的电场和磁场组成。麦克斯韦方程预测的这些波的速度与实验测得的光速相同。

1888 年, 海因里希·赫兹 (Heinrich Hertz) 根据麦克斯韦方程组的预测, 探测到了电火花中加速电荷产生的无线电波。这使物理学家确信, 光确实是一种电磁波。

所有电磁波在真空中都以 $c = 2.998 \times 10^8$ m/s 的速度传播。电磁波的频率 ν 和波长 λ 的关系是

$$\lambda\nu = c \quad (1.1)$$

(方框内的等式应牢记; 附录中给出了希腊字母表)。根据电磁波的频率, 人们给电磁波进行了分类。按照频率递增的顺序依次为无线电波、微波、红外线辐射、可见光、紫外线辐射、X 射线和 γ 射线。我们用光来表示任何一种电磁辐射。可见光和紫外线辐射的波长以前用埃 (\AA) 来表示, 现在用纳米 (nm) 来表示:

$$1 \text{ nm} = 10^{-9} \text{ nm}, \quad 1 \text{ \AA} = 10^{-10} \text{ m} = 0.1 \text{ nm} \quad (1.2)$$

19 世纪 90 年代, 物理学家测量了在固定温度下加热黑体发出的各种频率的光强度, 并在多个温度下进行了这些测量。黑体是一种能吸收落在其上的所有光线的物体。一种对黑体对良好近似是一个带有小孔的空腔。1896 年, 物理学家维恩 (Wien) 提出了黑体辐射与光频和黑体温度的关系式: $I = a\nu^3 / e^{b\nu/T}$, 其中 a 与 b 是经验常数, $I d\nu$ 是黑体在单位时间和单位表面积内辐射的频率在 ν 到 $\nu + d\nu$ 范围内的能量, 其中 $d\nu$ 是一个无穷小的频率范围。维恩的公式很好地拟合了 1896 年的黑体辐射数据, 但他对该公式的理论论证却不令人满意。

1899-1900 年, 对黑体辐射的测量扩展到了比以前更低的频率, 维恩公式在低频下显示出较大的偏差。这些偏差促使物理学家马克斯·普朗克 (Max Planck) 于 1900 年 10 月提出了以下公式 $I = a\nu^3 / (e^{b\nu/T} - 1)$, 并发现该公式适用于所有频率的数据。

提出这个公式后, 普朗克一直在寻找理论依据。1900 年 12 月, 他向德国物理学会提交了他的公式的理论推导。普朗克假定黑体中的辐射发射器和吸收器是与空腔中的电磁辐射处于平衡状态的谐振电荷 (谐振子)。他假设频率为 ν 的谐振子的总能量由 N 个不可分割的“能量元素”组成, 每个能量元素的大小为 $h\nu$, 其中 N 为整数, h (普朗克常数) 是物理学中的一个新常数。普朗克将这些能量元素分布在谐振子中。实际上, 每个谐振子的能量必须是 $h\nu$ 的整数倍 (尽管普朗克没有明说)。因此, 每个谐振子的能量都被量子化了, 这意味着谐振子的能量只允许是某些分立的值。普朗克的理论导出了 $a = 2\pi h/c^2$ 和 $b = h/k$, 其中 k 是玻尔兹曼 (Boltzmann) 常量。通过拟合实验中得到的黑体辐射曲线, 普朗克常数为 $h = 6.6 \times 10^{-34}$ J·s。

普朗克的工作通常被认为是量子力学的开端。然而, 物理学史学家们一直在争论: 1900 年的普

朗克究竟是将能量量子化视为对物理事实的描述，还是仅仅将其视为一种数学近似，从而使他能够获得正确的黑体辐射公式。[见 O. Darrigol, *Centaurus*, 43, 219 (2001); C. A. Gearhart, *Phys. Perspect.*, 4, 170 (2002) (可在线查阅: employees.csbsju.edu/cgearhart/Planck/PQH.pdf; S. G. Brush, *Am. J. Phys.*, 70, 119 (2002) (www.punsterproductions.com/sciencehistory/cautious.htm)]。物理历史学家克拉格 (Kragh) 指出: “如果说 1900 年 12 月物理学发生了一场革命, 似乎没有人注意到它。普朗克也不例外, 赋予他的工作的重要性在很大程度上是一种历史重构。” (H. Kragh, 《物理学世界》, 2000 年 12 月, 第 31 页)

能量量子化的概念与以往物理学的所有理念直接相悖。经典力学认为: 物质体的能量可以连续变化。然而, 只有在能量量子化的假设下, 才能得到正确的黑体辐射曲线。

能量量子化的第二个应用是光电效应。在光电效应中, 光照射到金属上会导致电子被激发。波的能量与其强度成正比, 而与其频率无关。因此光的电磁波图象会让人想到: 发射的光电子的动能会随着光强度的增加而增加, 但不会随着光频率的变化而变化。

1905 年, 爱因斯坦 (Einstein) 指出: 将光视为由粒子状实体 (称为光子) 组成的集合体, 每个光子都具有能量

$$E = h\nu \quad (1.3)$$

就可以解释这些观测结果。当金属中的电子吸收光子时, 所吸收的光子能量的一部分被用来克服将电子固定在金属中的力, 剩余的能量则转化为电子逸出后的动能。由能量守恒, 有 $h\nu = \phi + T$, 其中 ϕ 是电子逸出金属表面所需的最小能量 (金属的功函数), T 是被激发电子的最大动能。提高光的频率 ν 会增加光子能量, 从而增加被激发电子的动能。增加固定频率下的光强度会增加光子撞击金属的速度, 从而增加电子的发射速度, 但不会改变每个发射电子的动能。(克拉格认为: “可以有力地证明, 是爱因斯坦首先认识到了量子理论的本质。”; H. Kragh, 《物理世界》, 2000 年 12 月, 第 31 页)

光电效应表明: 除了在衍射实验中表现出波动性外, 光还可以表现出粒子性。

1907 年, 爱因斯坦将能量量子化应用于固体元素中原子的振动。假设每个原子在每个方向 (x, y, z) 上的振动能量被限制为 $h\nu_{vib}$ 的整数倍, 其中振动频率 ν_{vib} 是元素的性质。爱因斯坦利用统计力学推导出固体恒容热容 C_V 的表达式。他的公式与已知的钻石 C_V 与温度的关系数据相当吻合。

现在我们来考虑物质的结构。

19 世纪末, 对放电管和自然放射性的研究表明: 原子和分子是由带电粒子组成的。电子带有负电荷, 而质子带有与电子电荷大小相等但符号相反的正电荷, 其质量是电子的 1836 倍。原子的第三种成分-中子 (1932 年发现) 不带电荷, 比质子稍重。

从 1909 年开始, 卢瑟福 (Rutherford)、盖革 (Geiger) 和马斯登 (Marsden) 反复将一束 α 粒子穿过薄金属箔, 并让它们落在荧光屏上, 从而观察到粒子的偏转。 α 粒子是从天然放射性衰变中获得的带正电荷的氦核。大多数 α 粒子通过金属箔时基本上没有发生偏转, 但令人惊讶的是, 少数粒子发生了很大的偏转, 有些粒子向后偏转。如果正电荷遍布整个原子 [正如 J. J. 汤姆逊 (Thomson) 在 1904 年提出的那样], 那么一旦高能 α 粒子穿透原子, 斥力就会减弱, 根据经典静力学, 在原子中心的斥力为零。因此, 卢瑟福得出结论: 只有当正电荷集中在一个微小而沉重的原子核中时, 才会发生如此大的偏转。

原子包含一个极小 (半径为 10^{-13} 到 10^{-12} cm) 的重核, 该核由中子和 Z 个质子组成, 其中 Z 是原子序数, 原子核外有 Z 个电子, 带电粒子的相互作用遵循库仑定律。(核子在原子核内通过强相互作用结合在一起, 这与我们无关) 原子的半径约为 1 \AA , 气体动力学理论的结果就表明了这一点。

原子和分子的化学性质是由其电子结构决定的, 因此就产生了电子运动和能量的性质问题。由于原子核的质量远大于电子, 我们认为原子核的运动与电子的运动相比是微小的。

1911 年，卢瑟福提出了原子的行星模型，其中电子以不同的轨道围绕原子核旋转，就像行星围绕太阳旋转一样。然而，这一模型存在一个根本性的难题。根据经典电磁理论，加速的带电粒子会以电磁波（光波）的形式辐射能量。以恒定速度围绕原子核旋转的电子正在被加速，因为其速度矢量的方向在不断变化。因此，卢瑟福模型中的电子应该不断地通过辐射损失能量，从而向原子核螺旋运动。因此，根据经典（19 世纪）的物理学，卢瑟福的原子结构是不稳定的，会发生坍缩。

1913 年，尼尔斯·玻尔（Niels Bohr）将能量量子化的概念应用于氢原子，提出了解决这一难题的可行方法。玻尔假定氢原子中电子的能量是量子化的，电子只能在一系列允许的轨道中的一个轨道上运动。当电子从一个玻尔轨道过渡到另一个玻尔轨道时，一个频率 ν 满足

$$E_{upper} - E_{lower} = h\nu \quad (1.4)$$

的光子被吸收或激发。其中 E_{upper} 和 E_{lower} 是高低两个状态的能量（能量守恒）。玻尔假定电子从自由（电离）态过渡到束缚轨道时会发射出一个光子，其频率是电子在束缚轨道中经典旋转频率的二分之一的整数倍，他利用经典力学推导出了氢原子能级的计算公式。利用 (1.4)，他得到了与观测到的氢谱一致的结果。然而，用玻尔理论拟合氢光谱的尝试却失败了。此外，该理论无法解释分子中的化学键。

玻尔模型的失败源于使用经典力学来描述原子中的电子运动。原子光谱显示出离散的频率，这表明只有某些能量的运动是允许的；以及电子能量是量子化的。然而，经典力学允许连续的能量范围。因此，路易斯·德布罗意（Louis de Broglie）在 1923 年提出：电子的运动可能具有波的一面。质量为 m 、速度为 v 的电子将具有波长

$$\lambda = \frac{h}{mv} = \frac{h}{p} \quad (1.5)$$

其中 p 是线性动量。德布罗意通过与光子的类比推理得出公式 (1.5)。根据爱因斯坦的狭义相对论，光子的能量可以用 $E = pc$ 表示，其中 c 是光速， p 是光子的动量。利用 $E_{photon} = h\nu$ 可以得到光子以 c 的速度运动时的 $pc = h\nu = hc/\lambda$ 和 $\lambda = h/p$ 。方程式 (1.5) 是电子相应的方程式。

1927 年，戴维森（Davisson）和格尔默（Germer）通过实验证实了德布罗意的假设，他们从金属中反射电子并观察到衍射效应。1932 年，斯特恩（Stern）在氢原子和氢分子中观察到了同样的效应，从而验证了波效应并非电子所特有，而是微观粒子运动的某种普遍规律的结果。通过衍射光栅可以观察到大至 $C_{48}H_{26}F_{24}N_8O_8$ 的分子的衍射和干涉现象。[T. Juffmann 等, Nat. Nanotechnol., 7,297 (2012)]。有关分子干涉图案形成的影片，请访问 www.youtube.com/watch?v=vCiOMQIRU7I。

因此，电子的行为在某些方面像粒子，而在另一些方面则像波。我们面临着物质（以及光）表面上自相矛盾的“波粒二象性”。电子怎么可能既是粒子（局部实体），又是波（非局部实体）呢？答案是电子既不是波也不是粒子，而是另一种东西。用经典物理学的波或粒子概念来准确描述电子的行为是不可能的。经典物理学的概念是根据宏观世界的经验发展而来的，并不能正确描述微观世界。进化塑造了人类大脑，使其能够理解并有效处理宏观现象。人类神经系统的发展并不是为了处理原子和分子层面的现象，因此我们无法完全理解这些现象也就不足为奇了。

虽然光子和电子都表现出明显的二元性，但它们并不是同一类实体。光子在真空中以 c 的速度运动，其静止质量为零；而电子始终具有 $v < c$ 和非零静止质量。光子必须始终按相对论处理，但速度远小于 c 的电子可以按非相对论处理。

1.3 不确定性原理

让我们来看看波粒二象性对同时测量微观粒子的 x 坐标和线动量 x 分量的尝试有什么影响。我们从一束动量为 p 、沿 y 方向运动的粒子束开始，让粒子束落在一个窄缝上。狭缝后面是一块照相

板。见图1.1。

粒子通过宽度为 w 的狭缝时，其 x 坐标的不确定性为 w 。我们将这种 x 值的分布称为 Δx ，即有 $\Delta x = w$ 。

由于微观粒子具有波的特性，它们会被狭缝衍射，在平板上产生衍射图样（就像光束一样）。图1.1中图形的高度表示到达给定点的粒子数量。衍射图样显示：当粒子被狭缝衍射时，它们的运动方向发生了改变，因此部分动量被转移到了 x 方向。动量在 x 方向上的分量 p_x 等于动量矢量 \vec{p} 在 x 方向上的投影。向上偏转 α 角的粒子的动量满足 $p_x = p \sin \alpha$ ；向下偏转 α 角的粒子的动量满足 $p_x = -p \sin \alpha$ 。由于大多数粒子的偏转范围在 $-\alpha$ 到 α 之间，其中 α 是与衍射图样中第一个最小值的夹角，因此我们将以中心衍射峰中动量值的一般作为动量 x 分量不确定性 Δp_x 的量度： $\Delta p_x = p \sin \alpha$ 。

因此，在狭缝处进行测量，有

$$\Delta x \Delta p_x = pw \sin \alpha \quad (1.6)$$



图 1.1: 狭缝的电子衍射



图 1.2: 计算一级衍射的最小值

第一个衍射最小值出现的角度 α 很容易计算。出现第一个最小值的条件是：通过狭缝上边缘的粒子和通过狭缝中心的粒子所经过的距离之差应等于 $\frac{1}{2}\lambda$ ，其中 λ 是相关波的波长。这样，从狭缝顶部发出的波与从狭缝中心发出的波正好相位相反，它们相互抵消。从狭缝中点以下距离 d 处发出的

波与从狭缝顶部以下距离 d 处发出的波相互抵消。在图 1.2 中画出 AC ，使 $AD = CD$ ，则路径长度之差为 BC 。狭缝到屏幕的距离比狭缝宽度大。因此，由于 AD 和 BD 几乎平行，则 $\angle ACB$ 基本上是直角，因此 $\angle BAC = \alpha$ ，路径差 BC 就是 $\frac{1}{2}w \sin \alpha$ 。设 BC 等于 $\frac{1}{2}\lambda$ ，我们就得到了 $w \sin \alpha = \lambda$ ，公式 (1.6) 就变成了 $\Delta x \Delta p_x = p\lambda$ ，其中波长 λ 由德布罗意关系式 $\lambda = h/p$ 给出，因此 $\Delta x \Delta p_x = h$ 。由于不确定度尚未精确定义，因此使用等号并不合适。我们可以用

$$\Delta x \Delta p_x \approx h \quad (1.7)$$

来表示 x 方向上的不确定性，同时 p_x 具有与普朗克常数相当的数量级。

尽管我们只用一种特例证明了 (1.7)，但其有效性是普遍的。无论如何尝试，微观“粒子”的波粒二象性都限制了我们同时测量这种粒子的位置和动量的能力。我们对位置的测定越精确，对动量的测定就越不准确。(在图 1.1 中， $\sin \alpha = \lambda/w$ ，因此缩小狭缝会增加衍射图样的扩散) 这种限制就是沃纳·海森堡 (Werner Heisenberg) 于 1927 年发现的**不确定性原理** (uncertainty principle)。

由于波粒二象性，测量行为会给被测系统带来不可控制的干扰。我们从粒子具有精确的 p_x 值 (零) 开始。通过施加狭缝，我们测量了粒子的 x 坐标，精确度为 w ，但这次测量给粒子的 p_x 值带来了不确定性。测量改变了系统的状态。

1.4 含时薛定谔方程

经典力学只适用于宏观粒子。对于微观“粒子”，我们需要一种新的力学形式，即**量子力学**。为简单起见，我们将讨论一个单粒子的一维系统。

在经典力学中，粒子的运动遵循牛顿第二定律：

$$F = ma = m \frac{d^2 x}{dt^2} \quad (1.8)$$

其中 F 是作用在粒子上的合外力， m 是粒子的质量， t 是时间； a 是加速度，由 $a = dv/dt = (d/dt)(dx/dt) = d^2 x/dt^2$ 给出，其中 v 是速度。方程 (1.8) 包含坐标 x 对时间的二阶导数。为了求解这个方程，我们必须进行两次积分。这就引入了两个积分常量 c_1 和 c_2 ，有

$$x = g(t, c_1, c_2) \quad (1.9)$$

其中 g 是时间的某个函数。我们现在要问：在某一特定时间 t_0 ，我们必须掌握哪些信息才能预测粒子未来的运动？如果我们知道在 t_0 时刻，粒子位于 x_0 处，则有

$$x_0 = g(t_0, c_1, c_2) \quad (1.10)$$

由于我们需要确定两个常数，因此需要更多信息。将 (1.9) 左右两边对时间求导，有

$$\frac{dx}{dt} = v = \frac{d}{dt} g(t, c_1, c_2)$$

如果我们也知道在 t_0 时刻，粒子具有速度 v_0 ，那么有进一步的关系

$$v_0 = \left. \frac{d}{dt} g(t, c_1, c_2) \right|_{t=t_0} \quad (1.11)$$

知道 x_0 和 v_0 后，我们可以用方程 (1.10) 和 (1.11) 求出 c_1 和 c_2 。知道 c_1 和 c_2 后，就可以用方程 (1.9) 来精确预测粒子在未来的运动。

作为式 (1.8) 至 (1.11) 的例子，考虑一个粒子在地球重力场中的运动。取垂直向上为 x 轴正方

向，则作用在粒子上的合外力方向垂直向下，大小为 $-mg$ ，其中 g 是重力加速度。则牛顿第二定律 (1.8) 形式为 $-mg = m d^2x/dt^2$ ，所以 $d^2x/dt^2 = -g$ 。积分一次，有 $dx/dt = -gt + c_1$ 。如果我们知道粒子在 t_0 时刻的速度为 v_0 ，就可以求出积分常量 c_1 。又由于 $v = dx/dt$ ，将 $v_0 = -gt_0 + c_1$ 即 $c_1 = v_0 + gt_0$ 带入，有 $dx/dt = -gt + gt_0 + v_0$ 。再次积分，我们引入了另一个积分常量 c_2 。如果我们知道粒子在 t_0 时刻的位置为 x_0 ，则可以求出 c_2 。因此，我们有 $x = x_0 - \frac{1}{2}g(t - t_0)^2 + v_0(t - t_0)$ 。知道了在 t_0 时刻粒子的 x_0 和 v_0 ，我们就能预测粒子未来的运动轨迹。

在一维范围内运动的粒子的经典力学势能 V 的定义为满足

$$\boxed{\frac{\partial V(x, t)}{\partial x} = -F(x, t)} \quad (1.12)$$

例如，对于一个在地球重力场中运动的粒子，有 $\partial V/\partial x = -F = mg$ ，积分一次，有 $V = mgx + c$ ，其中 c 为积分常量。我们可以任意选择我们想要的零势能面。令 $c = 0$ ，我们有势能函数 $V = mgx$ 。

经典力学中的“状态”一词是指系统中每个粒子在某一时刻的位置和速度，以及作用在粒子上的力。根据牛顿第二定律，给定一个系统在任何时候的状态，它的未来状态和未来运动都是完全确定的，如式 (1.9)-(1.11) 所示。牛顿定律在解释行星运动方面取得的巨大成功让许多哲学家将牛顿定律作为哲学决定论的论据。数学家和天文学家拉普拉斯 (Laplace) (1749-1827) 假定宇宙是由服从牛顿定律的粒子组成的。因此，给定宇宙在某一时刻的状态，宇宙万物未来的运动是完全确定的。原则上，一个能知道宇宙任何瞬间状态的超级星体可以计算出所有未来的运动。

尽管经典力学是确定性的，但许多经典力学系统（例如，在重力、摩擦力和周期性变化的驱动力影响下摆动的摆）在系统参数的一定范围内表现出混沌行为。在混沌系统中，运动对粒子位置和速度的初始值以及作用力异常敏感，两个初始状态相差一个实验无法检测的量，最终会导致系统的未来行为大相径庭。因此，由于测量初始状态的精度有限，即使系统服从确定性方程，实际上也不可能预测混沌经典力学系统的长期行为。对太阳系行星数千万年轨道的计算机计算表明，行星的运动是混沌的。[I. Peterson, 《牛顿的钟：混沌的太阳系》，Freeman, 1993 年；J. J. Lissauer, Rev. Mod. 71, 835 (1999)]

只要精确了解经典力学系统的当前状态，我们就能预测其未来状态。然而，海森堡不确定性原理表明：我们无法同时确定微观粒子的精确位置和速度，因此无法获得经典力学所需的数据来预测系统的未来运动。在量子力学中，我们必须满足于对未来精确运动的不完全预测。

我们研究量子力学的方法是假设基本原理，然后利用这些假设推导出实验可检验的结果，例如原子的能级。为了描述量子力学中一个系统的状态，我们假设存在一个粒子坐标的函数 Ψ ，称为**状态函数** (state function) 或**波函数** (wave function) (通常写作**波函数** (wavefunction))。由于状态一般会随时间变化，因此 Ψ 也是时间的函数。对于一个单粒子的一维系统，我们有 $\Psi = \Psi(x, t)$ 。波函数包含了一个系统所有可能的信息，因此我们不说“波函数 Ψ 所描述的状态”，而只说“状态 Ψ ”。牛顿第二定律告诉我们，如何通过对经典力学系统当前状态的了解来找到它的未来状态。而要根据量子力学系统当前的状态找到它未来的状态，我们需要一个方程来告诉我们波函数是如何随时间变化的。对于单粒子的一维系统，将这个方程假定为

$$-\frac{\hbar}{i} \frac{\partial \Psi(x, t)}{\partial t} = -\frac{\hbar^2}{2m} \frac{\partial^2 \Psi(x, t)}{\partial x^2} + V(x, t) \Psi(x, t) \quad (1.13)$$

其中常数 \hbar (约化普朗克常数) 定义为

$$\boxed{\hbar \equiv \frac{h}{2\pi}} \quad (1.14)$$

1926 年，奥地利物理学家埃尔温·薛定谔 (Erwin Schrödinger) (1887-1961) 建立了波函数的概念及其随时间变化的方程。这个被称为**含时薛定谔方程** (或**薛定谔波方程**) (time-dependent Schrödinger Equation) 中， i 是虚数单位， m 是粒子的质量， $V(x, t)$ 是系统的势能函数。(量子力

学中许多具有重要历史意义的论文可在 dieumsnh.qfb.umich.mx/archivoshistoricosmq 网站上查阅)

含时薛定谔方程包含波函数对时间的一阶导数, 如果我们知道 t_0 时刻的波函数, 就可以计算出未来任意时刻的波函数 (状态)。

波函数包含了我们可能知道的关于它所描述的系统的所有信息。关于粒子 x 坐标的测量结果, Ψ 给了我们什么信息? 我们不能指望 Ψ 会像经典力学系统的状态那样具有涉及位置的明确说明。这个问题的正确答案是在薛定谔发现薛定谔方程后不久, 由马克斯·玻恩 (Max Born) 给出的。玻恩推测: 对于单粒子的一维系统,

$$|\Psi(x, t)|^2 dx \quad (1.15)$$

给出了在 t 时刻, 在 x 到 $x+dx$ 范围内找到该粒子的概率。在 (1.15) 中, 两条竖线表示绝对值, dx 表示 x 轴上一个无限小的长度。函数 $|\Psi(x, t)|^2$ 是在 x 轴上不同位置找到粒子的概率密度 (probability density)。(第 1.6 节回顾了概率) 例如, 假设在某个特定时间 t_0 , 粒子处于由波函数 $a^2 e^{-2bx^2}$ 描述的特征状态, 其中 a 和 b 是实常数。如果我们在 t_0 时刻观测该粒子的位置, 会得到任意的 x 值, 因为概率密度 $a^2 e^{-2bx^2}$ 处处非零。由于 $|\Psi|^2$ 在原点取到最大值, 因此在 $x=0$ 附近的 x 值比其他地方的更有可能被观测到。

为了将 Ψ 与实验测量联系起来, 我们需要许多完全相同的非相互作用系统, 每个系统都处于相同的状态 Ψ 。如果我们对 n 个系统进行了 n 次测量, 令 dn_x 表示在 x 和 $x+dx$ 之间找到粒子的测量次数, 那么 dn_x/n 就是在 x 和 $x+dx$ 之间找到粒子的概率。因此, 有

$$\frac{dn_x}{n} = |\Psi|^2 dx$$

而 $(1/n)dn_x/dx$ 与 x 的关系图则给出了概率密度 $|\Psi|^2$ 与 x 的函数关系。也许有人认为, 我们可以通过一个处于 Ψ 状态的系统, 反复测量粒子的位置来找到概率密度函数。这种方法是错误的, 因为测量过程通常会改变系统的状态。我们在讨论不确定性原理 (第 1.3 节) 时看到过一个这方面的例子。

量子力学是统计性质的。在知道状态的情况下, 我们无法准确预测位置测量的结果; 我们只能预测各种可能结果的概率。氢原子的玻尔理论规定了电子的精确路径, 因此不是正确的量子力学图景。

量子力学并没有说电子像波一样分布在空间的很大区域。相反, 用于描述电子运动的概率模式 (波函数) 表现得像波, 并满足波方程。

波函数如何为我们提供位置以外的其他属性信息, 将在后面的章节中讨论。

热力学公设 (热力学第一、第二和第三定律) 是由宏观经验提出的, 因此相当容易理解。量子力学的公设是从微观世界的角度阐述的, 显得相当抽象。不要指望第一次接触就能完全理解量子力学公设。随着我们对各种实例的处理, 对这些公设的理解会加深。

我们引入了薛定谔方程, 却没有试图证明它的合理性, 这可能会让读者感到困惑。通过几何光学和经典力学之间的类比, 以及波光学和量子力学之间的类比, 我们可以证明薛定谔方程的合理性。几何光学是波光学的近似, 在光的波长远小于仪器尺寸时有效。(回忆一下它在处理镜片和镜子时的用途)。同样地, 经典力学是波动力学的近似, 当粒子的波长远小于仪器的尺寸时有效。我们可以根据已知的几何光学方程和波光学方程之间的关系, 猜测如何从经典力学中得到量子力学的正确方程。由于许多化学家对光学并不特别熟悉, 因此省略了这些论证。无论如何, 这些类比只能使薛定谔方程看起来可信。它们不能用来推导或证明这个方程。薛定谔方程是理论的一个假设, 要通过其预测与实验的一致性来检验。(关于薛定谔得出方程的推理细节, 请参阅 Jammer, 第 5.3 节。参考文献中的作者姓名用斜体标出)

量子力学为微观粒子提供了运动规律。从实验上看, 宏观物体遵从经典力学。因此, 要使量子

力学成为有效的理论，当我们从微观粒子过渡到宏观粒子时，量子力学应还原为经典力学。量子效应与德布罗意波长 $\lambda = h/mv$ 有关。由于 h 非常小，宏观物体的德布罗意波长近似为零。因此，在极限 $\lambda \rightarrow 0$ 中，我们期望含时薛定谔方程能够还原为牛顿第二定律。我们可以证明这一点（见问题 7.59）。

狭义相对论与经典力学的关系也存在类似的情况。在以 c 为光速的极限 $v/c \rightarrow 0$ 中，狭义相对论可还原为经典力学。我们将要发展的量子力学形式将是非相对论的。相对论与量子力学的完全融合尚未实现。

从历史上看，量子力学是由海森堡、玻恩和乔丹（Jordan）于 1925 年首次使用矩阵提出的，比薛定谔于 1926 年使用微分方程提出的量子力学早几个月。薛定谔证明：海森堡公式（称为**矩阵力学**）等同于薛定谔公式（称为**波动力学**）。1926 年，狄拉克和乔丹分别独立地用一种称为变换理论的抽象版本提出了量子力学，它是矩阵力学和波动力学的概括（见《狄拉克》）。1948 年，费曼设计出了量子力学的路径积分公式 [R. P. Feynman, Rev. Mod. Phys., 20, 367 (1948); R. P. Feynman, Rev. Mod. Phys., 20, 367(1948); R. P. Feynman and A. R. Hibbs, Quantum Mechanics and Path Integrals, McGraw-Hill, 1965]。

1.5 定态薛定谔方程

含时薛定谔方程 (1.13) 看上去很可怕。幸运的是，量子力学在化学中的许多应用都不使用这个方程。取而代之的是更简单的定态薛定谔方程。现在，我们从一维单粒子的含时薛定谔方程导出定态薛定谔方程。

首先，我们只讨论一种特殊情况，即势能 V 不是时间的函数，而只取决于 x 。系统没有受到与时间相关的外力作用时会出现此情况。此时，含时薛定谔方程为

$$-\frac{\hbar}{i} \frac{\partial \Psi(x, t)}{\partial t} = -\frac{\hbar^2}{2m} \frac{\partial^2 \Psi(x, t)}{\partial x^2} + V(x, t) \Psi(x, t) \quad (1.16)$$

将式 (1.16) 的解假设为时间函数和坐标 x 函数的乘积：

$$\boxed{\Psi(x, t) = f(t) \psi(x)} \quad (1.17)$$

大写的 Ψ 用来表示含时的波函数，而小写的 ψ 表示只与 x 坐标有关的因子。与 (1.17) 形式的波函数相对应的状态具有某些特性（稍后讨论），这些特性使它们极具吸引力。[并非 (1.16) 的所有解都具有 (1.17) 的形式：见证明 3.51。] 取 (1.17) 的偏导数，我们有

$$\frac{\partial \Psi(x, t)}{\partial t} = \frac{df(t)}{dt} \psi(x), \quad \frac{\partial^2 \Psi(x, t)}{\partial x^2} = f(t) \frac{d^2 \psi(x)}{dx^2}$$

代入 (1.16)，有

$$\begin{aligned} -\frac{\hbar}{i} \frac{df(t)}{dt} \psi(x) &= -\frac{\hbar^2}{2m} f(t) \frac{d^2 \psi(x)}{dx^2} + V(x) f(t) \psi(x) \\ -\frac{\hbar}{i} \frac{1}{f(t)} \frac{df(t)}{dt} &= -\frac{\hbar^2}{2m} \frac{1}{\psi(x)} \frac{d^2 \psi(x)}{dx^2} + V(x) \end{aligned} \quad (1.18)$$

此时方程左右两边同除 $f\psi$ 。一般来说，我们希望 (1.18) 两边各相等的量是 x 和 t 的某个函数。然而，(1.18) 的右边不依赖于 t ，所以 (1.18) 两边相等的函数必须与 t 无关。我们称这个常数为 E 。

令式 (1.18) 的左边等于 E ，我们有

$$\frac{df(t)}{dt} = -\frac{iE}{\hbar} f(t)$$

左右对时间求积分，有

$$\ln f(t) = -iEt/\hbar + C$$

其中 C 是任意常数。因此，

$$f(t) = e^C e^{-iEt/\hbar} = A e^{-iEt/\hbar}$$

其中 A 是代替了 e^C 的任意常数。由于 A 可以作为因子包含在与 $f(t)$ 相乘的函数 $\psi(x)$ 中，因此 A 可以从 $f(t)$ 中略去。所以，

$$f(t) = e^{-iEt/\hbar}$$

令 (1.18) 的右边等于 E ，我们有

$$\boxed{-\frac{\hbar^2}{2m} \frac{d^2\psi(x)}{dx^2} + V(x)\psi(x) = E\psi(x)} \quad (1.19)$$

方程 (1.19) 就是质量为 m 的单粒子一维运动的定态薛定谔方程 (time-independent Schrödinger Equation)。常数 E 有什么意义？由于 E 在 (1.19) 中作为 $[E - V(x)]$ 出现， E 的维数与 V 相同，因此 E 具有能量的量纲。事实上，我们假设 E 就是系统的能量。(这是后一章将讨论的一个更普遍假设的特例) 因此，在势能仅是 x 的函数的情况下，存在如下形式的波函数

$$\Psi(x, t) = e^{-iEt/\hbar} \psi(x) \quad (1.20)$$

这些波函数对应于恒定能量 E 的状态。在接下来的几章中，我们将主要关注如何找到各种系统的方程 (1.19) 的解。

式 (1.20) 中的波函数是复数函数，但在实验中可观测到的量是概率密度 $|\Psi(x, t)|^2$ 。复数绝对值的平方由复数与其复共轭的乘积给出，复共轭则是在出现 i 的地方用 $-i$ 代替 i (见第 1.7 节)。因此，

$$\boxed{|\Psi|^2 = \Psi^* \Psi} \quad (1.21)$$

其中， $*$ 号表示复共轭。对于波函数 (1.20)，有

$$\begin{aligned} |\Psi(x, t)|^2 &= [e^{-iEt/\hbar} \psi(x)]^* e^{-iEt/\hbar} \psi(x) \\ &= e^{iEt/\hbar} \psi^*(x) e^{-iEt/\hbar} \psi(x) \\ &= \psi^*(x) \psi(x) \\ |\Psi(x, t)|^2 &= |\psi(x)|^2 \end{aligned} \quad (1.22)$$

在推导 (1.22) 时，我们假设 E 是实数，即 $E = E^*$ 。这将会在第 7.2 节给出证明。

因此，对于 (1.20) 形式的状态，概率密度由 $|\Psi(x)|^2$ 给出，且不随时间变化。这种状态称为定态 (stationary states)。由于具有物理意义的量是 $|\Psi(x, t)|^2$ ，而且对于定态有 $|\Psi(x, t)|^2 = |\psi(x)|^2$ ，函数 $\psi(x)$ 通常被称为波函数，尽管定态的完整波函数是 $\psi(x)$ 与 $e^{-iEt/\hbar}$ 的乘积。定态一词不应误导读者，让他们以为处于定态的粒子就是静止的。确定的是概率密度 $|\Psi|^2$ ，而不是粒子本身。

我们将主要关注能量恒定的状态 (定态)，因此通常会处理定态薛定谔方程 (1.19)。为简单起见，我们将此方程称为“薛定谔方程”。请注意，薛定谔方程包含两个未知数：允许的能量 E 和允许的波函数 ψ 。为了求解这两个未知数，我们除了要求它满足 (1.19) 以外，还需要有额外的条件 (称为边界条件)。边界条件决定了允许的能量，因为只有特定的 E 值才能满足边界条件。这一点在后面章节讨论具体例子时会更加清楚。

1.6 概率

概率在量子力学中起着基础性的作用。本节主要回顾数学中的概率。

关于概率的正确定义一直存在很多争议。其中一个定义如下：如果一个实验有 n 个同样可能的结果，其中 m 个结果有利于某个事件 A 的发生，那么 A 发生的概率就是 m/n 。请注意：这个定义是循环论证，因为它指定了同样可能的结果，而概率才是我们要定义的。它只是假设我们能够识别同样可能发生的结果。另一个定义是基于多次实际操作实验：假设我们进行了 N 次实验，在其中的 M 次实验中，事件 A 发生了。那么将 A 发生的概率定义为

$$\lim_{N \rightarrow \infty} \frac{M}{N}$$

因此，如果我们重复抛一枚硬币，随着次数的增加，正面的比例会逐渐接近 $1/2$ 。

例如，假设我们想知道从一副包含 13 张红心的 52 张标准牌中随机抽取一张牌时，抽到红心的概率。有 52 张牌，因此有 52 种同样可能的结果。有 13 张红心，因此抽出红心有 13 种可能的结果。所以， $m/n = 13/52 = 1/4$ 。即抽到红心的概率为 $1/4$ 。

有时我们会关心两个相关事件同时发生的概率。例如，我们可能会问从一副 52 张牌中抽出两张红心的概率，假设抽出第一张牌后我们不放回去。第一次抽牌有 52 种可能的结果，而每一种可能都对应 51 种可能的第二次抽牌。我们有 $52 \cdot 51$ 种可能的结果。因为有 13 张红心，所以有 $13 \cdot 12$ 种不同的方法抽出两张红心。期望概率为 $(13 \cdot 12) / (52 \cdot 51) = 1/17$ 。这个计算说明了定理：两个事件 A 和 B 同时发生的概率是 A 发生的概率乘以 B 随后发生的条件概率（计算时假设 A 发生）。因此，如果 A 是第一次抽中红心的概率，那么 A 的概率就是 $13/52$ 。如果第一次抽到红心，那么第二次抽到红心的概率是 $12/51$ ，因为牌中还有 12 张红心。那么抽到两张红心的概率是 $(13/52)(12/51) = 1/17$ ，如前所述。

在量子力学中，我们必须处理涉及连续变量（例如 x 坐标）的概率。谈论在 $x = 0.5000\dots$ 这样一个特定点上发现粒子的概率是没有多大意义的，因为 x 轴上有无数个点，而对于我们进行的任何有限次数的测量来说，精确得到 $0.5000\dots$ 的概率都是微乎其微的。相反，我们谈论的是在 x 轴上位于 x 和 $x + dx$ 之间的微小区间内找到粒子的概率， dx 是长度的一个无穷小量。这个概率自然与区间的长度 dx 成正比，并且会随着 x 轴的不同区域而变化。因此，粒子在 x 和 $x + dx$ 之间被发现的概率等于 $g(x)dx$ ，其中 $g(x)$ 是某个函数，表示概率在 x 轴上的变化情况。函数 $g(x)$ 称为**概率密度**，因为它是单位长度上的概率。由于概率是实数、非负数，因此 $g(x)$ 必须是一个处处非负的实函数。波函数 Ψ 可以取负值和复值，不是概率密度。因此，量子力学假设概率密度为 $|\Psi|^2$ [公式 (1.15)]。

粒子位于空间的某个有限区域 $a \leq x \leq b$ 的概率是多少？为了求出这个概率，我们将在位于 a 和 b 之间的所有无限小区域中找到粒子的概率 $|\Psi|^2 dx$ 相加，这就是如下定积分的定义：

$$\int_a^b |\Psi|^2 dx = \text{Pr}(a \leq x \leq b) \quad (1.23)$$

其中， Pr 表示概率。概率为 1 则代表必然性。由于粒子肯定位于 x 轴上的某处，因此我们要求

$$\int_{-\infty}^{\infty} |\Psi|^2 dx = 1 \quad (1.24)$$

若波函数 Ψ 满足式 (1.24)，则我们说 Ψ 是归一化的 (normalized)。对于定态波函数，有 $|\Psi|^2 = |\psi|^2$ 且 $\int_{-\infty}^{\infty} |\psi|^2 dx = 1$ 。

例题：

一个单粒子一维系统在 $t = 0$ 时刻满足 $\Psi = a^{-1/2}e^{-|x|/a}$ ，其中 $a = 1.0000 \text{ nm}$ 。在 $t = 0$ 时对粒子的位置进行一次测量。

(a) 求测量值介于 $x = 1.5000 \text{ nm}$ 和 $x = 1.5001 \text{ nm}$ 之间的概率；

(b) 求测量值介于 $x = 0 \text{ nm}$ 和 $x = 2 \text{ nm}$ 之间的概率；

(c) 求证： Ψ 是归一化的。

(a) 在这个极小的区间内， x 只变化了 0.0001 nm ，而 Ψ 从 $e^{-1.5000 \text{ nm}^{-1/2}} = 0.22313 \text{ nm}^{-1/2}$ 到 $e^{-1.5001 \text{ nm}^{-1/2}} = 0.22311 \text{ nm}^{-1/2}$ ，所以 Ψ 在这个区间可以近似为常数，将这一区间视为无穷小区间是一个很好的近似方法。带入 (1.15) 给出的期望概率公式，有

$$\begin{aligned} |\Psi|^2 dx &= a^{-1/2} e^{-2|x|/a} dx = (1 \text{ nm})^{-1} e^{-2(1.5 \text{ nm})/(1 \text{ nm})} (0.0001 \text{ nm}) \\ &= 4.979 \times 10^{-6} \end{aligned}$$

(也可见证明 1.14)

(b) 使用式 (1.23) 以及 $x \geq 0$ 时 $|x| = x$ ，有

$$\begin{aligned} \text{Pr}(0 \leq x \leq 2 \text{ nm}) &= \int_0^{2 \text{ nm}} |\Psi|^2 dx = a^{-1} \int_0^{2 \text{ nm}} e^{-2x/a} dx \\ &= -\frac{1}{2} e^{-2x/a} \Big|_0^{2 \text{ nm}} = -\frac{1}{2} (e^{-4} - 1) = 0.4908 \end{aligned}$$

(c) 使用 $\int_{-\infty}^{\infty} f(x) dx = \int_{-\infty}^0 f(x) dx + \int_0^{\infty} f(x) dx$ ，以及 $x \geq 0$ 时 $|x| = x$ 和 $x < 0$ 时 $|x| = -x$ ，有

$$\begin{aligned} \int_{-\infty}^{\infty} |\Psi|^2 dx &= a^{-1} \int_{-\infty}^0 e^{2x/a} dx + a^{-1} \int_0^{\infty} e^{-2x/a} dx \\ &= a^{-1} \left(\frac{1}{2} a e^{2x/a} \Big|_{-\infty}^0 \right) + a^{-1} \left(-\frac{1}{2} a e^{-2x/a} \Big|_0^{\infty} \right) = \frac{1}{2} + \frac{1}{2} = 1 \end{aligned}$$

得证。

练习：

对于一个测量时态函数为 $\Psi = (32a^3/\pi)^{1/4} x e^{-ax^2}$ 的系统（其中 $a = 1.0000 \text{ nm}^{-2}$ ），求测量值在 $x = 1.2000 \text{ nm}$ 和 1.2001 nm 之间的概率。将区间视为无穷小区间。

(答案：0.0000258。)

1.7 复数

我们已经知道波函数可以是复数，所以我们来回顾一下复数的一些性质。

复数 z 具有如下的形式：

$$z = x + iy, \quad \text{其中 } i \equiv \sqrt{-1} \quad (1.25)$$

且 x 和 y 是**实数**（不涉及负数平方根的数），如果在 (1.25) 中 $y = 0$ ，则 z 是实数。如果 $y \neq 0$ ，则 z 是**虚数**。如果 $x = 0$ 且 $y \neq 0$ ，则 z 是**纯虚数**。例如：6.83 是实数， $5.4 - 3i$ 是虚数，而 $0.60i$ 是纯虚数。实数和纯虚数是复数的特例，在 (1.25) 中， x 和 y 分别是 z 的实部和虚部，即 $x = \text{Re}(z)$ ； $y = \text{Im}(z)$ 。

复数可以代表复平面 (图 1.3) 上的一个点, 其中, z 的实部绘制在横轴上, 虚部绘制在纵轴上。这幅图显然提示我们定义两个表征复数 z 的量: 点 z 与原点的距离 r 称为 z 的绝对值或模; 点 z 的半径矢量与正横轴所成的角度 θ 则称为 z 的相位或辐角。我们有

$$|z| = r = (x^2 + y^2)^{1/2}, \quad \tan \theta = y/x \quad (1.26)$$

$$x = r \cos \theta, \quad y = r \sin \theta$$

所以我们可以把 $z = x + iy$ 写作

$$z = r \cos \theta + i \sin \theta = r e^{i\theta} \quad (1.27)$$

由欧拉公式带入。(见证明 4.3)

$$e^{i\theta} = \cos \theta + i \sin \theta \quad (1.28)$$

以上方程中的 θ 角均采用弧度制。

如果 $z = x + iy$, 则它的复共轭 z^* 定义为

$$z^* \equiv x - iy = r e^{-i\theta} \quad (1.29)$$



图 1.3: (a) 复数 $z = x + iy$ 的图象; (b) 复数 $-2 + i$ 的图象

如果 z 是实数, 那么它的虚部为 0。因此, 当且仅当 $z = z^*$ 时有 z 是实数。对复数 z 作两次复共轭, 我们再次得到了 z , 所以 $(z^*)^* = z$ 。将 z 与其复共轭 z^* 作乘积, 我们有

$$zz^* = (x + iy)(x - iy) = x^2 + iyx + ixy - i^2y^2$$

$$zz^* = x^2 + y^2 = r^2 = |z|^2 \quad (1.30)$$

对于两个复数 $z_1 = r_1 e^{i\theta_1}$ 与 $z_2 = r_2 e^{i\theta_2}$ 的积和商, 我们有

$$z_1 z_2 = r_1 r_2 e^{i(\theta_1 + \theta_2)}, \quad \frac{z_1}{z_2} = \frac{r_1}{r_2} e^{i(\theta_1 - \theta_2)} \quad (1.31)$$

根据复共轭的定义或 (1.31), 我们很容易证明

$$(z_1 z_2)^* = z_1^* z_2^* \quad (1.32)$$

同样地,

$$(z_1 / z_2)^* = z_1^* / z_2^*, \quad (z_1 + z_2)^* = z_1^* + z_2^*, \quad (z_1 - z_2)^* = z_1^* - z_2^* \quad (1.33)$$

对于积和商的绝对值, 由 (1.31) 可知

$$|z_1 z_2| = |z_1| |z_2|, \quad \left| \frac{z_1}{z_2} \right| = \frac{|z_1|}{|z_2|} \quad (1.34)$$

因此, 如果 ψ 是复波函数, 我们有

$$|\psi^2| = |\psi|^2 = \psi^* \psi \quad (1.35)$$

现在我们得到了数字 1 的 n 次根式。我们可以将数字 1 的相位取为 0 或 2π 或 4π , 以此类推。因此 $1 = e^{i2\pi k}$, 其中 k 是任何整数, 0、负数或正数。现在考虑数字 ω , 其中 $\omega \equiv e^{i2\pi k/n}$, n 为正整数。使用式 (1.31) n 次, 我们有 $\omega^n = e^{i2\pi k} = 1$ 。因此, ω 是 n 次单位根。有 n 个不同的复数 n 次单位根, 连续取 n 个整数 k 的值, 就可以得到所有这些根:

$$\omega = e^{i2\pi k/n}, \quad k = 0, 1, 2, \dots, n-1 \quad (1.36)$$

除了 (1.36) 中的 k 值之外, 任何其他 k 值所得到的数的相位都与 (1.36) 中的一个数相差 2 的整数倍, 因此不是不同的根。对于 (1.36) 中的 $n = 2$, 我们得到 1 的两个平方根; 对于 $n = 3$, 得到 1 的三个立方根; 以此类推。

1.8 单位

本书使用国际单位制。在国际单位制 (SI) 中, 长度、质量、时间的单位分别是米 (m)、千克 (kg) 和秒 (s)。力的单位是牛顿 (N), 能量的单位是焦耳 (J)。描述真空中相距 r 的两个电荷 Q_1 和 Q_2 之间作用力大小的库仑定律, 用国际单位制单位表示为

$$F = \frac{Q_1 Q_2}{4\pi\epsilon_0 r^2} \quad (1.37)$$

其中电荷量 Q_1 和 Q_2 的单位是库仑 (C), ϵ_0 是常数 (真空介电常数), 其值为 $8.854 \times 10^{-12} \text{C}^2 \text{N}^{-1} \text{m}^{-2}$ 。(物理常数的精确值见附录)

1.9 微积分学

量子化学中大量使用微积分, 因此应牢记以下公式。其中 c 、 n 和 b 为常数, f 和 g 为 x 的函数。

$$\frac{dc}{dx} = 0, \quad \frac{d(cf)}{dx} = c \frac{df}{dx}, \quad \frac{dx^n}{dx} = nx^{n-1}, \quad \frac{de^{cx}}{dx} = ce^{cx}$$

$$\frac{d(\sin cx)}{dx} = c \cos cx, \quad \frac{d(\cos cx)}{dx} = -c \sin cx, \quad \frac{d \ln cx}{dx} = \frac{1}{x}$$

$$\frac{d(f+g)}{dx} = \frac{df}{dx} + \frac{dg}{dx}, \quad \frac{d(fg)}{dx} = f \frac{dg}{dx} + g \frac{df}{dx}$$

$$\frac{d(f/g)}{dx} = \frac{d(fg^{-1})}{dx} = -fg^{-2} \frac{dg}{dx} + g^{-1} \frac{df}{dx}$$

$$\frac{d}{dx} f(g(x)) = \frac{df}{dg} \frac{dg}{dx}$$

最后一个公式有一个例子： $d[\sin(cx^2)]/dx = 2cx \cos(cx^2)$ 。这里 $g(x) = cx^2$ 而 $f = \sin$ 。

$$\int cf(x) dx = c \int f(x) dx, \quad \int [f(x) + g(x)] dx = \int f(x) dx + \int g(x) dx$$

$$\int dx = x, \quad \int x^n dx = \frac{x^{n+1}}{n+1} \text{ 其中 } n \neq -1, \quad \int \frac{1}{x} dx = \ln x$$

$$\int e^{cx} dx = \frac{e^{cx}}{c}, \quad \int \sin cx dx = -\frac{\cos cx}{c}, \quad \int \cos cx dx = \frac{\sin cx}{c}$$

总结

习题

Chapter 2

箱中粒子

单粒子一维系统的定态波函数和能级是通过求解定态薛定谔方程 (1.19) 得到的。在本章中，我们将求解一个简单系统的定态薛定谔方程，即一维盒子中的粒子（第 2.2 节）。由于薛定谔方程是微分方程，我们首先讨论微分方程。

2.1 微分方程

本节只讨论常微分方程，即只有一个自变量的方程。[偏微分方程有不只一个自变量。含时薛定谔方程 (1.16) 就是一个例子，其中 t 和 x 都是自变量。] 常微分方程是自变量 x 、因变量 $y(x)$ 和 y 的 1、2、...、 n 阶导数 $y(y', y'', \dots, y^{(n)})$ 之间的关系式。例如

$$y''' + 2x(y')^2 + y^2 \sin x = 3e^x \quad (2.1)$$

微分方程的阶数与方程中最高阶导数的阶数相同。因此，方程 (2.1) 为三阶微分方程。

线性微分方程是一种特殊的微分方程，其形式为

$$A_n(x)y^{(n)} + A_{n-1}(x)y^{(n-1)} + A_{n-2}(x)y^{(n-2)} + \dots + A_1(x)y' + A_0(x)y = g(x) \quad (2.2)$$

其中所有的 A_i 和 g （有些可能为零）只是 x 的函数。在 n 阶线性微分方程 (2.2) 中， y 及其各阶导数的次幂均为一次。不满足式 (2.2) 的微分方程为非线性微分方程。如果 (2.2) 中的 $g(x) = 0$ ，则线性微分方程是齐次的，否则是非齐次的。一维定态薛定谔方程 (1.19) 就是二阶线性齐次微分方程。

通过除以 y'' 的系数，我们可以将每一个二阶线性齐次微分方程化为以下形式

$$y'' + P(x)y' + Q(x)y = 0 \quad (2.3)$$

设 y_1 和 y_2 是两个满足方程 (2.3) 的独立函数。“独立”的意思是 y_2 并不是 y_1 的简单倍数。因此，线性齐次微分方程 (2.3) 的通解为

$$y = c_1 y_1 + c_2 y_2 \quad (2.4)$$

其中 c_1 和 c_2 是任意常数。将式 (2.4) 带入 (2.3) 的左边即可轻松证明：

$$\begin{aligned} & c_1 y_1'' + c_2 y_2'' + P(x)c_1 y_1' + P(x)c_2 y_2' + Q(x)c_1 y_1 + Q(x)c_2 y_2 \\ &= c_1 [y_1'' + P(x)y_1' + Q(x)y_1] + c_2 [y_2'' + P(x)y_2' + Q(x)y_2] \\ &= c_1 \cdot 0 + c_2 \cdot 0 = 0 \end{aligned} \quad (2.5)$$

其中我们用到了 y_1 和 y_2 是方程 (2.3) 的解。

n 次微分方程的通解通常有 n 个任意常数。为了确定这些常数，我们可能需要定解条件，即规定 y 或其各阶导数在某一点或多点的值的条件。例如：如果 y 是固定在两点上的振动弦的位移，我们就知道 y 在这两点上必须为零。

一个重要的特例是二阶常系数线性齐次微分方程：

$$y'' + py' + qy = 0 \quad (2.6)$$

其中 p 与 q 是常数。为了解这个方程 (2.6)，我们暂且假定解的形式是 $y = e^{sx}$ 。我们正在寻找一个导数与常数相乘会与原函数相互抵消的函数。指数函数在微分时会重复，因此是正确的选择。将其代入 (2.6) 即可得出

$$s^2 e^{sx} + p s e^{sx} + q e^{sx} = 0$$

$$\boxed{s^2 + ps + q = 0} \quad (2.7)$$

方程 (2.7) 称为特征方程。它是一个有两个根 s_1 和 s_2 的一元二次方程，只要 s_1 和 s_2 不相等，就能给出 (2.6) 的两个独立解。因此，(2.6) 的通解为

$$\boxed{y = c_1 e^{s_1 x} + c_2 e^{s_2 x}} \quad (2.8)$$

例如，对于方程 $y'' + 6y' - 7y = 0$ ，其特征方程为 $s^2 + 6s - 7 = 0$ 。解这个特征方程，有 $s_1 = 1$ ， $s_2 = -7$ ，所以通解为 $y = c_1 e^x + c_2 e^{-7x}$ 。

2.2 一维盒子中的粒子

本节求解一维盒子中粒子的定态薛定谔方程。我们所说的粒子是指受到特定势能函数作用的粒子，该势能函数沿 x 轴的任何位置都为无穷大，只有长度为 l 的线段除外，在该线段上势能为零。这样的系统在物理上似乎是不真实的，但这种模型可以成功地应用于某些共轭分子；见问题 2.17。我们把原点放在线段的左端（图 2.1）。



图 2.1: 一维盒子中粒子的势函数 $V(x)$

我们需要考虑三个区域。在区域 I 和 III 中，势能 V 为无穷大，此处的定态薛定谔方程 (1.19) 为

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

与 ∞ 相比， E 的大小可以忽略不计。我们略去 E ，有

$$\frac{d^2 \psi}{dx^2} = \infty \psi, \quad \psi = \frac{1}{\infty} \frac{d^2 \psi}{dx^2}$$

因此，在盒子的外侧， ψ 为零：

$$\psi_I = 0, \quad \psi_{II} = 0 \quad (2.9)$$

对于区域 II， x 在 0 和 l 之间时，势能 V 为零，定态薛定谔方程 (1.19) 为

$$\frac{d^2\psi_{II}}{dx^2} + \frac{2m}{\hbar^2} E \psi_{II} = 0 \quad (2.10)$$

其中 m 是粒子的质量， E 是能量。我们将方程 (2.10) 视为一个二阶常系数线性齐次微分方程。其特征方程由 (2.7) 给出：

$$s^2 + 2mE\hbar^{-2} = 0$$

$$s = \pm (-2mE)^{1/2} \hbar^{-1} \quad (2.11)$$

$$s = \pm i (2mE)^{1/2} \hbar^{-1} \quad (2.12)$$

其中 i 是虚数单位。使用 (2.8)，我们有

$$\psi_{II} = c_1 e^{i(2mE)^{1/2} x / \hbar} + c_2 e^{-i(2mE)^{1/2} x / \hbar} \quad (2.13)$$

我们姑且令

$$\theta \equiv (2mE)^{1/2} x / \hbar$$

$$\psi_{II} = c_1 e^{i\theta} + c_2 e^{-i\theta}$$

由 $e^{i\theta} = \cos \theta + i \sin \theta$ [1.28] 以及

$$\boxed{\cos(-\theta) = \cos \theta \text{ and } \sin(-\theta) = -\sin \theta} \quad (2.14)$$

我们有 $e^{-i\theta} = \cos(-\theta) + i \sin(-\theta) = \cos \theta - i \sin \theta$ 。因此，

$$\begin{aligned} \psi_{II} &= c_1 \cos \theta + i c_1 \sin \theta + c_2 \cos \theta - i c_2 \sin \theta \\ &= (c_1 + c_2) \cos \theta + (i c_1 - i c_2) \sin \theta \\ &= A \cos \theta + B \sin \theta \end{aligned}$$

其中， A 和 B 是新的任意常数。则

$$\psi_{II} = A \cos \left[\hbar^{-1} (2mE)^{1/2} x \right] + B \sin \left[\hbar^{-1} (2mE)^{1/2} x \right] \quad (2.15)$$

现在通过定解条件，我们来求出 A 和 B 。假设波函数是连续的，也就是说，它的值不会突然跳变，这似乎是合理的（见图 3.4）。如果 ψ 在 $x = 0$ 处连续，那么有 ψ_I 和 ψ_{II} 在 $x = 0$ 处的极限相同：

$$\begin{aligned} \lim_{x \rightarrow 0} \psi_I &= \lim_{x \rightarrow 0} \psi_{II} \\ 0 &= \lim_{x \rightarrow 0} \left\{ A \cos \left[\hbar^{-1} (2mE)^{1/2} x \right] + B \sin \left[\hbar^{-1} (2mE)^{1/2} x \right] \right\} \\ 0 &= A \end{aligned}$$

由于

$$\boxed{\sin 0 = 0, \quad \cos 0 = 1} \quad (2.16)$$

将 $A = 0$ 带入 (2.15)，有

$$\psi_{II} = B \sin \left[(2\pi/\hbar) (2mE)^{1/2} x \right] \quad (2.17)$$

又由函数在 $x = l$ 处连续，我们有

$$B \sin \left[(2\pi/\hbar) (2mE)^{1/2} l \right] = 0 \quad (2.18)$$

因为我们不能令波函数处处为零-得到一个空箱子，所以 B 不能为零。有

$$\sin \left[(2\pi/h) (2mE)^{1/2} l \right] = 0$$

\sin 函数的零点位于 $0, \pm\pi, \pm2\pi, \dots, \pm n\pi$ 。则

$$(2\pi/h) (2mE)^{1/2} l = \pm n\pi \quad (2.19)$$

$n = 0$ 是一种特殊情况。由 (2.19)， $n = 0$ 意味着 $E = 0$ 。若 $E = 0$ 则特征方程 (2.12) 有两个相等的根，且式 (2.13) 不是薛定谔方程的完全解。为了找到完全解，我们回到 (2.10)，其中 $E = 0$ 有 $\frac{d^2\psi_{II}}{dx^2} = 0$ 。积分一次，有 $d\psi_{II}/dx = c$ ；再积分一次，有 $\psi_{II} = cx + d$ ，其中 c 和 d 都是常数。由于 $x = 0$ 时有 $\psi_{II} = 0$ ，所以 $d = 0$ ；又由于 $x = l$ 时也有 $\psi_{II} = 0$ ，所以 $c = 0$ 。因此， $\psi_{II} = 0$ 推出 $E = 0$ ，则 $E = 0$ 不是允许的能量值。即 $n = 0$ 是不允许的。

从方程 (2.19) 中解出 E ，我们有

$$E = \frac{n^2 h^2}{8ml^2}, \quad n = 1, 2, 3 \dots \quad (2.20)$$

只有能量值满足式 (2.20) 的波函数 ψ ，才能符合在 $x = l$ 处连续的定解条件。定解条件的应用迫使我们得出能量值是量子化的结论（图 2.2）。这与经典结果形成了鲜明对比，经典结果认为盒子中的粒子可以具有任何非负能量。请注意：粒子的能量有一个大于零的最小值。能量最小的状态称为**基态**。能量高于基态能量的状态为**激发态**。（在经典力学中，粒子在盒子中的最低能量为零。经典粒子在盒内静止不动时，动能为零，势能为零）。



图 2.2: 一维盒子中粒子能量最低四个能级

例题：

有一质量为 2.00×10^{-26} g 的粒子在长度 4.00 nm 的势箱中运动。求该粒子从 $n = 3$ 能级进入 $n = 2$ 能级时发射光子的频率和波长。

根据能量守恒，发射光子的能量等于两个定态之间的能量差 [公式 (1.4)；另见第 9.9 节]：

$$h\nu = E_{upper} - E_{lower} = \frac{n_u^2 h^2}{8ml^2} - \frac{n_l^2 h^2}{8ml^2}$$

$$\nu = \frac{(n_u^2 - n_l^2) h}{8ml^2} = \frac{(3^2 - 2^2) (6.626 \times 10^{-34} \text{ J} \cdot \text{s})}{8 (2.00 \times 10^{-29} \text{ kg}) (4.00 \times 10^{-9} \text{ m})^2} = 1.29 \times 10^{12} \text{ s}^{-1}$$

其中 u 和 l 分别代表高能级和低能级。由 $\lambda\nu = c$, 有 $\lambda = 2.32 \times 10^{-4} \text{ m}$ 。(学生常见的错误是将 $h\nu$ 设为其中一个状态的能量, 而不是状态间的能量差)

练习:

对于某个在一维盒子中运动的电子, 其能级跃迁的最长波长为 400 nm。求盒子的长度。

答案: 0.603 nm

将 (2.19) 带入 (2.17), 解出波函数为

$$\psi_{II} = B \sin\left(\frac{n\pi x}{l}\right), \quad n = 1, 2, 3 \dots \quad (2.21)$$

在 $n\pi$ 前面使用负号并不能得到另一个独立的解。因为 $\sin(-\theta) = -\sin\theta$, 我们只会得到一个常数 -1, 乘以带正号的解。

公式 (2.21) 中的常数 B 仍然是任意的。为了将其确定下来, 我们使用公式 (1.24) 和 (1.22) 对 ψ_{II} 进行归一化:

$$\begin{aligned} \int_{-\infty}^{\infty} |\Psi|^2 dx &= \int_{-\infty}^{\infty} |\psi|^2 dx = 1 \\ \int_{-\infty}^0 |\psi_I|^2 dx + \int_0^l |\psi_{II}|^2 dx + \int_l^{\infty} |\psi_{III}|^2 dx &= 1 \\ |B|^2 \int_0^l \sin^2\left(\frac{n\pi x}{l}\right) dx &= 1 = |B|^2 \frac{l}{2} \end{aligned} \quad (2.22)$$

其中的积分是用附录中的公式 (A.2) 求得的。我们有

$$|B|^2 = (2/l)^{1/2}$$

注意我们只求出了 B 的绝对值, 但 B 可以取 $\pm(2/l)^{1/2}$ 。此外, B 也不必是实数, 我们可以取任何模为 $(2/l)^{1/2}$ 的复数。所以, 我们可以说 $B = (2/l)^{1/2} e^{i\alpha}$, 其中 α 是 B 的辐角, 可以取 0 到 2π 之间的任何值 (第 1.7 节)。取辐角为 0, 则箱中粒子的定态波函数为

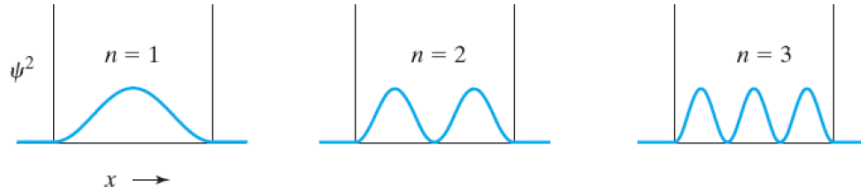
$$\psi_{II} = \left(\frac{2}{l}\right)^{1/2} \sin\left(\frac{n\pi x}{l}\right), \quad n = 1, 2, 3 \dots \quad (2.23)$$

波函数和概率密度的图如图 2.3 和 2.4 所示。

能量 (2.20) 和波函数 (2.23) 中的数字 n 称为**量子数**。量子数 n 的每个不同值都会产生不同的波函数和不同的状态。

波函数在某些点为零, 这些点被称为**节点**。量子数 n 每增加 1, 波函数 ψ 就多一个节点。 ψ 和 $|\psi|^2$ 中节点的存在似乎令人惊讶。因此, 图 (2.4) 表明: 对于 $n = 2$, 在箱的中点 $x = l/2$ 处找到粒子的概率为零。粒子怎么可能从盒子的一侧运动到另一侧, 而在任何时候都不会出现在盒子的中心呢? 这个明显的悖论产生于我们试图用宏观粒子运动的日常经验来理解微观粒子的运动。然而, 正如第 1 章所指出的: 电子和其他微观“粒子”无法用宏观世界的经典物理学概念来完整、正确地描述。

图 2.4 显示, 在盒子的不同位置找到粒子的概率与经典结果截然不同。从经典角度看, 一个固定能量的粒子在盒子中以恒定的速度在两壁之间弹性地来回弹跳。因此, 在盒子中的任何一点发现

图 2.3: 三种能量最低的箱中粒子状态的 ψ 曲线图图 2.4: 三种能量最低的箱中粒子状态的 $|\psi|^2$ 曲线图

它的可能性都是相同的；从量子力学角度看，我们会发现在盒子中心的最低能级出现概率最大。随着能级越来越高，节点越来越多，概率的最大值和最小值就会越来越接近，而沿着盒子长度方向的概率变化最终会变得难以察觉。当量子数非常大时，我们就获得了接近于经典的均匀概率密度结果。

这一结果，即在大量子数极限下量子力学与经典力学的关系，被称为玻尔对应原理。由于牛顿力学适用于宏观物体（运动速度远小于光速），我们期望非相对论量子力学能给出与经典力学对宏观物体相同的答案。由于普朗克常数极其微小，能量的量子化对于宏观物体来说是不可观测的。由于粒子的质量和盒子长度的平方出现在式 (2.20) 的分母中，因此在宏观盒子中具有宏观运动能量的宏观物体将具有巨大的 n 值，那么根据对应原理，宏观物体将显示出经典行为。

现在，我们有了一整套波函数，每个波函数对应不同的能量，并以量子数 n （正整数）为特征。让下标 i 表示量子数为 n_i 的特定波函数：

$$\psi_i = \left(\frac{2}{l}\right)^{1/2} \sin\left(\frac{n_i \pi x}{l}\right), \quad 0 < x < l$$

$$\psi_i = 0, \quad \text{其他区域}$$

由于波函数已归一化，我们有

$$\int_{-\infty}^{\infty} \psi_i^* \psi_j dx = 1, \quad \text{若 } i = j \quad (2.24)$$

现在我们想知道，当我们使用对应于不同能级的波函数时，这个积分的值是多少：

$$\int_{-\infty}^{\infty} \psi_i^* \psi_j dx = \int_0^l \left(\frac{2}{l}\right)^{1/2} \sin\left(\frac{n_i \pi x}{l}\right) \left(\frac{2}{l}\right)^{1/2} \sin\left(\frac{n_j \pi x}{l}\right) dx, \quad n_i \neq n_j$$

使用附录中的公式 (A.5)，我们有

$$\int_{-\infty}^{\infty} \psi_i^* \psi_j dx = \frac{2}{l} \left[\frac{\sin[(n_i - n_j)\pi]}{2(n_i - n_j)\pi/l} - \frac{\sin[(n_i + n_j)\pi]}{2(n_i + n_j)\pi/l} \right] = 0 \quad (2.25)$$

由于当 m 是整数时有 $\sin m\pi = 0$ ，则

$$\int_{-\infty}^{\infty} \psi_i^* \psi_j dx = 0, \quad i \neq j \quad (2.26)$$

当 (2.26) 成立时, 我们说对 $i \neq j$ 的波函数 ψ_i 和 ψ_j 是互相正交的。将 (2.24) 与 (2.26) 相结合, 我们有

$$\int_{-\infty}^{\infty} \psi_i^* \psi_j dx = \delta_{ij} \quad (2.27)$$

其中 δ_{ij} 是 **Kronecker 符号** (由数学家的名字命名)。当 i 和 j 相等时, 它等于 1; 当 i 和 j 不相等时, 它等于 0:

$$\delta_{ij} \equiv \begin{cases} 0, & i \neq j; \\ 1, & i = j. \end{cases} \quad (2.28)$$

波函数的特性 (2.27) 称为正交归一性。我们只证明了粒子盒内波函数的正交归一性。我们将在第 7.2 节更广泛地证明它。

您可能会对式 (2.26) 感到困惑, 不明白为什么我们要将一个状态的波函数乘以另一个状态的波函数。我们稍后会看到 (例如第 7.3 节), 使用包含一个系统所有波函数之和的方程通常很有帮助, 而这样的方程会导致像 (2.26) 这样的积分。

研究无限深势阱中粒子的一个更严谨的方法是: 首先处理粒子在壁箱中的势能有限跃迁, 然后当 V 的跃迁变得无限大时求取极限。取极限时的结果与 (2.20) 和 (2.23) 相同 (见问题 2.22)。

我们只考虑了粒子在一维盒子中的定态。该系统的非稳态示例, 请参见第 7.8 节末尾的示例。

关于粒子在盒子中的在线计算机模拟, 请访问 www.chem.uci.edu/undergraduate/applets/dwell/dwell.htm (显示了在盒子中间引入高度和宽度可变的屏障时对波函数和能级的影响); web.williams.edu/wpetc/chemistry/dbingemann/Chem153/particle.html (通过绘制薛定谔方程在能量变化和盒子长度变化时的解来显示量子化); 以及 falstad.com/qm1d/ (同时显示含时薛定谔方程和定态薛定谔方程; 见 7.47)。

2.3 一维自由粒子

我们所说的自由粒子是指不受任何力作用的粒子。对于自由粒子, 对 (1.12) 的积分表明, 无论 x 的值是多少, 势能都保持不变。由于基态能量的选择是任意的, 我们可以设定 $V(x) = 0$ 。则薛定谔方程 (1.19) 变为

$$\frac{d^2\psi}{dx^2} + \frac{2m}{\hbar^2} E\psi = 0 \quad (2.29)$$

式 (2.29) 与式 (2.10) 相同 (定解条件除外)。因此, (2.29) 的通解为 (2.13):

$$\psi = c_1 e^{i(2mE)^{1/2} x/\hbar} + c_2 e^{-i(2mE)^{1/2} x/\hbar} \quad (2.30)$$

我们可以使用什么边界条件呢? 似乎可以合理地假设 (因为 $\psi^* \psi dx$ 代表一种概率), 当 x 趋于 $\pm\infty$ 时, ψ 将保持有限值。那么如果能量 E 小于零, 那么就违反了边界条件, 因为对于 $E < 0$, 我们有

$$i(2mE)^{1/2} = i(-2m|E|)^{1/2} = i \cdot i \cdot (2m|E|)^{1/2} = -(2m|E|)^{1/2}$$

因此, 当 x 接近负无穷大时, (2.30) 中的第一项将变为无穷大。同样, 如果 E 为负值, 当 x 接近正无穷大时, (2.30) 中的第二项也将变为无穷大。因此, 对于一维自由粒子, 定解条件要求

$$E \geq 0 \quad (2.31)$$

波函数是振荡的, 是一个正弦项和一个余弦项的线性组合 [公式 (2.15)]。对于自由粒子, 能量没有量子化, 所有非负能量都是允许的。在这种情况下, 由于我们规定 $V = 0$, 能量 E 全为动能。如

果我们想通过归一化的方式求出常数 c_1 和 c_2 ，会发现积分 $\int_{-\infty}^{\infty} \psi^*(x) \psi(x) dx$ 的值为无穷大。换句话说，自由粒子的波函数在通常意义上是不可归一化的。这在物理上是意料之中的，因为当 x 变为 $\pm\infty$ 时，找到自由粒子的概率没有理由趋近于零。

自由粒子问题是一种不真实的情况，因为我们实际上不可能有一种粒子与宇宙中的任何其他粒子没有相互作用。

2.4 矩形势阱中的粒子

考虑在一个具有有限势垒的一维盒子中的粒子（图 2.5 a）。势能函数为当 $x < 0$ 和 $x > l$ 时 $V = V_0$ ，而 $0 \leq x \leq l$ 时有 $V_0 = 0$ 。需要考虑两种情况，即粒子的能量高于或低于 V_0 。



图 2.5: (a) 一维矩形势阱中粒子的势能。(b) 该势能的基态波函数。(c) 第一激发态的波函数。

我们首先考虑 $E < V_0$ 的情况。区域 I 和区域 III 的薛定谔方程为 $d^2\psi/dx^2 + (2m/\hbar^2)(E - V_0)\psi = 0$ 。这是一个常系数齐次线性微分方程，其特征方程 (2.7) 为 $s^2 + (2m/\hbar^2)(E - V_0) = 0$ ，特征根为 $s = \pm (2m/\hbar^2)^{1/2} (V_0 - E)^{1/2}$ 。因此，

$$\begin{aligned}\psi_I &= C \exp \left[(2m/\hbar^2)^{1/2} (V_0 - E)^{1/2} x \right] + D \exp \left[- (2m/\hbar^2)^{1/2} (V_0 - E)^{1/2} x \right] \\ \psi_{III} &= F \exp \left[(2m/\hbar^2)^{1/2} (V_0 - E)^{1/2} x \right] + G \exp \left[- (2m/\hbar^2)^{1/2} (V_0 - E)^{1/2} x \right]\end{aligned}$$

其中 C 、 D 、 F 和 G 都是常数。

如第 2.3 节所述，当 $x \rightarrow -\infty$ 时，我们必须阻止 ψ_I 趋于无穷。由于我们假设 $E < V_0$ ，则 $(V_0 - E)^{1/2}$ 是正实数，当 $x \rightarrow -\infty$ 时，为了满足 ψ_I 的值为有限值，我们必须有 $D = 0$ 。同样地，当 $x \rightarrow +\infty$ 时，为了满足 ψ_{III} 的值为有限值，我们有 $F = 0$ 。因此，

$$\psi_I = C \exp \left[(2m/\hbar^2)^{1/2} (V_0 - E)^{1/2} x \right], \quad \psi_{III} = G \exp \left[- (2m/\hbar^2)^{1/2} (V_0 - E)^{1/2} x \right]$$

在区域 II 中， $V = 0$ ，薛定谔方程与 (2.10) 一致，其通解为 (2.15)

$$\psi_{II} = A \cos \left[(2m\hbar^2)^{1/2} E^{1/2} x \right] + B \sin \left[(2m\hbar^2)^{1/2} E^{1/2} x \right] \quad (2.32)$$

为了完整解决这个问题，我们需要用到定解条件。与无限深势阱中粒子的情况类似，我们需要波函数在 $x = 0$ 和 $x = l$ 处连续，则 $\psi_I(0) = \psi_{II}(0)$ ， $\psi_{II}(l) = \psi_{III}(l)$ 。波函数有四个任意常数，因此需要的定解条件不止这两个。除了需要 ψ 连续以外，我们还需要其一阶导数 $d\psi/dx$ 处处连续。为了证明这一要求的合理性，我们假设如果 $d\psi/dx$ 在某点处不连续，则其导数（ ψ 的二阶导数的瞬时变化率）在该点处会趋于无穷。然而，对于矩形势阱中的粒子，其薛定谔方程 $d^2\psi/dx^2 = (2m/\hbar^2)(V - E)\psi$ 的右侧不包含任何趋于无穷的因子。所以 $d^2\psi/dx^2$ 不可能趋于无穷 [更严谨的论证，见 D. Branson, Am. J. Phys., 47, 1000 (1979)]。因此，我们在 $x = 0$ 时有 $d\psi_I/dx = d\psi_{II}/dx$ ，在 $x = l$ 时有

$$d\psi_{II}/dx = d\psi_{III}/dx.$$

由 $\psi_I(0) = \psi_{II}(0)$, 我们有 $C = A$ 。由 $\psi'_I(0) = \psi'_{II}(0)$, 我们有 $B = (V_0 - E)^{1/2} A/E^{1/2}$ 。由 $\psi_{II}(l) = \psi_{III}(l)$, 我们得到了一个复杂的等式, 可以根据 A 求出 G 。常数 A 由归一化计算求出。

用 $\psi'_{II}(l) = \psi'_{III}(l)$ 除以 $\psi_{II}(l) = \psi_{III}(l)$, 再用 A 表示 B , 就得到下面的能级方程 (问题 2.21b):

$$(2E - V_0) \sin \left[(2mE)^{1/2} l/\hbar \right] = 2(V_0 E - E^2)^{1/2} \cos \left[(2mE)^{1/2} l/\hbar \right] \quad (2.33)$$

[虽然 $E = 0$ 也满足 (2.33), 但会导致 $\psi = 0$, 所以它不是允许的能量。(见问题 2.21 b) 定义无量纲的常数 ε 和 b 满足

$$\varepsilon \equiv E/V_0, \quad b \equiv (2mV_0)^{1/2} l/\hbar \quad (2.34)$$

用 V_0 除以 (2.33), 我们有

$$(2\varepsilon - 1) \sin(b\varepsilon^{1/2}) - 2(\varepsilon - \varepsilon^2)^{1/2} \cos(b\varepsilon^{1/2}) = 0 \quad (2.35)$$

只有满足 (2.33) 的粒子的能量才有连续和连续导数的波函数, 所以能级量子化的条件为 $E < V_0$, 为了找到允许的能级, 我们可以在 $0 < \varepsilon < 1$ 的条件下绘制 (2.35) 左侧表达式与 ε 的关系图, 并找出曲线与横轴交叉的点 (另见问题 4.31c)。详细研究 (Merzbacher, 第 6.8 节) 表明: $E < V_0$ 的允许能级数为 N , 其中 N 满足以下条件

$$N - 1 < b/\pi \leq N, \quad \text{其中 } b \equiv (2mV_0)^{1/2} l/\hbar \quad (2.36)$$

例如, 如果 $V_0 = \hbar^2/ml^2$, 那么 $b/\pi = 2(2^{1/2}) = 2.83$, 即 $N = 3$ 。图 (2.5) 显示了最低两个能级的 ψ 。波函数在盒内是振荡的, 而在盒外则呈指数衰减。事实证明: 每提高一个能级, 节点数就增加一个。

到目前为止, 我们只考虑了 $E < V_0$ 的状态。对于 $V_0 < E$, $(V_0 - E)^{1/2}$ 是虚数, 并且波函数 ψ_I 和 ψ_{III} 在 $x \rightarrow \pm\infty$ 时不会趋于零, 而是会振荡 (类似于自由粒子)。我们也再也没有理由将 ψ_I 中的 D 和 ψ_{III} 中的 F 设为了零了, 这些额外的常数可以满足 ψ 和 ψ' 的定解条件, 我们会发现不需要限制 E 就可以得到符合条件的波函数。因此, 上述所有能量都是允许的。

$x \rightarrow \pm\infty$ 时 $\psi \rightarrow 0$ 的状态称为**束缚态**。对于束缚态, 只有在有限的空间区域内才有可能找到粒子。对于**非束缚态**, 当 $x \rightarrow \pm\infty$ 时 ψ 不会趋于零, 且无法归一化。对于在有限深矩形势阱中的粒子, $E < V_0$ 的状态是束缚态, 而 $E > V_0$ 的状态是非束缚态。而在无限深势阱中的粒子则所有的状态都为束缚态, 自由粒子则全为非束缚态。

要在线模拟粒子在势阱中的情况, 请访问 www.falstad.com/qm1d, 并在“设置”框中选择“有限势阱”。您可以改变势阱的宽度和深度, 查看对能级和波函数的影响。

2.5 隧穿

对于有限深矩形势阱中的粒子 (第 2.4 节) 图 (2.5), 波函数 ψ_I 和 ψ_{III} 表明: 就束缚态而言, 在粒子总能量 E 小于其势能 $V = V_0$ 的区域 I 和 III 中找到粒子的概率不为零。经典上, 这是不允许的。经典方程 $E = T + V$ 且 $T \geq 0$, 其中 T 是动能, 则经典力学中 E 是不可能比 V 小的。

考虑一个在有限宽度和深度盒子中作一维运动的粒子, 从经典角度看, 除非粒子的能量大于势能势垒 V_0 , 否则粒子无法逸出。然而, 量子力学的处理方法 (此处省略) 表明, 在盒子外发现总能量小于 V 的粒子的概率是不为零的。

隧穿 (tunneling) 一词表示粒子穿透经典禁区 (如图 2.5 所示), 或粒子穿过高度超过粒子能量的能垒。由于隧穿是一种量子效应, 因此粒子的行为越背离经典力学, 其发生的概率就越大。因此,

质量小的粒子最容易发生隧穿现象 (注意: 质量 m 越大, 第 2.4 节中的 ψ_I 和 ψ_{II} 函数趋于零的速度就越快)。电子很容易发生隧穿。氢原子和离子比更重的原子更容易发生隧穿。放射性原子核发射 α 粒子时, α 粒子要通过子核与 α 粒子之间的短程核吸引力和库仑斥力所产生的势能势垒才能发生隧穿。 NH_3 是金字塔形分子, 分子反转存在势能障碍, 平面构型时势能最大。氢原子可以穿透这个势垒, 从而使分子倒转。在乙烷分子中, 内旋转存在障碍, 在氢的黯淡位置存在势能最大值。氢原子可以从一个交错位置隧穿到下一个位置。电子的隧穿在氧化还原反应和电极过程中非常重要。隧穿通常对涉及氢原子转移的化学反应的速率有很大贡献。参见 R. P. Bell, *The Tunnel Effect in Chemistry*, Chapman & Hall, 1980。

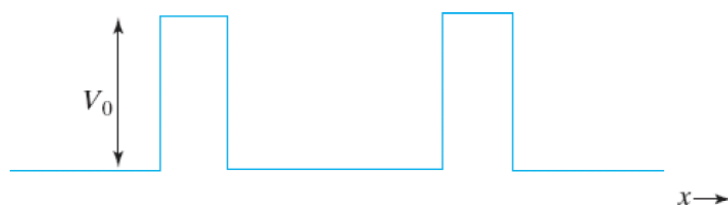


图 2.6: 有限高度和宽度的一维盒子中粒子的势能函数

某些酶催化反应中会出现 H 原子的隧穿现象; 见《酶催化反应中的量子隧穿》, R. Allemann 和 N. Scrutton (编), RSCP Publishing 出版社, 2009 年。

扫描隧穿显微镜发明于 1981 年, 它利用电子在极细的金属丝尖端与导电固体表面之间的空间隧穿, 生成固体表面单个原子的图像。在固体和金属丝之间施加一个微小的电压, 当针尖以几 Å 的高度在表面上移动时, 针尖的高度会进行调整, 以保持电流恒定。根据针尖高度与位置的关系绘制出表面图像。

总结

习题

Chapter 3

算符

3.1 算符

现在，我们以一种比以前更一般的方式来发展量子力学理论。首先，我们将单粒子一维定态薛定谔方程 (1.19) 写成以下形式

$$\left[-\frac{\hbar^2}{2m} \frac{d^2\psi}{dx^2} + V(x) \right] \psi(x) = E\psi(x) \quad (3.1)$$

(3.1) 中括号内的实体是一个算符 (operator)。方程 (3.1) 表明我们有一个能量算符，它对波函数起作用后，波函数又回来了，不过是乘以一个允许的能量值。因此，接下来我们讨论算符。

算符是一种将给定函数转换为另一个函数的规则。例如，让 \hat{D} 算符来表示对关于 x 的函数求导。我们用一个小尖号来表示算符。给定一个可导函数 $f(x)$ ，则将 \hat{D} 作用到 $f(x)$ 上即可表示为 $\hat{D}f(x) = f'(x)$ 。例如， $\hat{D}(x^2 + 3e^{2x}) = 2x + 6e^{2x}$ 。如果 $\hat{3}$ 是将函数乘以 3 的算符，那么 $\hat{3}(x^2 + 3e^x) = 3x^2 + 9e^x$ 。如果 \tan 是取函数正切值的算符，那么将 \tan 应用于函数 $x^2 + 1$ ，我们得到了 $\tan(x^2 + 1)$ 。如果算符 \hat{A} 将函数 $f(x)$ 转换为另一个函数 $g(x)$ ，我们将其写作 $\hat{A}f(x) = g(x)$ 。

我们将两个算符 \hat{A} 和 \hat{B} 的**和与差**定义为

$$\begin{aligned} (\hat{A} + \hat{B})f(x) &\equiv \hat{A}f(x) + \hat{B}f(x) \\ (\hat{A} - \hat{B})f(x) &\equiv \hat{A}f(x) - \hat{B}f(x) \end{aligned} \quad (3.2)$$

例如，若 $\hat{D} \equiv d/dx$ ，那么

$$(\hat{D} + \hat{3})(x^3 - 5) = \hat{D}(x^3 - 5) + \hat{3}(x^3 - 5) = 3x^2 + (3x^3 - 15) = 3x^3 + 3x^2 - 15$$

一个算符也可以涉及多个变量。例如，算符 $\partial^2/\partial x^2 + \partial^2/\partial y^2$ 具有如下性质：

$$(\partial^2/\partial x^2 + \partial^2/\partial y^2)g(x, y) = \partial^2 g/\partial x^2 + \partial^2 g/\partial y^2$$

两个算符的**积**定义为

$$\hat{A}\hat{B}f(x) = \hat{A}[\hat{B}f(x)] \quad (3.3)$$

换句话说，我们先将乘积右边的算符作用到函数 $f(x)$ 上，然后将左边的算符作用到得到的函数上。例如， $\hat{3}\hat{D}f(x) = \hat{3}[\hat{D}f(x)] = \hat{3}f'(x) = 3f'(x)$

算符 $\hat{A}\hat{B}$ 和 $\hat{B}\hat{A}$ 可能不会有同样的效果。例如，考虑算符 d/dx 和 \hat{x} (\hat{x} 表示将函数乘以 x)：

$$\hat{D}\hat{x}f(x) = \frac{d}{dx}[xf(x)] = f(x) + f'(x) = (\hat{1} + \hat{x}\hat{D})f(x) \quad (3.4)$$

$$\hat{x}\hat{D}f(x) = \hat{x} \left[\frac{d}{dx} f(x) \right] = xf'(x)$$

在这个例子中, $\hat{A}\hat{B}$ 和 $\hat{B}\hat{A}$ 是不同的算符。

我们可以建立如下的**算符代数**。若对任意的函数 f , 有 $\hat{A}f = \hat{B}f$, 则我们说算符 \hat{A} 和算符 \hat{B} 是**相等的**。相等的算符作用到给定的函数上时, 会有相同的结果。例如, 式 (3.4) 表明

$$\hat{D}\hat{x} = 1 + \hat{x}\hat{D} \quad (3.5)$$

算符 $\hat{1}$ (乘以 1) 称作**单位算符**。算符 $\hat{0}$ (乘以 0) 称作**空算符**。我们通常省略简单常数算符顶上的小尖号。我们还可以将算符从算符方程的一边转移到另一边 (问题 3.7)。因此, 式 (3.5) 与 $\hat{D}\hat{x} - \hat{x}\hat{D} - 1 = 0$ 等价, 其中省略了空算符和单位算符上的小尖号。

算符运算遵循结合律:

$$\hat{A}(\hat{B}\hat{C}) = (\hat{A}\hat{B})\hat{C} \quad (3.6)$$

式 (3.6) 的证明见问题 3.10。例如, 令 $\hat{A} = d/dx$, $\hat{B} = \hat{x}$, 而 $\hat{C} = 3$ 。使用式 (3.5), 我们有

$$\begin{aligned} (\hat{A}\hat{B}) &= \hat{D}\hat{x} = 1 + \hat{x}\hat{D}, & [(\hat{A}\hat{B})\hat{C}]f &= (1 + \hat{x}\hat{D})3f = 3f + 3xf' \\ (\hat{B}\hat{C}) &= 3\hat{x}, & [\hat{A}(\hat{B}\hat{C})]f &= \hat{D}(3xf) = 3f + 3xf' \end{aligned}$$

算符代数与普通代数的一个主要区别是: 数的运算遵守乘法的交换律, 但算符不一定。例如: 若 a 和 b 都是数, 那么有 $ab = ba$; 但是 $\hat{A}\hat{B}$ 和 $\hat{B}\hat{A}$ 不一定相等。我们定义算符 \hat{A} 和 \hat{B} 的**交换子** (commutator) $[\hat{A}, \hat{B}]$ 为 $\hat{A}\hat{B} - \hat{B}\hat{A}$:

$$[\hat{A}, \hat{B}] \equiv \hat{A}\hat{B} - \hat{B}\hat{A} \quad (3.7)$$

如果有 $\hat{A}\hat{B} = \hat{B}\hat{A}$, 那么 $[\hat{A}, \hat{B}] = 0$, 则我们说算符 \hat{A} 和 \hat{B} 是**可对易的**。如果 $\hat{A}\hat{B} \neq \hat{B}\hat{A}$, 那么 \hat{A} 和 \hat{B} 是**不可对易的**。注意 $[\hat{A}, \hat{B}]f = \hat{A}\hat{B}f - \hat{B}\hat{A}f$ 。由于我们作用算符 3 和 d/dx 的顺序没有区别, 因此我们有

$$\left[\hat{3}, \frac{d}{dx} \right] = \hat{3} \frac{d}{dx} - \frac{d}{dx} \hat{3} = 0$$

从式 (3.5), 我们有

$$\left[\frac{d}{dx}, \hat{x} \right] = \hat{D}\hat{x} - \hat{x}\hat{D} = 1 \quad (3.8)$$

那么算符 d/dx 和 \hat{x} 是**不可对易的**。

例题: 求 $[z^3, d/dz]$ 。

为了求出 $[z^3, d/dz]$, 我们需要将其作用到任意一个函数 $g(x)$ 上。由式 (3.7) 交换子的定义及算符差和乘积的定义, 我们有

$$\begin{aligned} [z^3, d/dz]g &= [z^3(d/dz) - (d/dz)z^3]g = z^3(d/dz)g - (d/dz)(z^3g) \\ &= z^3g' - 3z^2g - z^3g' = -3z^2g \end{aligned}$$

删去任意的函数 g , 我们有算符方程 $[z^3, d/dz] = -3z^2$ 。

练习:

求 $[d/dx, 5x^2 + 3x + 4]$ 。(答案: $10x + 3$)

算符的平方定义为算符和它本身的乘积： $\hat{B}^2 = \hat{B}\hat{B}$ 。我们来求求导算符的平方：

$$\begin{aligned}\hat{D}^2 f(x) &= \hat{D}(\hat{D}f) = \hat{D}f' = f'' \\ \hat{D}^2 &= d^2/dx^2\end{aligned}$$

再比如：取函数复共轭的算符的平方等于单位算符，因为取两次复共轭可以得到原始函数。算符 \hat{B}^n ($n = 1, 2, 3 \dots$) 定义为连续应用 n 次算符 \hat{B} 。

事实表明，量子力学中出现的算符都是线性的。当且仅当算符 \hat{A} 具有以下两个性质时，它是线性算符：

$$\hat{A}[f(x) + g(x)] = \hat{A}f(x) + \hat{A}g(x) \quad (3.9)$$

$$\hat{A}[cf(x)] = c\hat{A}f(x) \quad (3.10)$$

其中 f 和 g 是任意函数， c 是任意常数（可以不必是实数）。线性算符的例子有 \hat{x}^2 、 d/dx 和 d^2/dx^2 。非线性算符有 \cos 和 $(\)^2$ ，其中 $(\)^2$ 是对作用的函数求平方。

例题：

d/dx 是线性算符吗？ $\sqrt{\ } \equiv \sqrt{\ } \equiv \sqrt{\ }$ 是线性算符吗？

我们有

$$(d/dx)[f(x) + g(x)] = df/dx + dg/dx = (d/dx)f(x) + (d/dx)g(x)$$

$$(d/dx)[cf(x)] = cdf/dx = c(d/dx)f(x)$$

d/dx 符合式 (3.9) 和 (3.10)，是线性算符。然而，

$$\sqrt{f(x) + g(x)} \neq \sqrt{f(x)} + \sqrt{g(x)}$$

所以 $\sqrt{\ } \equiv \sqrt{\ } \equiv \sqrt{\ }$ 不是线性算符。

练习：算符 $x^2 \times$ （乘以 x^2 ）是线性算符吗？（答案：是）

线性算符运算中有用的算符有

$$(\hat{A} + \hat{B})\hat{C} = \hat{A}\hat{C} + \hat{B}\hat{C} \quad (3.11)$$

$$\hat{A}(\hat{B} + \hat{C}) = \hat{A}\hat{B} + \hat{A}\hat{C} \quad (3.12)$$

例题：证明线性算符满足分配律 (3.11)。

开始证明的好方法是先写下给出的内容和要证明的内容。已知 \hat{A} 、 \hat{B} 和 \hat{C} 是线性算符，求证 $(\hat{A} + \hat{B})\hat{C} = \hat{A}\hat{C} + \hat{B}\hat{C}$ 。

为了证明算符 $(\hat{A} + \hat{B})\hat{C}$ 等于算符 $\hat{A}\hat{C} + \hat{B}\hat{C}$ ，我们必须证明这两个算符作用到任意函数 f 上的结果是相等的。即

$$[(\hat{A} + \hat{B})\hat{C}]f = (\hat{A}\hat{C} + \hat{B}\hat{C})f$$

我们从左边 $[(\hat{A} + \hat{B})\hat{C}]f$ 开始。这个表达式包含了算符 \hat{A} 与 \hat{B} 的乘积及算符 \hat{C} 。将算符乘积的定义 (3.3) 中的 \hat{A} 用 $\hat{A} + \hat{B}$ 替代， \hat{B} 用 \hat{C} 替代，得出 $[(\hat{A} + \hat{B})\hat{C}]f = (\hat{A} + \hat{B})(\hat{C}f)$ 。

将 $\hat{C}f$ 整体视为一个函数，使用式 (3.2) 关于两个算符 \hat{A} 与 \hat{B} 的和 $\hat{A} + \hat{B}$ 的定义，得出 $(\hat{A} + \hat{B})(\hat{C}f) = \hat{A}(\hat{C}f) + \hat{B}(\hat{C}f)$ 。因此，

$$[(\hat{A} + \hat{B})\hat{C}]f = (\hat{A} + \hat{B})(\hat{C}f) = \hat{A}(\hat{C}f) + \hat{B}(\hat{C}f)$$

使用式 (3.3) 给出的算符积的定义，有 $\hat{A}(\hat{C}f) = \hat{A}\hat{C}f$ 及 $\hat{B}(\hat{C}f) = \hat{B}\hat{C}f$ 。则

$$[(\hat{A} + \hat{B})\hat{C}]f = \hat{A}\hat{C}f + \hat{B}\hat{C}f \quad (3.13)$$

将算符和的定义 (3.2) 中的 \hat{A} 用 $\hat{A}\hat{C}$ 替代， \hat{B} 用 $\hat{B}\hat{C}$ 替代，得出 $(\hat{A}\hat{C} + \hat{B}\hat{C})f = \hat{A}\hat{C}f + \hat{B}\hat{C}f$ ，则式 (3.13) 变成了

$$[(\hat{A} + \hat{B})\hat{C}]f = (\hat{A}\hat{C} + \hat{B}\hat{C})f$$

这就是我们要证明的。因此， $(\hat{A} + \hat{B})\hat{C} = \hat{A}\hat{C} + \hat{B}\hat{C}$ 。

注意我们没有用到 \hat{A} 、 \hat{B} 和 \hat{C} 是线性算符这一条件，事实上，式 (3.11) 对任意算符都成立。但式 (3.12) 只在 \hat{A} 是线性算符时成立。(问题 3.17)

例题：求算符 $d/dx + \hat{x}$ 的平方。

为了求 $(d/dx + \hat{x})^2$ ，我们将其作用到任意一个函数 $f(x)$ 上。令 $\hat{D} \equiv d/dx$ ，我们有

$$\begin{aligned} (\hat{D} + \hat{x})^2 f(x) &= (\hat{D} + \hat{x}) [(\hat{D} + \hat{x})f] = (\hat{D} + \hat{x})(f' + xf) \\ &= f'' + f + xf' + xf' + x^2 f = (\hat{D}^2 + 2\hat{x}\hat{D} + \hat{x}^2 + 1)f(x) \\ (\hat{D} + \hat{x})^2 &= \hat{D}^2 + 2\hat{x}\hat{D} + \hat{x}^2 + 1 \end{aligned}$$

让我们只使用算符方程重复这一计算：

$$\begin{aligned} (\hat{D} + \hat{x})^2 &= (\hat{D} + \hat{x})(\hat{D} + \hat{x}) = \hat{D}(\hat{D} + \hat{x}) + \hat{x}(\hat{D} + \hat{x}) \\ &= \hat{D}^2 + \hat{D}\hat{x} + \hat{x}\hat{D} + \hat{x}^2 = \hat{D}^2 + \hat{x}\hat{D} + 1 + \hat{x}\hat{D} + \hat{x}^2 \\ &= \hat{D}^2 + 2\hat{x}\hat{D} + \hat{x}^2 + 1 \end{aligned}$$

其中用到了式 (3.11)、(3.12) 和 (3.5)，并省略了“乘以 x ”算符上的小尖号。在彻底掌握算符之前，最安全的做法是在进行算符操作时，始终保持算符对任意函数 f 进行操作，然后在最后删除 f 。

练习：

求 $(d^2/dx^2)^2$ 。(答案： $d^4/dx^4 + 2xd^2/dx^2 + 2d/dx + x^2$)

3.2 本征函数和本征值

假设某线性算符 \hat{A} 作用在某个函数 $f(x)$ 上的结果是对 $f(x)$ 乘上一个常数 k 。我们说 $f(x)$ 是 \hat{A} 的一个**本征函数** (eigenfunction)， k 是**本征值** (eigenvalue)。作为定义的一部分，我们将要求本征函数 $f(x)$ 不等于零。我们的意思是说，尽管 $f(x)$ 可能在不同点上消失，但它并非处处为零。我们有

$$\boxed{\hat{A}f(x) = kf(x)} \quad (3.14)$$

例如, 函数 e^{2x} 是算符 d/dx 的一个本征函数, 其本征值为 2:

$$(d/dx) e^{2x} = 2e^{2x}$$

然而 $\sin 2x$ 不是 d/dx 的本征函数, 因为 $(d/dx)(\sin 2x) = 2 \cos 2x$, 不等于一个常数乘以 $\sin 2x$ 。

例题: 如果函数 $f(x)$ 是线性算符 \hat{A} 的一个本征函数, c 是任意常数。求证: $cf(x)$ 也是算符 \hat{A} 的本征函数, 并与 $f(x)$ 有相同的本征值。

了解如何进行证明的一个好方法是按以下步骤进行:

1. 写下给定的信息, 并将这些信息从文字转化为等式。
2. 用一个或多个方程的形式写下要证明的内容。
3. (a) 处理步骤 1 中的给定方程, 将其转化为步骤 2 中的所需方程。(b) 或者, 从我们要证明的方程的一边开始, 使用步骤 1 中的给定方程来处理这一边, 直到它转化为要证明的方程的另一边。

我们三个条件: $f(x)$ 是算符 \hat{A} 的本征函数; \hat{A} 是线性算符; c 是常数。将这些表述转化为方程 [见方程 (3.14)、(3.9) 和 (3.10)], 我们有

$$\hat{A}f = kf \quad (3.15)$$

$$\hat{A}(f+g) = \hat{A}f + \hat{A}g, \quad \text{及} \quad \hat{A}(bf) = b\hat{A}f \quad (3.16)$$

$$c = a \text{ (常数)}$$

其中 k 和 b 是常数, f 和 g 是函数。

我们想要证明 $cf(x)$ 也是算符 \hat{A} 的本征函数且有相同的本征值, 将其写成方程, 即

$$\hat{A}(cf) = k(cf)$$

使用策略 (3) 的 (b), 我们从待证明方程的左侧 $\hat{A}(cf)$ 出发, 尝试证明它等于 $k(cf)$ 。由线性算符定义 (3.16) 的第二个方程, 我们有 $\hat{A}(cf) = c\hat{A}f$ 。使用本征方程 (3.15), 有 $c\hat{A}f = ckf$ 。因此,

$$\hat{A}(cf) = c\hat{A}f = ckf = k(cf)$$

得证。

例题: (a) 求算符 d/dx 的本征函数及对应的本征值; (b) 如果我们假设定解条件为本征函数在 $x \rightarrow \pm\infty$ 时为有限值, 求对应的本征值。

(a) 将算符 $\hat{A} = d/dx$ 带入方程 (3.14), 有

$$\frac{df(x)}{dx} = kf(x) \quad (3.17)$$

$$\frac{1}{f} df = k dx$$

求积分, 有

$$\ln f = kx + \text{常数}$$

$$f = e^{\text{常数} \cdot kx}$$

$$f = ce^{kx} \quad (3.18)$$

算符 d/dx 的本征函数由 (3.18), 本征值为 k , 它可以是任何数字, 而 (3.17) 仍然成立。本征函数包含一个任意的常数 c 。这对每个线性算符的特征函数都是正确的, 正如前面的例子所证明的。(3.18) 中 k 的每个不同值都会产生不同的特征函数。然而, k 值相同而 c 值不同的特征函数并不是相互独立的。

(b) 由于 k 可以是复数, 我们可以写作 $k = a + ib$, 其中 a 和 b 是实数。我们有 $f(x) = ce^{ax}e^{ibx}$ 。若 $a > 0$, 则当 x 趋于无穷时因子 e^{ax} 也趋于无穷。若 $a < 0$, 则 $x \rightarrow -\infty$ 时 $e^{ax} \rightarrow \infty$ 。因此, 这两个定解条件要求 $a = 0$, 所以本征值 $k = ib$, 其中 b 是实数。

在第 3.1 节的第一个例题中, 我们知道对任意的函数 g , 有 $[z^3, d/dz]g(z) = -3z^2g(z)$, 所以 $[z^3, d/dz] = -3z^2$ 。相反地, 本征方程 $\hat{A}f(x) = kf(x)$ [式 (3.14)] 却不一定对任意函数 $f(x)$ 成立, 从这个方程中我们并不能得出 $\hat{A} = k$ 。因此, 结论 $(d/dx)e^{2x} = 2e^{2x}$ 并不意味着 d/dx 与乘以 2 相等。

3.3 算符和量子力学

我们现在考虑算符和量子力学之间的关系。将式 (3.1) 与 (3.14) 比较, 我们可以发现薛定谔方程是一个本征值问题。能量 E 的值就是本征值。本征函数就是定态薛定谔方程 ψ 。所需的本征函数和本征值的算符是 $-(\hbar^2/2m)d^2/dx^2 + V(x)$ 。这个算符称为系统的**哈密顿算符** (Hamiltonian operator)。

威廉·罗文·哈密顿爵士 (Sir William Rowan Hamilton) (1805-1865) 设计了牛顿运动方程的另一种形式, 其中涉及一个函数 H , 即系统的**哈密顿函数** (Hamiltonian function)。对于势能仅是坐标函数的系统, 总能量随时间保持不变; 也就是说, E 是守恒的。我们将只讨论这种保守系统。对于保守系统, 经典力学哈密顿函数可以简单地用坐标和共轭动量来表示总能量。对于笛卡尔坐标 x 、 y 、 z , **共轭动量**是线性动量在 x 、 y 、 z 方向上的分量 p_x 、 p_y 、 p_z :

$$p_x \equiv mv_x, \quad p_y \equiv mv_y, \quad p_z \equiv mv_z \quad (3.19)$$

其中 v_x 、 v_y 、 v_z 分别是粒子的速度矢量在 x 、 y 、 z 方向上的分量。

让我们找出质量为 m 的粒子在一维中运动并受到势能 $V(x)$ 作用的经典力学哈密顿函数。哈密顿函数等于系统的能量, 而能量包括动能和势能。然而, 我们熟悉的动能形式 $\frac{1}{2}mv_x^2$ 并不适用, 因为我们必须将哈密顿表示为坐标和动量的函数, 而不是速度的函数。由于 $v_x = p_x/m$, 我们想要的动能表示形式为 $p_x^2/2m$ 。那么哈密顿函数为

$$H = \frac{p_x^2}{2m} + V(x) \quad (3.20)$$

定态薛定谔方程 (3.1) 表明: 与哈密顿函数 (3.20) 相对应, 我们有一个量子力学算符

$$-\frac{\hbar^2}{2m} \frac{d^2}{dx^2} + V(x)$$

其本征值为系统能量的允许值。经典力学中的物理量与量子力学中的算符之间的这种对应关系是普遍的。量子力学的一个基本假设是, 每一个物理量 (例如能量、 x 坐标、动量) 都有一个对应的量子力学算符。我们进一步假设, 将 B 的经典力学表达式写成笛卡尔坐标和相应动量的函数, 然后进行如下替换, 就能找到与属性 B 相对应的算符。每个笛卡尔坐标 q 都用与该坐标相乘的算符来代替:

$$\hat{q} = q \times$$

线性动量 p_q 的每个笛卡尔分量都由以下算符代替：

$$\hat{p}_q = \frac{\hbar}{i} \frac{\partial}{\partial q} = -i\hbar \frac{\partial}{\partial q}$$

其中 i 是虚数单位， $\partial/\partial q$ 是 p 对坐标 q 的偏导数算符。

考虑几个例子。与 x 坐标相对应的算符是 x 的乘法运算：

$$\hat{x} = x \times \quad (3.21)$$

同样地，

$$\hat{y} = y \times, \quad \hat{z} = z \times \quad (3.22)$$

线性动量各分量的算符为

$$\hat{p}_x = \frac{\hbar}{i} \frac{\partial}{\partial x}, \quad \hat{p}_y = \frac{\hbar}{i} \frac{\partial}{\partial y}, \quad \hat{p}_z = \frac{\hbar}{i} \frac{\partial}{\partial z} \quad (3.23)$$

与 p_x^2 相对应的算符为

$$\hat{p}_x^2 = \left(\frac{\hbar}{i} \frac{\partial}{\partial x} \right)^2 = \frac{\hbar}{i} \frac{\partial}{\partial x} \frac{\hbar}{i} \frac{\partial}{\partial x} = -\hbar^2 \frac{\partial^2}{\partial x^2} \quad (3.24)$$

p_y 与 p_z 的表示类似。

一维的势能算符和动能算符是什么？设一个系统的势能函数为 $V(x) = ax^2$ ，其中 a 是常数。将 x 用 $x \times$ 替代，我们可以看到，势能算符只是乘以 ax^2 。即， $\hat{V}(x) = ax^2 \times$ 。一般来说，对于任何势能函数

$$\hat{V}(x) = V(x) \times \quad (3.25)$$

经典力学中动能 T 的表达式 (3.20) 为

$$T = p_x^2/2m \quad (3.26)$$

将 p_x 用对应的算符 (3.23) 代替，我们有

$$\hat{T} = -\frac{\hbar^2}{2m} \frac{\partial^2}{\partial x^2} = -\frac{\hbar^2}{2m} \frac{d^2}{dx^2} \quad (3.27)$$

其中用到了式 (3.24)，偏导数就变成了单变量的常导数。经典力学的哈密顿量 (3.20) 为

$$H = T + V = p_x^2/2m + V(x) \quad (3.28)$$

相应的量子力学哈密顿（或能量）算符为

$$\hat{H} = \hat{T} + \hat{V} = -\frac{\hbar^2}{2m} \frac{d^2}{dx^2} + V(x) \quad (3.29)$$

与薛定谔方程 (3.1) 中的算符一致。请注意，所有这些算符都是线性的。

量子力学算符如何与系统对应的属性相关联？每个这样的算符都有自己的一组本征函数和本征值。令 \hat{B} 是与物理量 B 相对应的量子力学算符，令 f_i 和 b_i 分别代表算符 \hat{B} 的本征函数和本征值。带入式 (3.14)，我们有

$$\hat{B}f_i = b_i f_i, \quad i = 1, 2, 3 \dots \quad (3.30)$$

算符 \hat{B} 有许多本征函数和本征值，用下标 i 相区分。 \hat{B} 通常是线性算符，且式 (3.30) 是微分方程，对应的解可以给出本征函数和本征值。量子力学假设（无论系统的状态函数是什么）对属性 B 的测量必须得到算符 \hat{B} 的一个本征值 b_i 。例如，一个系统的能量只能通过能量（哈密顿）算符 \hat{H} 的本征值求出。使用 ψ_i 来表示 \hat{H} 的本征函数，我们有本征方程 (3.30)

$$\hat{H}\psi_i = E_i \psi_i \quad (3.31)$$

将式 (3.29) 带入式 (3.31)，我们可以得到：对于单粒子的一维系统，有

$$\left[-\frac{\hbar^2}{2m} \frac{d^2}{dx^2} + V(x) \right] \psi_i = E_i \psi_i \quad (3.32)$$

就是式 (3.1) 的定态薛定谔方程。因此，我们关于算符的假设与我们之前的工作是一致的。稍后，我们将进一步证明动量算符 (3.23) 的选择是正确的，因为在向经典力学的极限过渡中，这一选择会导出 $p_x = m(dx/dt)$ ，这是理所应当的。（见问题 7.59）

在第一章中，我们假设量子力学系统的状态是由一个状态函数 $\Psi(x, t)$ 指定的，这个状态函数包含了我们可能知道的系统所有的信息。 Ψ 是如何告诉我们关于性质 B 的信息的？我们假设：若 Ψ 是 \hat{B} 的本征函数，本征值为 b_k ，则对性质 B 的测量可得到值为 b_k 的结果。例如，考虑系统的能量。能量算符的本征函数为定态薛定谔方程 (3.32) 的解 $\psi(x)$ 。假设系统处于定态，有态函数 (1.20)

$$\Psi(x, t) = e^{-iEt/\hbar} \psi(x) \quad (3.33)$$

$\Psi(x, t)$ 是能量算符 \hat{H} 的本征函数吗？我们有

$$\hat{H}\Psi(x, t) = \hat{H}e^{-iEt/\hbar} \psi(x)$$

\hat{H} 不包含对时间的导数，因此不会影响指数因子 $e^{-iEt/\hbar}$ ，我们有

$$\begin{aligned} \hat{H}\Psi(x, t) &= e^{-iEt/\hbar} \hat{H}\psi(x) = Ee^{-iEt/\hbar} \psi(x) = E\Psi(x, t) \\ \hat{H}\Psi &= E\Psi \end{aligned} \quad (3.34)$$

其中，我们用到了式 (3.31)。因此，对于定态系统， $\Psi(x, t)$ 是 \hat{H} 的本征函数，我们在测量能量时肯定会得到值为 E 的结果。

考虑另一个动量的例子。算符 \hat{p}_x 的本征函数 g 由以下方程求出：

$$\begin{aligned} \hat{p}_x g &= \hbar k g \\ \frac{\hbar}{i} \frac{dg}{dx} &= \hbar k g \end{aligned} \quad (3.35)$$

我们有（问题 3.29）

$$g = Ae^{ikx/\hbar} \quad (3.36)$$

其中 A 是任意常数。当 $|x|$ 充分大时，为了确保 g 不趋于无穷，本征值 k 必须是实数。因此， \hat{p}_x 算符的本征值一定为实数

$$-\infty < k < \infty \quad (3.37)$$

这是很合理的。任何对 p_x 的测量都会有符合式 (3.37) 的 \hat{p}_x 的本征值。(3.36) 中每一个不同的 k 值都给出了不同的本征函数 g 。物理量动量的算符涉及虚数 i ，这似乎令人惊讶。事实上， i 的出现确保了本征值 k 一定为实数。回忆算符 d/dx 的本征值为虚数（第 3.2 节）。比较自由粒子波函数 (2.30) 和 \hat{p}_x 的本征函数 (3.36)，我们注意到以下物理解释：(2.30) 中的第一项相当于正动量，代表 $+x$ 方向的运动；(2.30) 中的第二项相当于负动量，代表 $-x$ 方向的运动。

现在来考虑一个盒子中粒子的动量。在一维盒子中处于静止状态的粒子的状态函数为 [式 (3.33), (2.20), 和 (2.23)]。

$$\Psi(x, t) = e^{-iEt/\hbar} \left(\frac{2}{l} \right)^{1/2} \sin \left(\frac{n\pi x}{l} \right) \quad (3.38)$$

其中 $E = n^2 h^2 / 8ml^2$ 。粒子的 p_x 值是确定的吗？即 $\Psi(x, t)$ 是算符 \hat{p}_x 的本征函数吗？注意 \hat{p}_x 的本征函数，我们可以看到：没有任何实常数 k 的数值可以使 (3.36) 中的指数函数变成正弦函数，如 (3.38) 中的正弦函数。因此 Ψ 不是 \hat{p}_x 的本征函数。我们可以直接验证这一点：我们有

$$\hat{p}_x \Psi = \frac{\hbar}{i} \frac{\partial}{\partial x} e^{-iEt/\hbar} \left(\frac{2}{l}\right)^{1/2} \sin\left(\frac{n\pi x}{l}\right) = \frac{n\pi\hbar}{il} e^{-iEt/\hbar} \left(\frac{2}{l}\right)^{1/2} \cos\left(\frac{n\pi x}{l}\right)$$

由于 $\hat{p}_x \Psi \neq \text{常数} \cdot \Psi$ ，态函数 Ψ 不是算符 \hat{p}_x 的本征函数。

注意：系统的态函数 Ψ 不一定是与系统物理量 B 相对应的算符 \hat{B} 的本征函数 f_i 。因此，箱中粒子定态波函数不是 \hat{p}_x 的本征函数。尽管如此，当我们对箱中粒子定态的动量值进行观测时，我们也必须得到 \hat{p}_x 的一个本征值 (3.37)。

箱中粒子定态波函数是 \hat{p}_x 的本征函数吗？由 (3.24)，我们有

$$\begin{aligned} \hat{p}_x^2 \Psi &= -\hbar^2 \frac{\partial^2}{\partial x^2} e^{-iEt/\hbar} \left(\frac{2}{l}\right)^{1/2} \sin\left(\frac{n\pi x}{l}\right) = \frac{n^2 \pi^2 \hbar^2}{l^2} e^{-iEt/\hbar} \left(\frac{2}{l}\right)^{1/2} \sin\left(\frac{n\pi x}{l}\right) \\ \hat{p}_x^2 \Psi &= \frac{n^2 \hbar^2}{4l^2} \Psi \end{aligned} \quad (3.39)$$

因此，对处于量子数为 n 的定态粒子，对 \hat{p}_x^2 的观测始终得到值为 $n^2 \hbar^2 / 4l^2$ 的结果。这一点不足为奇：盒子中的势能为零，哈密顿算符为

$$\hat{H} = \hat{T} + \hat{V} = \hat{T} = \hat{p}_x^2 / 2m$$

则有式 (3.34)：

$$\begin{aligned} \hat{H} \Psi &= E \Psi = \frac{\hat{p}_x^2}{2m} \Psi \\ \hat{p}_x^2 \Psi &= 2mE \Psi = 2m \frac{n^2 \hbar^2}{8ml^2} \Psi = \frac{n^2 \hbar^2}{4l^2} \Psi \end{aligned} \quad (3.40)$$

与 (3.39) 一致。 p_x 的唯一可能取值是

$$p_x^2 = n^2 \hbar^2 / 4l^2 \quad (3.41)$$

等式 (3.41) 表明，测量 p_x 必然会得到以下两个值中的一个，即 $p_x = \pm \frac{1}{2} n \hbar / l$ ，对应于粒子在盒中向右或向左移动。这种似是而非的说法并不准确。使用第 7 章的方法进行的分析表明：测量值很有可能接近以下两个值之一： $p_x = \pm \frac{1}{2} n \hbar / l$ 。但任何符合 (3.37) 的值都可以通过测量盒子中粒子的 p_x 得出；见问题 7.41。

我们假设对性质 B 的观测一定会给出 \hat{B} 的其中一个本征值。如果态函数 Ψ 恰好是 B 的本征函数，本征值为 b ，当我们观测 B 时就一定会得到 b 。然而，假设 Ψ 不是 \hat{B} 的本征函数，会发生什么呢？我们仍然断言：当我们测量 B 时，会得到 \hat{B} 的一个本征值，但我们无法预测会得到哪个本征值。我们将在第 7 章中看到，得到 \hat{B} 的各种本征值的概率是可以预测的。

例题：测量长度为 l 的一维盒子中质量为 m 的粒子的能量。如果开始测量时，粒子的状态函数为

$$(a) \Psi = (30/l^5)^{1/2} x(l-x), \quad 0 \leq x \leq l;$$

$$(b) \Psi = (2/l)^{1/2} \sin(3\pi x/l), \quad 0 \leq x \leq l;$$

测量结果可能是哪些值？

(a) 对性质 E 进行测量的可能结果是系统能量（哈密顿）算符 \hat{H} 的本征值。因此，测量值一定

是 $n^2\hbar^2/8ml^2$, $n = 1, 2, 3 \dots$ 中的一个值。由于 Ψ 不是 \hat{H} 的本征函数 $[(2/l)^{1/2} \sin(n\pi x/l)]$ 式 (2.23), 我们无法预测这个非稳态会得到其中哪一个本征值。(获得这些本征值的概率可在第 7.6 节的最后一个例子中找到)

(b) 由于 Ψ 是 \hat{H} 的本征函数, 本征值为 $3^2\hbar^2/8ml^2$, 测量值为 $9^2\hbar^2/8ml^2$ 。

3.4 三维多粒子的薛定谔方程

到目前为止, 我们的研究仅限于一维单粒子系统。上一节中发展的算符形式主义允许我们将工作扩展到三维多粒子系统。含时薛定谔方程的状态函数的时间发展假定为公式 (1.13) 的形式:

$$i\hbar \frac{\partial \Psi}{\partial t} = \hat{H} \Psi \quad (3.42)$$

能量本征函数和本征值的定态薛定谔方程为

$$\hat{H}\psi = E\psi \quad (3.43)$$

将势能视为与时间无关, 并应用从 (1.13) 得出 (1.19) 所用的变量分离方法, 即可从 (3.42) 导出该式。

对于单粒子三维系统, 经典力学下的哈密顿量为

$$H = T + V = \frac{1}{2m} (p_x^2 + p_y^2 + p_z^2) + V(x, y, z) \quad (3.44)$$

引入量子力学算符, 我们有哈密顿算符

$$\hat{H} = -\frac{\hbar^2}{2m} \left(\frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{\partial^2}{\partial y^2} + \frac{\partial^2}{\partial z^2} \right) + V(x, y, z) \quad (3.45)$$

(3.45) 中括号内的算符称为拉普拉斯算符 (Laplacian operator, ∇^2):

$$\nabla^2 \equiv \frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{\partial^2}{\partial y^2} + \frac{\partial^2}{\partial z^2} \quad (3.46)$$

则单粒子三维系统的定态薛定谔方程为

$$-\frac{\hbar^2}{2m} \nabla^2 \psi + V\psi = E\psi \quad (3.47)$$

现在考虑一个有 n 个粒子的三维系统。设粒子 i 具有质量 m_i , 坐标 (x_i, y_i, z_i) , 其中 $i = 1, 2, 3, \dots, n$ 。系统的总动能为动能是各个粒子动能的总和:

$$T = \frac{1}{2m_1} (p_{x_1}^2 + p_{y_1}^2 + p_{z_1}^2) + \frac{1}{2m_2} (p_{x_2}^2 + p_{y_2}^2 + p_{z_2}^2) + \dots + \frac{1}{2m_n} (p_{x_n}^2 + p_{y_n}^2 + p_{z_n}^2)$$

其中 p_{x_i} 是第 i 个粒子动量在 x 方向上的分量。动能算符则为

$$\hat{T} = -\frac{\hbar^2}{2m_1} \left(\frac{\partial^2}{\partial x_1^2} + \frac{\partial^2}{\partial y_1^2} + \frac{\partial^2}{\partial z_1^2} \right) - \dots - \frac{\hbar^2}{2m_n} \left(\frac{\partial^2}{\partial x_n^2} + \frac{\partial^2}{\partial y_n^2} + \frac{\partial^2}{\partial z_n^2} \right)$$

$$\hat{T} = -\sum_{i=1}^n \frac{\hbar^2}{2m_i} \nabla_i^2 \quad (3.48)$$

$$\nabla_i^2 \equiv \frac{\partial^2}{\partial x_i^2} + \frac{\partial^2}{\partial y_i^2} + \frac{\partial^2}{\partial z_i^2} \quad (3.49)$$

我们通常只讨论势能只取决于 n 个粒子的 $3n$ 个坐标的情况：

$$V = V(x_1, y_1, z_1, \dots, x_n, y_n, z_n)$$

则有 n 粒子的三维系统的哈密顿算符为

$$\hat{H} = - \sum_{i=1}^n \frac{\hbar^2}{2m} \nabla_i^2 + V(x_1, \dots, z_n) \quad (3.50)$$

，对应的定态薛定谔方程为

$$\left[- \sum_{i=1}^n \frac{\hbar^2}{2m} \nabla_i^2 + V(x_1, \dots, z_n) \right] \psi = E\psi \quad (3.51)$$

其中定态波函数是 n 个粒子的 $3n$ 个坐标的函数：

$$\psi = \psi(x_1, y_1, z_1, \dots, x_n, y_n, z_n) \quad (3.52)$$

薛定谔方程 (3.51) 是一个线性偏微分方程。

例如，考虑一个由两个相互作用的粒子组成的系统，其势能与它们之间的距离成反比， c 为比例常数。薛定谔方程 (3.51) 变为

$$\left[- \frac{\hbar^2}{2m_1} \left(\frac{\partial^2}{\partial x_1^2} + \frac{\partial^2}{\partial y_1^2} + \frac{\partial^2}{\partial z_1^2} \right) - \frac{\hbar^2}{2m_2} \left(\frac{\partial^2}{\partial x_2^2} + \frac{\partial^2}{\partial y_2^2} + \frac{\partial^2}{\partial z_2^2} \right) + \frac{c}{[(x_1 - x_2)^2 + (y_1 - y_2)^2 + (z_1 - z_2)^2]^{1/2}} \right] \psi = E\psi \quad (3.53)$$

虽然 (3.53) 看起来很困难，但我们将在第 6 章中解决它。

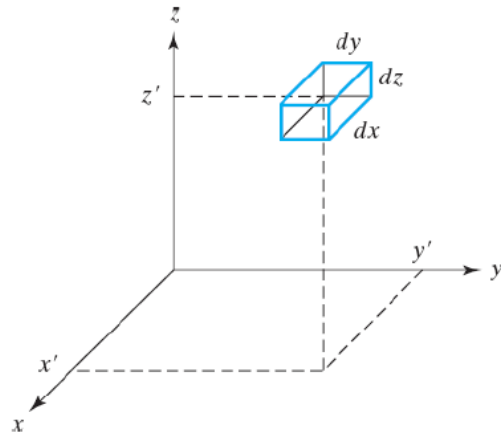


图 3.1: 位于 x', y', z' 的一个无穷小箱形区域

对于单粒子一维系统，玻恩假设 [式 (1.15)] 表明： $|\Psi(x', t)|^2 dx$ 是在 t 时刻在 x' 到 $x' + dx$ 区域内找到粒子的概率，其中 x' 是 x 的一个特定值。我们对这一假设作如下扩展：对于三维单粒子系统，表达式

$$|\Psi(x', y', z', t)|^2 dx dy dz \quad (3.54)$$

是在 x' 到 $x' + dx$ 、 y' 到 $y' + dy$ 、 z' 到 $z' + dz$ 这一无限小空间内找到粒子的概率。由于找到粒子的总概率为 1，因此归一化条件为

$$\int_{-\infty}^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} |\Psi(x', y', z', t)|^2 dx dy dz = 1 \quad (3.55)$$

对于 n 粒子的三维系统，我们假设

$$\boxed{|\Psi(x'_1, y'_1, z'_1, x'_2, y'_2, z'_2, \dots, x'_n, y'_n, z'_n, t)|^2 dx_1 dy_1 dz_1 dx_2 dy_2 dz_2 \dots dx_n dy_n dz_n} \quad (3.56)$$

是在 (x'_1, y'_1, z'_1) 处带边 dx_1, dy_1, dz_1 的无限小矩形盒状区域内发现粒子 1，在 (x'_2, y'_2, z'_2) 处带边 dx_2, dy_2, dz_2 的无限小矩形盒状区域内发现粒子 2， \dots ，在 (x'_n, y'_n, z'_n) 处带边 dx_n, dy_n, dz_n 的无限小矩形盒状区域内发现粒子 n 的概率。由于找到粒子的总概率为 1，因此归一化条件为

$$\int_{-\infty}^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} \dots \int_{-\infty}^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} |\Psi|^2 dx_1 dy_1 dz_1 \dots dx_n dy_n dz_n = 1 \quad (3.57)$$

在量子力学中，对一个系统的全空间进行积分的习惯做法是 $\int d\tau$ 。简写式 (3.55) 和 (3.57)，有

$$\boxed{\int |\Psi|^2 d\tau = 1} \quad (3.58)$$

虽然 (3.58) 看起来像是一个不定积分，但我们可以理解为一个定积分。根据上下文可以理解积分变量及其范围。

对于定态系统， $|\Psi|^2 = |\psi|^2$ ，及

$$\boxed{\int |\psi|^2 d\tau = 1} \quad (3.59)$$

3.5 三维盒子中的粒子

目前，我们只讨论单粒子问题。在本节中，我们将考虑第 2.2 节中解决的问题的三维情况，即粒子在盒子中的情况。

三维盒子有多种可能的形状。我们选择的坐标系使盒子的一个角位于原点，盒子位于空间的第

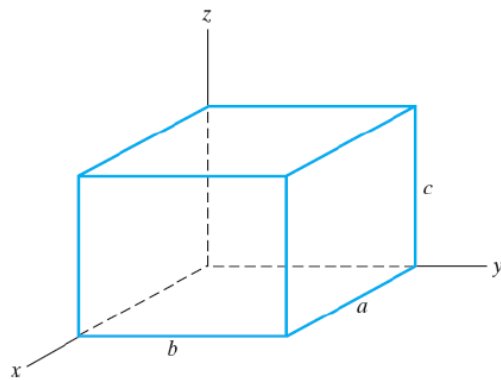


图 3.2: 在这个箱形区域内， $V = 0$ 。

一卦限（图 3.2）。在盒子内，势能为零；而在盒子外，势能为无穷大：

$$V(x, y, z) = 0, \quad \text{其中} \begin{cases} 0 < x < a \\ 0 < y < b \\ 0 < z < c \end{cases} \quad (3.60)$$

$$V = \infty, \quad \text{elsewhere}$$

由于粒子具有无限能量的概率为零, 因此在盒子外波函数一定为零。在盒内, 势能算符为零, 薛定谔方程 (3.47) 为

$$-\frac{\hbar^2}{2m} \left(\frac{\partial^2 \psi}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 \psi}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 \psi}{\partial z^2} \right) = E\psi \quad (3.61)$$

为了求解 (3.61), 我们假设解可以写成三个分别只与 x 、 y 和 z 有关的单独函数的乘积:

$$\psi(x, y, z) = f(x)g(y)h(z) \quad (3.62)$$

我们可能会认为, 这一假设抛弃了不满足 (3.62) 形式的解。然而, 可以证明的是: 如果我们能找到满足边界条件的 (3.62) 形式的解, 那么就不存在满足边界条件的薛定谔方程的其他解了 (证明见 G. F. D. Duff 和 D. Naylor, *Differential Equations of Applied Mathematics*, Wiley, 1966, 第 257-258 页)。我们用来求解 (3.62) 的方法称为**变量分离** (separation of variables)。

由 (3.62), 我们有

$$\frac{\partial^2 \psi}{\partial x^2} = f''(x)g(y)h(z), \quad \frac{\partial^2 \psi}{\partial y^2} = f(x)g''(y)h(z) \quad (3.63)$$

将 (3.63) 和 (3.62) 带入式 (3.61), 有

$$-(\hbar^2/2m)f''gh - (\hbar^2/2m)fg''h - (\hbar^2/2m)fgh'' - Efgh = 0 \quad (3.64)$$

将上式左右两边同除以 fgh , 有

$$-\frac{\hbar^2 f''}{2mf} - \frac{\hbar^2 g''}{2mg} - \frac{\hbar^2 h''}{2mh} - E = 0 \quad (3.65)$$

$$-\frac{\hbar^2 f''(x)}{2mf(x)} = \frac{\hbar^2 g''(y)}{2mg(y)} + \frac{\hbar^2 h''(z)}{2mh(z)} + E \quad (3.66)$$

令 E_x 与上式的左边相等, 有

$$E_x \equiv -\hbar^2 f''(x)/2mf(x) \quad (3.67)$$

定义 (3.67) 表明 E_x 与 y 和 z 无关, 方程 (3.66) 表明 E_x 等于 $\hbar^2 g''(y)/2mg(y) + \hbar^2 h''(z)/2mh(z) + E$; 因此, E_x 也与 x 无关。综上所述, E_x 一定是与 x 、 y 和 z 都无关的常数。

与 (3.67) 类似, 我们定义 E_y 与 E_z :

$$E_y \equiv -\hbar^2 g''(y)/2mg(y), \quad E_z \equiv -\hbar^2 h''(z)/2mh(z) \quad (3.68)$$

由于 x 、 y 、 z 在 (3.65) 中对称出现, 因此与证明 E_x 是常数的推理相同, E_y 和 E_z 也是常数。将定义 (3.67) 和 (3.68) 代入 (3.65) 可得

$$E_x + E_y + E_z = E \quad (3.69)$$

方程 (3.67) 和 (3.68) 为

$$\frac{d^2 f(x)}{dx^2} + \frac{2m}{\hbar^2} E_x f(x) = 0 \quad (3.70)$$

$$\frac{d^2 g(y)}{dy^2} + \frac{2m}{\hbar^2} E_y g(y) = 0, \quad \frac{d^2 h(z)}{dz^2} + \frac{2m}{\hbar^2} E_z h(z) = 0 \quad (3.71)$$

我们已将三变量的偏微分方程转换为三个常微分方程。(3.70) 的边界条件是什么? 由于波函数在盒外消失, 因此连续性要求波函数 ψ 在盒壁处消失。特别是, 在 yOz 平面上的盒壁上必须为零, 此处

$x = 0$; 此外, 在箱体的平行壁上必须为零, 其中 $x = a$ 。因此, $f(0) = f(a) = 0$ 。

现在将公式 (3.70) 与一维盒子中粒子的薛定谔方程 [公式 (2.10)] 进行比较。方程的形式相同, (3.70) 中的 E_x 与 (2.10) 中的 E 相对应。边界条件是否相同? 是的, 只是自变量消失的第二点是 $x = a$, 而不是 $x = l$ 。因此, 我们可以利用第 2.2 节中的工作来写出解 [见式 (2.23) 和 (2.20)]。

$$f(x) = \left(\frac{2}{a}\right)^{1/2} \sin\left(\frac{n_x \pi x}{a}\right)$$

$$E_x = \frac{n_x^2 h^2}{8ma^2}, \quad n_x = 1, 2, 3 \dots$$

将同样的推理应用于 y 和 z 方程, 可以得出

$$g(y) = \left(\frac{2}{b}\right)^{1/2} \sin\left(\frac{n_y \pi y}{b}\right), \quad h(z) = \left(\frac{2}{c}\right)^{1/2} \sin\left(\frac{n_z \pi z}{c}\right)$$

$$E_y = \frac{n_y^2 h^2}{8mb^2}, \quad n_y = 1, 2, 3 \dots, \quad E_z = \frac{n_z^2 h^2}{8mc^2}, \quad n_z = 1, 2, 3 \dots$$

由 (3.69), 能量为

$$E = \frac{h^2}{8m} \left(\frac{n_x^2}{a^2} + \frac{n_y^2}{b^2} + \frac{n_z^2}{c^2} \right) \quad (3.72)$$

与一维盒子中的粒子一样, 基态能量大于经典力学的最低能量值 0。

由式 (3.62), 箱中粒子的波函数为

$$\psi(x, y, z) = \left(\frac{8}{abc}\right)^{1/2} \sin\left(\frac{n_x \pi x}{a}\right) \sin\left(\frac{n_y \pi y}{b}\right) \sin\left(\frac{n_z \pi z}{c}\right) \quad (3.73)$$

波函数有三个量子数 n_x 、 n_y 和 n_z , 我们将其归因于问题的三维性质。三个量子数彼此独立变化。

在一维单粒子问题中, 节点满足 $\psi(x) = 0$, 解这个方程, 我们就得到了 $\psi = 0$ 的 x 值。而在三维单粒子问题中, 节点满足 $\psi(x, y, z) = 0$, 从方程中解出 z , 我们有 $z = f(x, y)$, 每个这样的解都是三维空间中一个节面 (nodal surface) 的方程。例如, 对于 $n_x = 1$ 、 $n_y = 1$ 、 $n_z = 2$ 的定态, 令波函数 (3.73) 为 0, 解得节面为 $z = c/2$, 这是一个平面的方程, 该平面平行于盒子的顶面和底面, 并且位于这两个面的中间。同样地, 对于状态 $n_x = 2$ 、 $n_y = 1$ 、 $n_z = 1$, 节面为 $x = a/2$ 的平面。

由于波函数中的 x 、 y 和 z 因子可以独立归一化, 将波函数归一化, 有

$$\int_{-\infty}^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} |\psi|^2 dx dy dz = \int_0^a |f(x)|^2 dx \int_0^b |g(y)|^2 dy \int_0^c |h(z)|^2 dz = 1$$

其中我们用到了

$$\boxed{\int \int \int F(x) G(y) H(z) dx dy dz = \int F(x) dx \int G(y) dy \int H(z) dz} \quad (3.74)$$

式 (3.73) 中 $\psi(x, y, z)$ 的量纲是什么? 对于单粒子三维系统, $|\psi|^2 dx dy dz$ 是概率, 概率是没有量纲的。由于 $dx dy dz$ 的量纲为长度³, 则为了使 $|\psi|^2 dx dy dz$ 无量纲, $\psi(x, y, z)$ 一定具有长度^{-3/2}的量纲。

假设 $a = b = c$, 则我们得到了一个立方体。能级为

$$E = (h^2/8ma^2) (n_x^2 + n_y^2 + n_z^2) \quad (3.75)$$

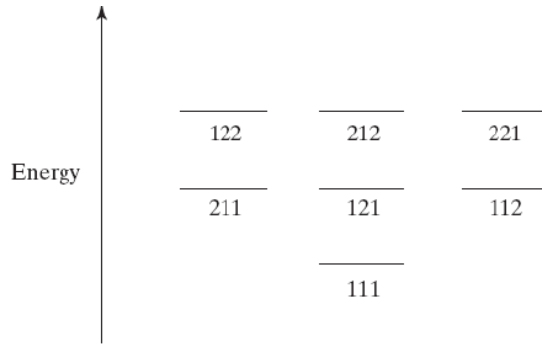


图 3.3: 立方体盒子中粒子最低几个状态的能量。

让我们用表格列出被限制在立方体势箱中粒子的一些允许能量：

$n_x n_y n_z$	111	211	121	112	122	212	221	113	131	311	222
$E (8ma^2/h^2)$	3	6	6	6	9	9	9	11	11	11	12

请注意：量子数不同的状态可能具有相同的能量（图3.3）。例如，状态 ψ_{211} 、 ψ_{121} 和 ψ_{112} （下标表示量子数）都具有相同的能量。然而，公式 (3.73) 表明这三组量子数给出了三个不同的独立波函数，因此确实代表了系统的不同状态。当两个或两个以上的独立波函数对应于具有相同能量本征值的状态时，该本征值是**简并**（degenerate）的。一个能级的**简并度**（degree of degeneracy or simply degeneracy）就是具有该能量的状态的数量。因此，立方体中粒子的次低能级是三重简并的。当我们令盒子的边长相等时，就得到了简并的现象。简并度通常与系统的对称性有关。注意波函数态 ψ_{211} 、 ψ_{121} 和 ψ_{112} 可以通过旋转立方体盒相互转化。通常，一维问题中的束缚态能级是非简并的。

在对理想气体的分子分配函数进行统计力学评估时，将每个气体分子的平移能级视为三维矩形盒子（盒子是容纳气体的容器）中的粒子能级；见 Levine，《物理化学》，第 21.6 和 21.7 节。

在金属的自由电子理论中，非过渡金属的价电子被视为一个盒子中的非相互作用粒子，盒子的两侧是金属的表面。这种近似方法虽然粗糙，但对金属的某些性质给出了相当不错的结果。

3.6 简并

对于一个 n 重简并的能级，有 n 个独立的波函数 $\psi_1, \psi_2, \psi_3, \dots, \psi_n$ 每个波函数均有本征值 w ：

$$\hat{H}\psi_1 = w\psi_1, \quad \hat{H}\psi_2 = w\psi_2, \dots, \quad \hat{H}\psi_n = w\psi_n \quad (3.76)$$

我们想要证明以下重要理论：具有能量本征值 w 的简并波函数的每一个线性组合

$$\phi \equiv c_1\psi_1 + c_2\psi_2 + c_3\psi_3 + \dots + c_n\psi_n \quad (3.77)$$

也是能量本征函数，且具有相同的能量本征值 w 。[式 (3.77) 是函数 $\psi_1, \psi_2, \psi_3, \dots, \psi_n$ 线性组合的定义。其中 c 是常数，有些可能为零。] 为了证明这个理论，我们必须指明 $\hat{H}\phi = w\phi$ ，或者

$$\hat{H}(c_1\psi_1 + c_2\psi_2 + \dots + c_n\psi_n) = w(c_1\psi_1 + c_2\psi_2 + \dots + c_n\psi_n) \quad (3.78)$$

由于 \hat{H} 是线性算符，我们可以对式 (3.78) 的左边应用式 (3.9) $n-1$ 次，有

$$\hat{H}(c_1\psi_1 + c_2\psi_2 + \dots + c_n\psi_n) = \hat{H}(c_1\psi_1) + \hat{H}(c_2\psi_2) + \dots + \hat{H}(c_n\psi_n)$$

再使用式 (3.10), 则 (3.79) 变为

$$\begin{aligned}\hat{H}(c_1\psi_1 + c_2\psi_2 + \cdots + c_n\psi_n) &= c_1\hat{H}\psi_1 + c_2\hat{H}\psi_2 + \cdots + c_n\hat{H}\psi_n \\ &= c_1w\psi_1 + c_2w\psi_2 + \cdots + c_nw\psi_n \\ \hat{H}(c_1\psi_1 + c_2\psi_2 + \cdots + c_n\psi_n) &= w(c_1\psi_1 + c_2\psi_2 + \cdots + c_n\psi_n)\end{aligned}$$

这就证明了我们的理论。

例如, 在立方势箱中粒子的定态波函数 ψ_{211} 、 ψ_{121} 和 ψ_{112} 是简并的, 则它们的线性组合 $c_1\psi_{211} + c_2\psi_{121} + c_3\psi_{112}$ 立方势箱中粒子哈密顿算符的本征函数, 且具有相同的能量本征值 $6h^2/8ma^2$, 与 ψ_{211} 、 ψ_{121} 和 ψ_{112} 相同。

注意: 若 ψ_1 和 ψ_2 对应于不同的能量本征值 ($\hat{H}\psi_1 = E_1\psi_1$, $\hat{H}\psi_2 = E_2\psi_2$, 且 $E_1 \neq E_2$), 则它们的线性组合 $c_1\psi_1 + c_2\psi_2$ 不是能量算符 \hat{H} 的本征函数。

由于与简并能级相对应的波函数的任何线性组合都是具有相同本征值的 \hat{H} 的本征函数, 因此我们可以为任何简并能级构造出无数个不同的波函数。事实上, 我们只对线性无关的本征函数感兴趣。若 f_1, f_2, \dots, f_n 当且仅当所有常数 c_1, c_2, \dots, c_n 都为零时, 满足关系式 $c_1f_1 + c_2f_2 + \cdots + c_nf_n = 0$, 则称 f_1, f_2, \dots, f_n 是线性无关的。这就意味着在一组线性独立函数中, 没有一个函数可以用其余函数的线性组合来表示。例如, 函数 $f_1 = 3x$, $f_2 = 5x^2 - x$, $f_3 = x^2$ 不是线性无关的, 因为 $f_2 = 5f_3 - \frac{1}{3}f_1$ 。而函数 $g_1 = 1$, $g_2 = x$, $g_3 = x^2$ 是线性无关的, 因为没有一个函数可以用其余函数的线性组合来表示。

一个能级的简并度等于与该能值相对应的线性独立波函数的数目。一维自由粒子波函数 (2.30) 是两个线性独立函数的线性组合, 这两个函数分别是具有相同能量本征值 E 的本征函数。因此每个这样的能级 (除了 $E = 0$) 都是二重简并的 (简并度为 2)。

3.7 平均值

第 3.3 节指出: 若态函数 Ψ 不是算符 \hat{B} 的本征函数, 则对 B 的观测将得到一组可能值 (\hat{B} 的本征值的其中一个)。我们现在考虑具有状态 Ψ 的系统的性质 B 的平均值。

为了在实验中找到 B 的平均值, 我们需要许多相同的、不相互影响的系统 Ψ , 每个系统都处于相同的状态, 然后测量每个系统中的 B 。 B 的平均值 (average value), 记作 $\langle B \rangle$, 定义为所有测量值 b_1, b_2, \dots, b_N 的算术平均:

$$\langle B \rangle = \frac{1}{N} \sum_{j=1}^N B_j \quad (3.79)$$

其中系统的数目 N 是很大的一个数。

我们可以对 B 的所有可能值求和, 而不是对 B 的观测值求和, 将每个可能值乘以观测到的次数, 得到等价表达式

$$\langle B \rangle = \frac{1}{N} \sum_b n_b b \quad (3.80)$$

其中 n_b 是观测到的值 b 的次数。举一个例子就会很清楚。假设一个班级的五名学生进行了五道题的测试, 取得的分数为: 0, 20, 20, 60, 60, 80, 80, 80, 100。则用式 (3.79) 计算平均分, 我们有

$$\frac{1}{N} \sum_{j=2}^N B_j = \frac{0 + 20 + 20 + 60 + 60 + 80 + 80 + 80 + 100}{9} = \frac{500}{9} = 56$$

用式 (3.80) 计算平均分, 对所有可能的分数: 0, 20, 40, 60, 80, 100 求和, 我们有

$$\frac{1}{N} \sum_b n_b b = \frac{1(0) + 2(20) + 0(40) + 2(60) + 3(80) + 1(100)}{9} = \frac{500}{9} = 56$$

方程 (3.80) 可以写作

$$\langle B \rangle = \sum_b \left(\frac{n_b}{N} \right) b$$

由于 N 很大, n_b/N 是观测到值 b 的概率 P_b , 因此

$$\langle B \rangle = \sum_b P_b b \quad (3.81)$$

现在考虑态函数为 $\Psi(x, t)$ 的一维单粒子系统中 x 坐标的平均值。 x 坐标的取值范围是连续的, 在 x 到 $x + dx$ 的无限小区间内找到粒子的概率为 $|\Psi|^2 dx$ 。对无限小区的求和等同于对整个 x 范围的积分, 因此 (3.81) 变为

$$\langle x \rangle = \int_{-\infty}^{\infty} x |\Psi(x, t)|^2 dx \quad (3.82)$$

对于单粒子三维系统, 在位于 (x, y, z) , 具有边长 dx, dy, dz 的体积微元内找到粒子的概率为

$$|\Psi(x, y, z, t)|^2 dx dy dz \quad (3.83)$$

如果我们想知道在 x 到 $x + dx$ 的范围内找到粒子的概率, 我们必须用 y 和 z 的所有可能取值对式 (3.83) 进行积分, 由于当 x 在 $x + dx$ 范围内时, 粒子的 y 和 z 坐标可以任意取值。因此, 对于三维的例子, 式 (3.82) 变为

$$\langle x \rangle = \int_{-\infty}^{\infty} \left[\int_{-\infty}^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} |\Psi(x, y, z, t)|^2 dy dz \right] x dx \quad (3.84)$$

$$\langle x \rangle = \int_{-\infty}^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} x |\Psi(x, y, z, t)|^2 dx dy dz$$

现在, 我们来看看某种物理特性 $B(x, y, z)$ 的平均值, 它是粒子坐标的函数。一个例子就是势能函数 $V(x, y, z)$ 。根据式 (3.84) 的相同推理, 可以得出

$$\langle B(x, y, z) \rangle = \int_{-\infty}^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} |\Psi(x, y, z, t)|^2 B(x, y, z) dx dy dz \quad (3.85)$$

$$\langle B(x, y, z) \rangle = \int_{-\infty}^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} \Psi^* B \Psi dx dy dz \quad (3.86)$$

式 (3.86) 的形式似乎有点异想天开, 因为它与 (3.85) 没有什么不同。但稍后我们将看到它的重要意义。

一般来说, 对于单粒子三维系统, 属性 B 既取决于坐标, 也取决于动量:

$$B = B(x, y, z, p_x, p_y, p_z)$$

我们如何找到 B 的平均值? 我们假设处于 Ψ 状态的系统的 $\langle B \rangle$ 为

$$\begin{aligned} \langle B \rangle &= \int_{-\infty}^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} \Psi^* B \left(x, y, z, \frac{\hbar^2}{i} \frac{\partial}{\partial x}, \frac{\hbar^2}{i} \frac{\partial}{\partial y}, \frac{\hbar^2}{i} \frac{\partial}{\partial z} \right) \Psi dx dy dz \\ \langle B \rangle &= \int_{-\infty}^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} \Psi^* \hat{B} \Psi dx dy dz \end{aligned} \quad (3.87)$$

其中 \hat{B} 是性质 B 的量子力学算符。[稍后，我们将利用 (3.87) 来证明含时薛定谔方程在从量子力学到经典力学的转变过程中还原为牛顿第二定律，从而为这一假设提供一些理由；见问题 7.59。]，对于 n 粒子体系，我们假设

$$\langle B \rangle = \int \Psi^* \hat{B} \Psi d\tau \quad (3.88)$$

其中 $\int d\tau$ 表示对全空间的 $3n$ 坐标的积分。由于我们将 $\Psi^* \Psi$ 视为概率密度，式 (3.88) 中的态函数必须先归一化。重要的是，要将算符放在在 Ψ^* 和 Ψ 中间。表达式 $\hat{B} \Psi^* \Psi$ 、 $\Psi^* \Psi \hat{B}$ 和 $\Psi^* \hat{B} \Psi$ 的含义是不同的，除非 B 只是坐标的函数。在 $\int \Psi^* \hat{B} \Psi d\tau$ 中，第一个操作是将算符 \hat{B} 应用于态函数 Ψ ，然后将结果与 Ψ^* 相乘并对全空间进行积分，就得到了 $\langle B \rangle$ 。

对于定态，我们有 [式 1.20]

$$\Psi^* \hat{B} \Psi = e^{iEt/\hbar} \psi^* \hat{B} e^{-iEt/\hbar} \psi = e^0 \psi^* \hat{B} \psi = \psi^* \hat{B} \psi$$

由于 \hat{B} 不包含对时间的导数，也不会影响 Ψ 中的时间因子，因此，对于定态，有

$$\langle B \rangle = \int \psi^* \hat{B} \psi d\tau \quad (3.89)$$

因此，在定态系统中，若 \hat{B} 与时间无关，则 $\langle B \rangle$ 也是与时间无关的。

考虑一个特殊的例子，若 Ψ 是 \hat{B} 的本征函数。当 $\hat{B} \Psi = k \Psi$ 时，式 (3.88) 变为

$$\langle B \rangle = \int \Psi^* \hat{B} \Psi d\tau = \int \Psi^* k \Psi d\tau = k \int \Psi^* \Psi d\tau = k$$

其中 Ψ 已归一化。由于当 $\hat{B} \Psi = k \Psi$ 时， k 是我们在测量时能找到的唯一可能的 B 值，因此这个结果是合理的（第 3.3 节）。

由式 (3.88) 很容易证明以下关于平均值的性质（见问题 3.49）：

$$\langle A + B \rangle = \langle A \rangle + \langle B \rangle \quad \langle cB \rangle = c \langle B \rangle \quad (3.90)$$

其中 A 和 B 是系统的物理量， c 是常数。但是，平均值的乘积不一定等于乘积的平均值： $\langle AB \rangle \neq \langle A \rangle \langle B \rangle$ 。

通常使用**期望值**（expectation value）一词来代替平均值。期望值并不一定是我们观察到的可能值之一。

例题：对于处于基态的三维单粒子系统，求 $\langle x \rangle$ 和 $\langle p_x \rangle$ 的值。

将基态波函数 $\psi = f(x)g(y)h(z)$ [式 (3.62)] 代入式 (3.89)，有

$$\langle x \rangle = \int \psi^* \hat{x} \psi d\tau = \int_0^c \int_0^b \int_0^a f^* g^* h^* x f g h dx dy dz$$

而在势箱外有 $\psi = 0$ 。由于 $g(y)$ 和 $h(z)$ 已归一化，使用式 (3.74)，我们有

$$\langle x \rangle = \int_0^a x |f(x)|^2 dx \int_0^b |g(y)|^2 dy \int_0^c |h(z)|^2 dz = \int_0^a x |f(x)|^2 dx$$

由于系统处于基态，有 $n_x = 1$ ，则 $f(x) = (2/a)^{1/2} \sin(\pi x/a)$ ，因此

$$\langle x \rangle = \frac{2}{a} \int_0^a x \sin^2 \left(\frac{\pi x}{a} \right) dx = \frac{a}{2} \quad (3.91)$$

其中我们用到了附录中的 (A.3)。根据图2.4，这个结果是合理的。

同样地，

$$\begin{aligned}\langle p_x \rangle &= \int \psi^* \hat{p}_x \psi d\tau = \int_0^c \int_0^b \int_0^a f^* g^* h^* \frac{\hbar}{i} \frac{\partial}{\partial x} [f(x) g(y) h(z)] dx dy dz \\ \langle p_x \rangle &= \frac{\hbar}{i} \int_0^a f^*(x) f'(x) dx \int_0^b |g(y)|^2 dy \int_0^c |h(z)|^2 dz \\ \langle p_x \rangle &= \frac{\hbar}{i} \int_0^a f(x) f'(x) dx = \frac{\hbar}{2i} f^2(x) \Big|_0^a = 0\end{aligned}\quad (3.92)$$

其中，我们用到了定解条件 $f(0) = f(a) = 0$ 。由于粒子向 $+x$ 和 $-x$ 方向的移动是等概率的，因此这个结果是合理的。

练习：求处于基态的三维单粒子系统的 $\langle p_x^2 \rangle$ 的值。

(答案： $\hbar^2/4l^2$ 。)

3.8 波函数的约束条件

在求解箱中粒子的问题时，我们要求 ψ 是连续的。我们现在讨论波函数需要满足的其他约束条件。

由于 $|\psi|^2 d\tau$ 是概率，我们希望通过选择一个合适的归一化常数 (normalization constant) 与波函数相乘，使得波函数可以归一化。若 ψ 未归一化而 $N\psi$ 已归一化，则根据归一化条件，有

$$1 = \int |N\psi|^2 d\tau = N^2 \int |\psi|^2 d\tau \quad (3.93)$$

$$N = \left(\int |\psi|^2 d\tau \right)^{-1/2}$$

只有当 ψ 处处为零时，定积分 $\int |\psi|^2 d\tau$ 才为零。然而， ψ 不可能处处为零（这意味着没有粒子存

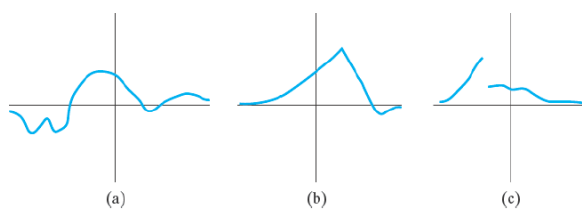


图 3.4:

函数 (a) 是连续函数，其一阶导数也连续；

函数 (b) 是连续函数，但其一阶导数不连续；

函数 (c) 不是连续函数

在)。因此，这个积分一定不会为零。若 $\int |\psi|^2 d\tau$ 为无穷大，则 $|N|$ 为零， ψ 就无法归一化。当且仅当 $\int |\psi|^2 d\tau$ 具有有限而非无限值时，我们才能对 ψ 进行归一化。如果对全空间的积分 $\int |\psi|^2 d\tau$ 为有限值，我们说 ψ 是平方可积的 (quadratically integrable)。因此，我们一般要求 ψ 是平方可积的。一个最重要的例外不处于束缚态的粒子。因此，粒子在势阱中（第 2.4 节）的非束缚态和自由粒子的波函数都不是平方可积的。

由于 $\psi^*\psi$ 是概率密度，因此波函数一定是单值的。如果我们的理论对在某一点发现粒子的概率给出了两个不同的值，那就太尴尬了。如果我们要求 ψ 是单值的，那么显然 $\psi^*\psi$ 也是单值的。 ψ 可

能会有多个值 [例如, $\psi(q) = -1, 1, i$], 但 $\psi^*\psi$ 只能有一个值。然而, 我们仍要求 ψ 是单值的。

除了要求 ψ 是连续, 我们也通常要求其偏导数 $\partial\psi/\partial x$, $\partial\psi/\partial y$ 等也是连续的 (见图3.4a)。不过, 回过头来看第 2.2 节, 我们会发现: 对于箱中粒子 $\partial\psi/\partial x$ 在箱壁上不连续, 以及 $\partial\psi/\partial x$ 在箱外为零, 但是由方程 (2.23) 可知, $\partial\psi/\partial x$ 在箱壁上又不为零。 ψ' 的不连续性是由在箱壁处势能突然变为无穷大造成的。对于具有有限高度的势垒来说, ψ' 在箱壁处是连续的。

与平方可积的要求一致, 有时也会说波函数必须在任何地方都是有限的, 包括无穷大。然而, 这通常是比平方可积性更强的要求。事实上, 氢原子的一些相对论波函数在原点处是无限的, 但却是平方可积的。偶尔, 我们也会遇到在原点处无限大的非相对论波函数 [L. D. D. 兰道和 E. M. 利夫希茨, 《量子力学》, 第三版 (1977 年), 第 35 节]。因此, 基本要求是平方可积性, 而不是有限性。

我们要求任何代表物理量的算符的本征函数都满足上述要求。符合这些要求的函数被称为品优函数 (well-behaved function)。

总结

习题

Chapter 4

谐振子

我们将在第 13.2 节中看到，气相分子的能量可以近似为平动、转动、振动和电子能量之和。电子能量的计算将在第 13 章至第 17 章中讨论。平动能是分子作为一个整体在容纳物质的容器空间中的运动动能。平动能级可视为三维空间中粒子的能级（第 3.5 节）。二原子（双原子）分子的转动能级可以用刚性转子的转动能级来近似表示，第 6.4 节将对此进行讨论。双原子分子的最低几个振动能级可以用谐振子的能级来近似表示（第 4.3 节），多原子分子的振动能可以用线性谐振子振动能之和来近似表示（第 15.12 节）。本章第 4.2 节将求解谐振子的薛定谔方程。作为初步介绍，第 4.1 节讨论了求解微分方程的幂级数解法，该方法用于求解谐振子的薛定谔方程。第 4.3 节讨论分子振动。第 4.4 节介绍了求一维薛定谔方程特征值和特征函数的数值方法。

4.1 微分方程的幂级数解

到目前为止，我们只考虑了势能 $V(x)$ 是常数的情况。这使得薛定谔方程成为一个具有常数系数的二阶线性齐次微分方程，我们知道如何求解这个方程。对于 V 随 x 变化的情况，一种有用的方法是尝试薛定谔方程的幂级数解法。

为了说明这种方法，考虑微分方程

$$y''(x) + c^2 y(x) = 0 \quad (4.1)$$

其中 $c^2 > 0$ 。当然，这个微分方程有常系数，但我们可以用幂级数法求解。让我们先用特征方程 $s^2 + c^2 = 0$ 来求解这个方程。特征方程的根是 $s = \pm ic$ 。回忆第 2.2 节中的工作 [公式 (2.10) 和 (4.1) 是相同的]，当特征方程的根是纯虚数时，我们会得到三角函数形式的通解：

$$y(x) = A \cos cx + B \sin cx \quad (4.2)$$

其中 A 和 B 是积分常量。式 (4.2) 的另一种形式是

$$y = D \sin(cx + e) \quad (4.3)$$

其中 D 和 e 是任意常数。利用两角之和的正弦公式，我们可以证明 (4.3) 等价于 (4.2)。

现在让我们用幂级数法来求解 (4.1)。我们假设方程的解可以在 $x = 0$ 处展开成 Taylor 级数的形式 (见问题：4.1)，也就是说，我们假设

$$y(x) = \sum_{n=0}^{\infty} a_n x^n = a_0 + a_1 x + a_2 x^2 + a_3 x^3 + \cdots \quad (4.4)$$

其中 a 为常数系数, 有待确定, 以使式 (4.1) 成立。对式 (4.4) 求导, 有

$$y'(x) = a_1 + 2a_2x + 3a_3x^2 + \cdots = \sum_{n=1}^{\infty} na_nx^{n-1} \quad (4.5)$$

其中, 我们假设该数列可以逐项求导 (对于无穷级数来说, 这并不总是正确的)。对于 y'' , 我们有

$$y''(x) = 2a_2 + 3(2)a_3x + \cdots = \sum_{n=2}^{\infty} n(n-1)a_nx^{n-2} \quad (4.6)$$

将 (4.6) 和 (4.4) 代入 (4.1), 得到

$$\sum_{n=2}^{\infty} n(n-1)a_nx^{n-2} + c^2 \sum_{n=0}^{\infty} a_nx^n = 0 \quad (4.7)$$

我们想把 (4.7) 中的两个和合并起来。只要满足一定条件, 我们就可以将两个无穷级数逐项相加, 得到它们的和:

$$\sum_{j=0}^{\infty} b_jx^j + \sum_{j=0}^{\infty} c_jx^j = \sum_{j=0}^{\infty} (b_j + c_j)x^j \quad (4.8)$$

要将 (4.8) 应用于 (4.7) 中的两个和, 我们希望每个和的极限相同, x 的幂相同。因此, 我们改变了 (4.7) 中第一个和的下标, 定义 $k \equiv n-2$ 。极限 $n=2$ 到无穷大与 $k=0$ 到无穷大相对应, 将 $n = k+2$ 代入第一个和, 有

$$\sum_{n=2}^{\infty} n(n-1)a_nx^{n-2} = \sum_{k=0}^{\infty} (k+2)(k+1)a_{k+2}x^k = \sum_{n=0}^{\infty} (n+2)(n+1)a_{n+2}x^n \quad (4.9)$$

(4.9) 中的最后一个等式是有效的, 因为求和指数是一个**虚拟变量** (dummy variable); 我们用什么字母来表示这个变量没有区别。例如, 求和 $\sum_{i=1}^3 c_ix^i$ 和 $\sum_{m=1}^3 c_mx^m$ 是相等的, 因为它们只有求和指数不同。如果我们将这个求和展开就会更好理解:

$$\sum_{i=1}^3 c_ix^i = c_1x^1 + c_2x^2 + c_3x^3, \quad \sum_{m=1}^3 c_mx^m = c_1x^1 + c_2x^2 + c_3x^3$$

在 (4.9) 的最后一个等式中, 我们只是将表示求和指数的符号从 k 改为 n 。定积分中的积分变量也是一个虚拟变量, 因为定积分的值不受变量字母的影响:

$$\int_a^b f(x) dx = \int_a^b f(t) dt \quad (4.10)$$

将式 (4.9) 代入 (4.7), 我们得到

$$\sum_{n=0}^{\infty} [(n+2)(n+1)a_{n+2} + c^2a_n]x^n = 0 \quad (4.11)$$

如果 (4.11) 对所有 x 值都成立, 那么 x 的每个幂的系数都必须为零。为了说明这一点, 请看方程

$$\sum_{j=0}^{\infty} b_jx^j = 0 \quad (4.12)$$

在式 (4.12), 令 $x=0$, 我们有 $b_0=0$ 。将式 (4.12) 左右两侧对 x 求导, 则 $b_1=0$ 。求 n 阶导数, 令 $x=0$, 我们得到 $b_n=0$ 。因此, 从式 (4.11) 中, 我们有:

$$(n+2)(n+1)a_{n+2} + c^2a_n = 0 \quad (4.13)$$

$$a_{n+2} = -\frac{c^2}{(n+1)(n+2)}a_n \quad (4.14)$$

方程 (4.14) 是一个**递推关系式** (recursion relation), 如果我们知道 a_0 的值, 就能用式 (4.14) 计算出 a_2 、 a_4 、 a_6 等的值。如果我们知道 a_1 的值, 就能用式 (4.14) 计算出 a_3 、 a_5 、 a_7 等的值。由于对 a_0 和 a_1 的选择没有限制, 它们是任意常数, 我们分别用 A 和 Bc 来表示:

$$a_0 = A, \quad a_1 = Bc \quad (4.15)$$

则利用式 (4.14), 我们可以计算系数:

$$a_0 = A, \quad a_2 = -\frac{c^2}{1 \cdot 2}A, \quad a_4 = \frac{c^4}{1 \cdot 2 \cdot 3}A, \quad a_6 = -\frac{c^6}{6!}A, \quad \dots$$

$$a_{2k} = (-1)^k \frac{c^{2k}}{(2k)!}A, \quad k = 0, 1, 2, \dots \quad (4.16)$$

$$a_1 = Bc, \quad a_3 = -\frac{c^3}{2 \cdot 3}Bc, \quad a_5 = \frac{c^5}{2 \cdot 3 \cdot 4 \cdot 5}Bc, \quad a_7 = -\frac{c^7}{7!}Bc, \quad \dots$$

$$a_{2k+1} = (-1)^k \frac{c^{2k+1}}{(2k+1)!}B, \quad k = 0, 1, 2, \dots \quad (4.17)$$

根据式 (4.4)、(4.16) 和 (4.17) 我们有

$$y = \sum_{n=0}^{\infty} a_n x^n = \sum_{n=0,2,4,\dots}^{\infty} a_n x^n + \sum_{n=1,3,5,\dots}^{\infty} a_n x^n \quad (4.18)$$

$$y = A \sum_{k=0}^{\infty} (-1)^k \frac{c^{2k} x^{2k}}{(2k)!} + B \sum_{k=0}^{\infty} (-1)^k \frac{c^{2k+1} x^{2k+1}}{(2k+1)!} \quad (4.19)$$

(4.19) 中的两个级数是 $\cos cx$ 和 $\sin cx$ 的 Taylor 级数 (问题: 4.2)。因此, 与式 (4.2) 相同, 我们有 $y = \cos cx + \sin cx$ 。

4.2 一维谐振子

在本节中, 我们将通过求解一维谐振子的薛定谔方程来增加我们的量子力学知识。该系统是分子振动的重要模型。

经典力学的处理

在研究谐振子的波动力学之前, 我们先回顾一下经典的处理方法。我们有一个质量为 m 的单粒子, 它被一个与粒子离原点的位移成正比的力吸引向原点:

$$F_x = -kx \quad (4.20)$$

比例常数 k 称为**力常数** (force constant)。 F_x 是作用在粒子上的力在 x 方向上的分量。这也是这个一维问题中的总力。附着在弹簧上的质点遵守公式 (4.20), 前提是弹簧没有从平衡位置大幅拉伸。

由牛顿第二定律 $F = ma$, 我们有

$$-kx = m \frac{d^2x}{dt^2} \quad (4.21)$$

其中 t 是时间。若令 $c^2 = k/m$, 则式 (4.21) 与式 (4.1) 相同。因此, 其解为 [将 $c = (k/m)^{1/2}$ 代入式 (4.3)], 有

$$x = A \sin(2\pi\nu t + b) \quad (4.22)$$

其中 A 是**振幅** (the amplitude of vibration), b 是积分常数, **振动频率** (vibration frequency) ν 是

$$\nu = \frac{1}{2\pi} \left(\frac{k}{m} \right)^{1/2} \quad (4.23)$$

由于正弦函数的最大最小值分别为 1 和 -1, 相应地, 满足式 (4.22) 的 x 值在 A 和 $-A$ 之间振荡。正弦函数的最小正周期为 2π , 则完成一次完整振荡所需的时间 (称为**周期** (period)) 为正弦函数参数增加 2π 的时间。在 $t + 1/\nu$ 时刻, 正弦函数的参数为 $2\pi\nu(t + 1/\nu) + b = 2\pi\nu t + 2\pi + b$, 比 t 时刻的参数多了 2π 。因此, 周期为 $1/\nu$ 。周期的倒数就是单位时间内的振动次数 (振动频率), 因此频率为 ν 。

现在我们来考虑能量。在三维系统中, 势能 V 与力的分量的关系为

$$F_x = -\frac{dV}{dx}, \quad F_y = -\frac{dV}{dy}, \quad F_z = -\frac{dV}{dz} \quad (4.24)$$

方程 (4.24) 是势能的定义。由于这是一个一维系统, 我们有 [式 (1.12)]

$$F_x = -\frac{dV}{dx} = -kx \quad (4.25)$$

对 (4.25) 两边积分, 我们得到 $V = \int kx dx = \frac{1}{2}kx^2 + C$, 其中 C 是积分常数。势能总是有一个任意的附加常数。我们令 $C = 0$, 则

$$V = \frac{1}{2}kx^2 \quad (4.26)$$

将式 (4.23) 带入, 有

$$V = 2\pi^2\nu^2 mx^2 \quad (4.27)$$

势能 V 的图象是一个抛物线。动能 T 可以由式 (4.22) 对时间 t 求导得到:

$$T = \frac{1}{2}m \left(\frac{dx}{dt} \right)^2 \quad (4.28)$$

将 T 和 V 相加, 我们得到了总能量:

$$E = T + V = \frac{1}{2}kA^2 = 2\pi^2\nu^2 mA^2 \quad (4.29)$$

其中我们用到了 $\sin^2 \theta + \cos^2 \theta = 1$ 。

根据式 (4.22), 经典力学中的谐振子在 $x = A$ 和 $x = -A$ 之间振荡运动。这两点是运动的转折点。在这两点, 粒子的速度为零, 而在 $x = 0$ 处速度达到最大值, 同时势能为零而动能最大。经典的谐振子在 $x = A$ 和 $x = -A$ 附近的运动会比在 $x = 0$ 附近花费更多的时间 (速度最慢)。问题 4.18 计算了在不同位置找到经典谐振子的概率密度。(有趣的是, 这个概率密度在转折点处变得无限大)

量子力学的处理

由式 (3.27) 和 (4.27), 谐振子的哈密顿算符为

$$\hat{H} = -\frac{\hbar^2}{2m} \frac{d^2}{dx^2} + 2\pi^2\nu^2 mx^2 = -\frac{\hbar^2}{2m} \left(\frac{d^2}{dx^2} - \alpha^2 x^2 \right) \quad (4.30)$$

其中, 为了书写方便, 我们定义了 α 为

$$\alpha \equiv 2\pi\nu m / \hbar \quad (4.31)$$

乘上 $2m/\hbar^2$ 后, 薛定谔方程 $\hat{H}\psi = E\psi$ 变为

$$\frac{d^2\psi}{dx^2} + (2mE\hbar^{-2} - \alpha^2 x^2)\psi = 0 \quad (4.32)$$

现在我们可以尝试求得 (4.32) 的幂级数解。如果我们现在考虑具有式 (4.4) 形式的 ψ 幂级数, 我们会发现它推出了一个三项递推关系, 这比式 (4.14) 这样的两项递推关系更难处理。因此, 我们修改 (4.32) 的形式, 以便在尝试幂级数解时能得到两项的递推关系。能实现这一目的的替代方法 (见问题 4.22) 是 $f(x) \equiv e^{\alpha x^2/2}\psi(x)$ 。因此,

$$\psi = e^{-\alpha x^2/2} f(x) \quad (4.33)$$

这个方程只是定义了一个新函数 $f(x)$, 取代 $\psi(x)$ 作为未知函数来求解。(我们可以在微分方程中进行任何替换) 对式 (4.33) 两边求导两次, 得到

$$\psi'' = e^{-\alpha x^2/2} (f'' - 2\alpha x f' - \alpha f + \alpha^2 x^2 f) \quad (4.34)$$

将 (4.34) 和 (4.33) 代入 (4.32), 我们得到

$$f''(x) - 2\alpha x f'(x) + (2mE\hbar^{-2} - \alpha) f(x) = 0 \quad (4.35)$$

现在我们可以尝试幂级数解。假设

$$f(x) = \sum_{n=0}^{\infty} c_n x^n \quad (4.36)$$

假设可以对式 (4.36) 逐项求导, 我们有

$$f'(x) = \sum_{n=1}^{\infty} n c_n x^{n-1} = \sum_{n=0}^{\infty} n c_n x^{n-1} \quad (4.37)$$

[式 (4.37) 中第二个加和的第一项为零]。同样地,

$$f''(x) = \sum_{n=2}^{\infty} n(n-1) c_n x^{n-2} = \sum_{j=0}^{\infty} (j+2)(j+1) c_{j+2} x^j = \sum_{n=0}^{\infty} (n+2)(n+1) c_{n+2} x^n$$

其中, 我们令 $j = n - 2$, 然后将求和指数从 j 改为 n [见公式 (4.9)]。代入 (4.35), 我们得到

$$\begin{aligned} \sum_{n=0}^{\infty} (n+2)(n+1) c_{n+2} x^n - 2\alpha \sum_{n=0}^{\infty} n c_n x^n + (2mE\hbar^{-2} - \alpha) \sum_{n=0}^{\infty} c_n x^n = 0 \\ \sum_{n=0}^{\infty} [(n+2)(n+1) c_{n+2} - 2\alpha n c_n + (2mE\hbar^{-2} - \alpha) c_n] x^n = 0 \end{aligned} \quad (4.38)$$

令 x^n 的系数为零 [与式 (4.11) 一致], 我们得到

$$c_{n+2} = \frac{\alpha + 2\alpha n - 2mE\hbar^{-2}}{(n+1)(n+2)} c_n \quad (4.39)$$

这正是我们想要的两项递推关系。式 (4.39) 与式 (4.14) 类似, 知道了 c_n 的值, 就可以计算出 c_{n+2} 的值。因此, 我们有了两个任意常数 c_0 和 c_1 。如果我们令 $c_1 = 0$, 那么我们将得到一个只包含 x 的偶数次幂乘以指数因子的幂级数作为解:

$$\psi = e^{-\alpha x^2/2} f(x) = e^{-\alpha x^2/2} \sum_{n=0,2,4,\dots}^{\infty} c_n x^n = e^{-\alpha x^2/2} \sum_{l=0}^{\infty} c_{2l} x^{2l} \quad (4.40)$$

如果我们令 $c_0 = 0$ ，那么我们将得到另一个独立的解：

$$\psi = e^{-\alpha x^2/2} f(x) = e^{-\alpha x^2/2} \sum_{n=1,3,5,\dots}^{\infty} c_n x^n = e^{-\alpha x^2/2} \sum_{l=0}^{\infty} c_{2l+1} x^{2l+1} \quad (4.41)$$

薛定谔方程的通解为上述两个独立解的线性组合：

$$\psi = A e^{-\alpha x^2/2} \sum_{l=0}^{\infty} c_{2l+1} x^{2l+1} + B e^{-\alpha x^2/2} \sum_{l=0}^{\infty} c_{2l} x^{2l} \quad (4.42)$$

其中 A 和 B 是任意常数。

现在我们必须看看波函数的边界条件是否会对解法产生任何限制。为了了解这两个无穷级数在 x 充分大时的表现，我们要考察每个级数中连续系数的比值。在第二个级数中， x^{2l+2} 与 x^{2l} 的比值为 [在 (4.39) 中令 $n = 2l$]

$$\frac{c_{2l+2}}{c_{2l}} = \frac{\alpha + 4\alpha l - 2mE\hbar^2}{(2l+1)(2l+2)}$$

假设对于较大的 x 值，级数中的后项是主要项，那么我们就来看看对于较大的 l 值，这一比值是多少：

$$\frac{c_{2l+2}}{c_{2l}} \sim \frac{4\alpha l}{4l^2} = \frac{\alpha}{l} \quad \text{当 } l \text{ 很大时} \quad (4.43)$$

在 (4.39) 中令 $n = 2l + 1$ ，我们发现，当 l 较大时，第一个序列中连续系数的比值也是 α/l 。现在考虑函数 $e^{\alpha x^2}$ 的幂级数展开。（问题 4.3）

$$e^z = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{z^n}{n!} = 1 + z + \frac{z^2}{2!} + \dots \quad (4.44)$$

我们有

$$e^{\alpha x^2} = 1 + \alpha x^2 + \dots + \frac{\alpha^l x^{2l}}{l!} + \frac{\alpha^{l+1} x^{2l+2}}{(l+1)!} + \dots$$

在该级数中， x^{2l+2} 和 x^{2l} 的系数比为

$$\frac{\alpha^{l+1}}{(l+1)!} \div \frac{\alpha^l}{l!} = \frac{\alpha}{l+1} \sim \frac{\alpha}{l} \quad \text{当 } l \text{ 很大时}$$

因此，解 (4.42) 中每个无穷级数的连续系数比与 l 很大时的级数 $e^{\alpha x^2}$ 相同。因此，我们可以得出结论：当 x 很大时，每个级数的行为都与 $e^{\alpha x^2}$ 相同。[这不是一个严格的证明。H. A. Buchdahl, Am. J. Phys. J. Phys., 42, 47 (1974); see also M. Bowen and J. Coster, Am. J. Phys., 48, 307 (1980)]

如果每个级数的行为都与 $e^{\alpha x^2}$ 相同，那么当 x 很大时， ψ 的行为也将与 $e^{\alpha x^2}$ 相同。当 x 趋于无穷时，波函数的值将趋于无穷大，就不满足波函数平方可积的要求。如果我们可以将级数在某一项打断，使得级数的后续项为零，那么因子 $e^{\alpha x^2}$ 就能保证在 x 趋于无穷时， ψ 的值趋于零。（使用 L' Hopital 法则，显然当 $x \rightarrow \infty$ 时，有 $x^p e^{-\alpha x^2} \rightarrow 0$ ， p 为任意有限次幂）若想让级数在某一项后被打断，则当 n 为某个值时必须要有递推公式 (4.39) 中 c_n 的系数为零，记 $n = v$ 。这就使得 c_{v+2} 、 c_{v+4} ... 等全为零。而式 (4.42) 中的一个级数将具有有限项。在递推关系 (4.39) 中，有一个量的值尚未确定，但可以通过调整，使 c_v 消失。这个量就是能量 E 。在 (4.39) 中令 c_v 的系数为零，对 α 使用式 (4.31)，我们有

$$\begin{aligned} \alpha + 2\alpha v - 2mE\hbar^2 &= 0 \\ 2mE\hbar^2 &= (2v+1) 2\pi\nu m/\hbar^{-1} \\ \boxed{E = \left(v + \frac{1}{2}\right) h\nu, \quad v = 0, 1, 2, \dots} \end{aligned} \quad (4.45)$$



图 4.1: 一维谐振子最低的五个能级图

谐振子定态能级 (4.45) 间距相等 (图4.1)。不要混淆量子数 v (vee) 和振动频率 ν (nu)。

将 (4.45) 代入 (4.39)，我们得到

$$c_{n+2} = \frac{2\alpha(n-v)}{(n+1)(n+2)}c_n \quad (4.46)$$

根据 (4.45) 对能量进行量子化，我们已经使其中一个级数在有限项后被打断。为了消除 (4.42) 中的另一个无穷级数，我们必须将与之相乘的任意常数设为零。这样，根据 v 是偶数还是奇数，波函数就是只包含 x 的偶次或奇次幂的有限幂级数的 $e^{-\alpha x^2/2}$ 倍。在该级数中，由于我们选择的能量 E 使得 c_{v+2} 、 c_{v+4} ， \dots 全消失，则 x 的最高次幂为 v 。因此，波函数 (4.42) 的形式为

$$\psi_v = \begin{cases} e^{-\alpha x^2/2} (c_0 + c_2 x^2 + \dots + c_v x^v), & \text{当 } v \text{ 为偶数时} \\ e^{-\alpha x^2/2} (c_1 x + c_3 x^3 + \dots + c_v x^v), & \text{当 } v \text{ 为奇数时} \end{cases} \quad (4.47)$$

其中任意常数 A 与 B 可被包含在 c_0 和 c_1 中，因此可以略去。 c_0 和 c_1 之后的系数可以通过递推关系式 (4.46) 计算得到。由于量子数 v 出现在了递推关系中，对于不同的 v 值，我们可以得到一组不同的系数 c_i 。例如， ψ_4 中的 c_2 与 ψ_2 中的 c_2 是不同的。

与盒中粒子一样，波函数必须是品优波函数的要求迫使我们能量量子化。对于不满足式 (4.45) 的能量， ψ 不是平方可积的。例如，图4.2显示了能量分别满足 $E = 0.499h\nu$ 、 $E = 0.500h\nu$ 和 $E = 0.501h\nu$ 。当 $E = 0.500h\nu$ 时，式 (4.40) 中的 ψ ，其中我们用到了递推关系 (4.39) 来计算系数 c_n (另见问题 4.23)。图4.2显示了这些曲线在 $\alpha^{1/2}x$ 附近区域的放大图。

谐振子的基态能量不为零。这个能量 $\frac{1}{2}h\nu$ 被称为**零点能量** (zero-point energy)。这是在绝对零度的温度下，谐振子集合中谐振子的振动能量。零点能可以由不确定性原理来理解。如果最低态的能量为零，那么它的势能和动能 (均为非负值) 都必须为零。动能为零则意味着动量也为零，那么 $\Delta p_x = 0$ 。势能为零则意味着粒子始终处于原点，则 $\Delta x = 0$ 。但我们不能同时让 $\Delta p_x = 0$ 和 $\Delta x = 0$ ，因此，基态能量必须大于零。零点能 (ZPE) 的定义为 $E_{ZPE} = E_{gs} - V_{min}$ ，其中 E_{gs} 是基态能量， V_{min} 是势能的最小值。

偶函数和奇函数

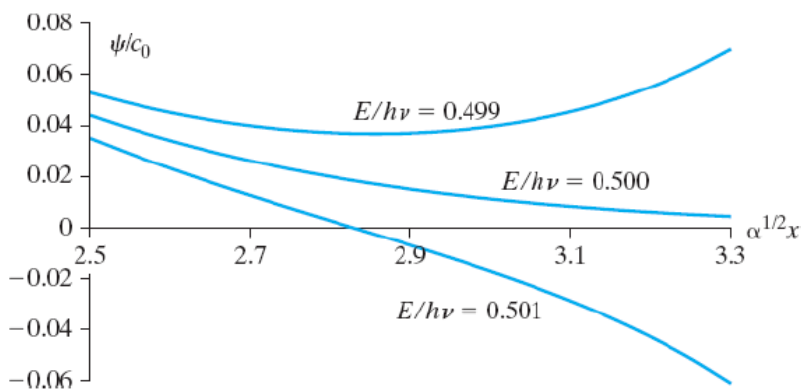
在详细考察波函数之前，我们先定义奇函数和偶函数。如果函数 $f(x)$

$$f(-x) = f(x) \quad (4.48)$$



图 4.2:

当 $E = 0.499h\nu$ 、 $E = 0.500h\nu$ 和 $E = 0.501h\nu$ 时，
 谐振子薛定谔方程的解只包含 x 的偶次幂。
 在 $x = 0$ 附近的区域，三条曲线几乎重合。
 当 $|\alpha^{1/2}x| > 3$ 时， $E = 0.500h\nu$ 的曲线几乎与 x 轴重合。

图 4.3: 图4.2在 $\alpha^{1/2}x$ 附近区域的放大图。

则称 $f(x)$ 为**偶函数** (even function)。因为 $(-x)^2 = x^2$ 和 $e^{-b(x^2)} = e^{-b(-x^2)}$ ，所以 x^2 和 e^{bx^2} 均是偶函数。偶函数的图象关于 y 轴对称 (例如，见图4.4a)。因此，对于偶函数，有

$$\int_{-a}^{+a} f(x) dx = 2 \int_0^a f(x) dx \quad (4.49)$$

如果 $g(x)$ 满足

$$g(-x) = -g(x) \quad (4.50)$$

则称 $g(x)$ 为**奇函数** (odd function)。例如 x 、 $1/x$ 和 $x^3e^{x^2}$ 。在式 (4.50) 中，令 $x = 0$ ，若 $g(0)$ 存在且为单值，则 $g(0) = 0$ 。奇函数的图形大致如图4.4 b 所示。由于 y 轴一侧的正贡献会被另一侧

相应的负贡献抵消，我们可以得出：对于奇函数，有

$$\int_{-a}^{+a} g(x) dx = 0 \quad (4.51)$$

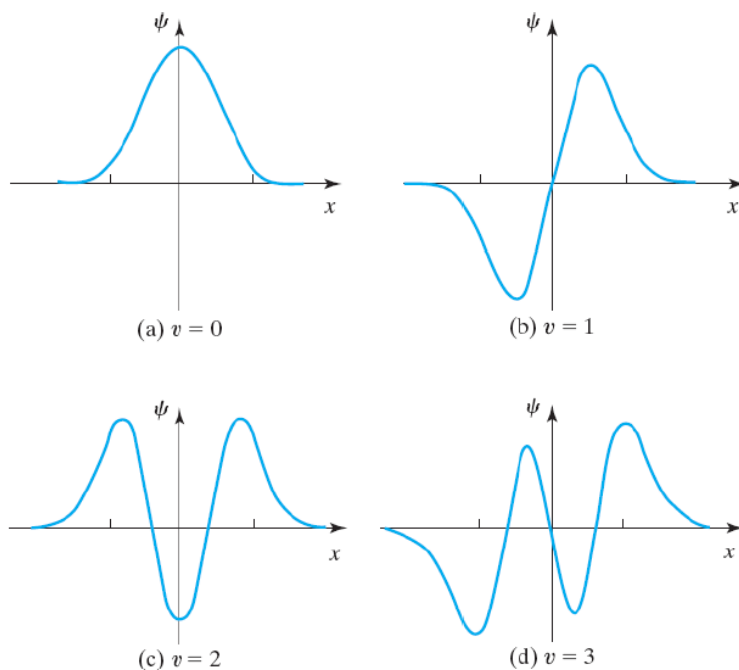


图 4.4:
谐振子波函数。

所有图形使用相同的比例尺。 x 轴上标记的点为 $\alpha^{1/2}x = \pm 2$ 。

很容易证明，两个偶函数或两个奇函数的乘积是偶函数，而一个偶函数和一个奇函数的乘积是奇函数。

谐振子波函数

式 (4.47) 中的指数部分 $e^{-\alpha x^2/2}$ 是偶函数。若 v 是偶数，则多项式因子只包含 x 的偶次幂，使得 ψ_v 是偶函数。若 v 是奇数，则多项式因子只包含 x 的奇次幂，使得 ψ_v 是一个奇函数和一个偶函数的乘积，为奇函数。每一个谐振子状态方程 ψ 都是一个奇函数或偶函数，取决于 v 的奇偶性。在第 7.5 节中，我们将看到：当势能函数 V 是偶函数时，非简并能级的波函数一定是奇函数或偶函数。

现在，我们找到了最低三个能级波函数的显式。对于 $v=0$ 的基态，式 (4.47) 给出

$$\psi_0 = c_0 e^{-\alpha x^2/2} \quad (4.52)$$

其中 ψ 的下标表示量子数 v 。通过归一化，我们可以求出 c_0 ：

$$1 = \int_{-\infty}^{\infty} |c_0| e^{-\alpha x^2} dx = 2 |c_0|^2 \int_0^{\infty} e^{-\alpha x^2} dx$$

其中，我们用到了式 (4.49)。使用附录中的积分 (A.9)，我们有 $|c_0| = (\alpha/\pi)^{1/4}$ 。因此，如果我们选择令归一化常数的相位为零，则基态波函数为

$$\psi_0 = (\alpha/\pi)^{1/4} e^{-\alpha x^2/2} \quad (4.53)$$

波函数 (4.53) 是一个高斯函数 (图4.4a)。

对于状态 $v = 1$ ，式 (4.47) 给出

$$\psi_1 = c_1 x e^{-\alpha x^2/2} \quad (4.54)$$

使用 (A.10) 进行归一化，我们有

$$\psi_1 = (4\alpha^3/\pi)^{1/4} x e^{-\alpha x^2/2} \quad (4.55)$$

图4.4b 显示了 ψ_1 的图象。

对于状态 $v = 2$ ，式 (4.47) 给出

$$\psi_2 = (c_0 + c_2 x^2) e^{-\alpha x^2/2}$$

将 $v = 2$ 代入 (4.46)，我们有

$$c_2 = \frac{2\alpha(-2)}{1 \cdot 2} c_0 = -2\alpha c_0$$

因此，

$$\psi_2 = c_0 (1 - 2\alpha x^2) e^{-\alpha x^2/2} \quad (4.56)$$

使用归一化解出 c_0 ，我们有 (问题 4.10)

$$\psi_2 = (4\alpha^3/\pi)^{1/4} (2\alpha x^2 - 1) e^{-\alpha x^2/2} \quad (4.57)$$

注意： ψ_2 中的 c_0 和 ψ_0 中的 c_0 是不同的。

波函数节点的个数与量子数 v 相同。可以证明 (见《Messiah》，第 109-110 页)：对于一维定态束缚态问题，若 ψ 处于基态，则边界点内部的节点数为零；而对于每一个连续的激发态，节点数都会增加一个。

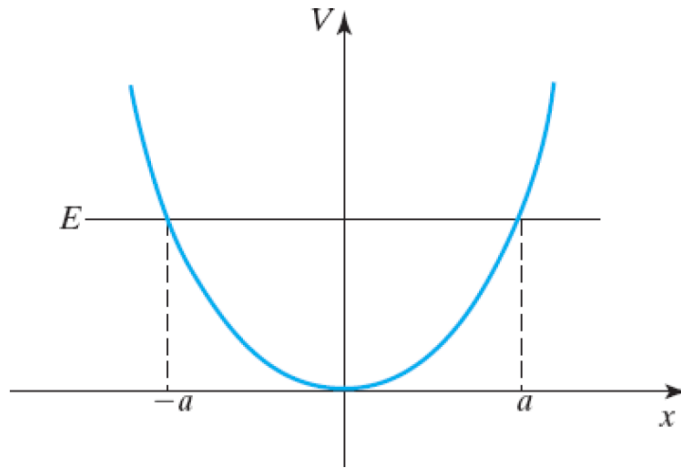


图 4.5: 谐振子的经典允许区域 $-a \leq x \leq a$ 和禁阻区域 $x > a$, $x < -a$

谐振子波函数中的多项式因子在数学中是众所周知的，被称为厄米多项式 (Hermite polynomials)，是以一位法国数学家的名字命名的。(见问题 4.21)

根据量子力学解法，在 x 轴上的任何一点 (节点除外) 都有一定概率找到粒子。从经典角度讲， $E = T + V$ ，动能 T 不能为负： $T \geq 0$ 。因此， $E - V = T \geq 0$ 则 $V \leq E$ 。势能 V 是位置的函数，经典粒子被限制在 $V < E$ 的空间区域内。也就是说，势能不超过总能量。在图 (4.5) 中，标有 E 的水

平线表示谐振子的能量，抛物线表示势能 $\frac{1}{2}kx^2$ 。对于区域 $x < -a$ 和 $x > a$ ，我们有 $V > E$ ，这些区域是经典禁阻（classical forbidden）的。经典允许的区域（classical allowed region） $-a \leq x \leq a$ 在图 (4.5) 中满足 $V \leq E$ 。

在量子力学中，定态波函数不是算符 \hat{T} 或 \hat{V} 的本征函数，因此我们无法确定定态系统的动能或势能值。与经典力学的方程 $E = T + V$ 和 $T \geq 0$ 不同，在量子力学中我们有 $\langle E \rangle = \langle T \rangle + \langle V \rangle$ （问题 6.35）和 $\langle T \rangle \geq 0$ （问题 7.7），所以量子力学中满足 $\langle V \rangle \leq E$ ，但是我们不能写作 $V \leq E$ ，因此，粒子有一定概率在经典禁区（ $V > E$ 的区域）中被发现。

如果说粒子可以在经典允许的区域之外被发现，我们似乎就允许它具有负动能。实际上，量子力学的观点并不存在悖论。为了验证粒子是否处于经典禁止区域，我们必须测量它的位置。这种测量会改变系统的状态（第 1.3 和 1.4 节）。振子与测量仪器的相互作用会将足够的能量传递给振子，使其处于经典禁区。对 x 的精确测量会给动量带来很大的不确定性，因此也会给动能带来很大的不确定性。2.4 节和 2.5 节讨论了经典禁区的穿透问题。

一个定态谐振子满足 $E = (v + \frac{1}{2})h\nu$ 和 $V = \frac{1}{2}kx^2 = 2\pi^2\nu^2mx^2$ 。因此，在经典允许的区域（ $V \leq E$ ）有 $2\pi^2\nu^2mx^2 \leq (v + \frac{1}{2})h\nu$ ，即 $x^2 \leq (v + \frac{1}{2})h/2\pi^2\nu^2m = (2v + 1)\alpha$ ，其中 $\alpha \equiv 2\pi\nu m/\hbar$ [式 (4.31)]。因此，谐振子的经典允许区域为 $-(2v + 1)^{1/2}\alpha^{1/2} \leq x \leq (2v + 1)^{1/2}\alpha^{1/2}$ 。

从图 (4.4) 中可以看出： ψ 在经典允许区域中振荡，而在经典禁止区域则以指数形式下降到零。我们之前在矩形势阱中看到过粒子的这种行为（第 2.4 节）。

图 (4.4) 显示，当谐振子的能量逐渐升高时， ψ 和 $|\psi|^2$ 的最大值往往离原点越来越远。由于离原点越远，势能 $V = \frac{1}{2}kx^2$ 越大，平均势能 $\langle V \rangle = \int_{-\infty}^{\infty} |\psi|^2 V dx$ 也会随着量子数的增加而增大。平均动能由 $\langle T \rangle = -(\hbar^2/2m) \int_{-\infty}^{\infty} \psi^* \psi'' dx$ 给出。应用分部积分（问题 7.7b），有 $\langle T \rangle = (\hbar^2/2m) \int_{-\infty}^{\infty} |d\psi/dx|^2 dx$ 。量子数越大的状态中节点的数量越多， ψ 的变化速度就越快，因此随着量子数的增加， $\langle T \rangle$ 也会增加。

经典谐振子最有可能出现在运动转折点附近的区域，即振子运动速度最慢、 V 值较大的区域。相反，对于量子谐振子的基态，最有可能出现的区域是原点附近的区域。对于高振动量子数，人们会发现的外峰值大于原点附近的峰值，最可能的区域变成了经典转折点附近的区域，此时 V 很大（见问题 4.18）。这是对对应原理（第 2.2 节）的一个例子。

量子谐振子的一些在线模拟可从以下网站获得：www.phy.davidson.edu/StuHome/cabell_f/energy.html（显示能级和波函数，并显示当能量从允许值改变时波函数如何发散）；www.falstad.com/qm1d/（从顶部的下拉菜单中选择谐振子；双击底部的小圆圈以显示静止状态；显示能量、波函数、概率密度； m 和 k 可以改变）；demonstrations.wolfram.com/HarmonicOscillatorEigenfunctions（展示了 $|\psi|^2$ ）。

4.3 双原子分子的振动

我们将在第 13.1 节中看到，在极好的近似条件下，我们可以分别处理分子中电子的运动和原子核的运动（这是由于原子核的质量要大得多）。首先想象原子核静止不动，然后求解电子能量 U 的薛定谔方程（ U 还包括核排斥能量）。对于二原子（双原子）分子，电子能量 U 取决于原子核之间的距离 R ， $U = U(R)$ ，而 U 与 R 的关系曲线则如图 13.1 所示。

找到 $U(R)$ 后，可以先解决核运动的薛定谔方程，使用 $U(R)$ 作为核运动的势能函数。对于双原子分子，核薛定谔方程是一个双粒子方程。我们将在第 6.3 节中看到，当双粒子系统的势能只取决于粒子之间的距离时，系统的能量是 (a) 整个系统在空间平动的动能和 (b) 粒子相对于彼此的内部运动能量之和。双粒子内部运动能量的经典表达式是粒子间相互作用的势能与假设粒子的动能之和，其中假设粒子的质量为 $m_1 m_2 / (m_1 + m_2)$ （ m_1 和 m_2 分别是两个原子的质量），该粒子的坐标

为一个粒子相对于另一个粒子的坐标。 $m_1 m_2 / (m_1 + m_2)$ 称为约化质量 (reduced mass) μ 。

二原子分子的内部运动包括**振动**和**转动**，前者与两个原子核之间距离 R 的变化相对应，后者与原子核连接线空间方向的变化相对应。通常可以近似地将振动和转动分开处理。转动能级见第 6.4 节。此处我们考虑振动能级。

双原子分子振动的薛定谔方程有一个质量为 $m_1 m_2 / (m_1 + m_2)$ 假设粒子的动能算符和一个由 $U(R)$ 给出的势能项。如果我们将原点与图 13.1 中 U 曲线的最低点重合，并将该最低点的能量取为势能的零点，那么 $U(R)$ 曲线的下半部分将与具有适当力常数 k 的谐振子的势能曲线几乎重合（见图 4.6 和问题 4.28）。 $U(R)$ 曲线的最小值出现在平衡核间距 (equilibrium distance) R_e 的位置。在图 4.6 中， x 是核间距与平衡核间距的偏差： $x \equiv R - R_e$ 。

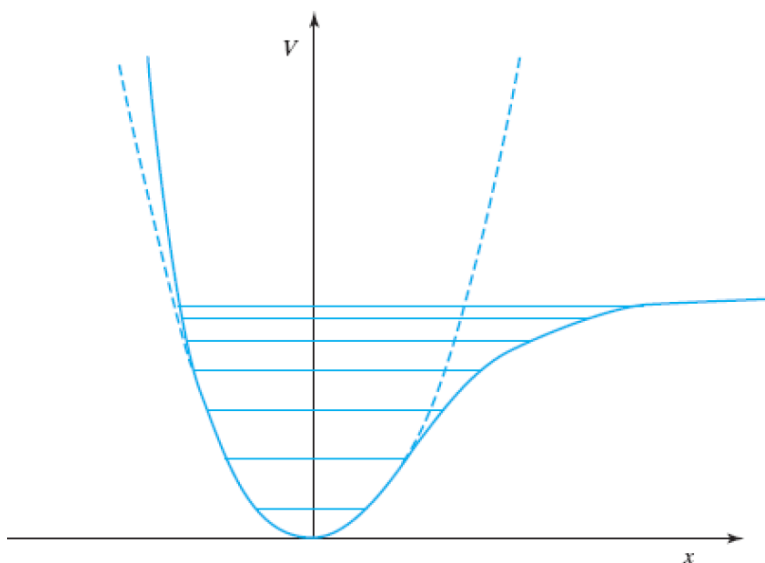


图 4.6:
二原子分子振动的势能（实线）和谐振子的势能（虚线）。

图中还显示了二原子分子的束缚态振动能级。

与谐振子相比，二原子分子只有有限数量的束缚振动能级。

谐振子的力常数 k 在式 (4.26) 中可以由 $k = d^2 V / dx^2$ 计算得到，在 $R = R_e$ 处，谐振子曲线与 $U(R)$ 曲线的下半部分几乎重合，所以分子的力常数 $k = d^2 U / dR^2 \big|_{R=R_e}$ 。（另见问题 4.28）。核质量的差异对电子能量曲线 $U(R)$ 几乎没有影响，因此同一分子但由不同同位素取代的种类具有基本相同的力常数 k 。

因此，我们预计二原子分子振动能级 E_{vib} 的一个合理近似是谐振子振动能级；由式 (4.45) 和式 (4.23)，有

$$E_{vib} \approx \left(v + \frac{1}{2}\right) h\nu_e, \quad v = 0, 1, 2, \dots \quad (4.58)$$

$$\nu_e = \frac{1}{2\pi} \left(\frac{k}{\mu}\right)^{1/2}, \quad \mu = \frac{m_1 m_2}{m_1 + m_2}, \quad k = \frac{d^2 U}{dR^2} \bigg|_{R=R_e} \quad (4.59)$$

其中 ν_e 称为简谐振动频率 (equilibrium or harmonic vibrational frequency)。这种近似方法最适用于较低的振动能级。随着 v 的增加，原子核位于远离其平衡间隔区域的时间更长。对于这些区域，势能大大偏离谐振子的势能，谐振子近似效果不佳。我们会发现：随着 v 的增大，双原子分子的振动能级不是等距排列，而是越靠近越近（图 4.6）。最终，振动能量大到足以将双原子分子解离成互不结

合的原子。与谐振子不同，双原子分子只有有限数量的束缚态振动能级。考虑到振动的非谐性，分子振动能的更精确表达式是

$$E_{vib} = \left(v + \frac{1}{2}\right) h\nu_e - \left(v + \frac{1}{2}\right)^2 h\nu_e \chi_e \quad (4.60)$$

其中非谐性常数 (anharmonicity constant) $\nu_e \chi_e$ 几乎在所有情况下都大于零。(译者注：一般认定 χ_e 为非谐性常数?)

使用含时薛定谔方程，我们可以发现 (见第9.9节)：当双原子分子暴露在电磁辐射下时，最有可能发生的振动跃迁是那些 v 变化了 ± 1 的跃迁。此外，要吸收或发射电磁辐射，振动必须改变分子的偶极矩。因此，同核双原子分子 (例如 H_2 、 N_2) 不能通过吸收或发射辐射实现振动能级之间的转换 (这种转变可以发生在分子间碰撞中)。关系 $E_{upper} - E_{lower} = h\nu$ (其中 ν 为辐射频率)、近似方程 (4.58)、吸收和发射辐射的选律 (selection rule) $\Delta v = \pm 1$ 表明：一个振动频率为 ν_e 的异核双原子分子将对近似为下式给出频率的辐射 ν_{light} 有强烈吸收：

$$\nu_{light} = (E_2 - E_1)/h \approx \left[\left(v_2 + \frac{1}{2}\right) h\nu_e - \left(v_1 + \frac{1}{2}\right) h\nu_e\right]/h = (v_2 - v_1)\nu_e = \nu_E \quad (4.61)$$

双原子分子 k 和 μ 值的特性使得 ν_{light} 通常位于光谱的红外区域。 $\Delta v = 2, 3, \dots$ 的跃迁也会发生，但这些 (称为泛频 (overtones)) 的吸收要比 $\Delta v = 1$ 的跃迁弱得多。

使用更准确的方程 (4.60)，有 (问题 4.27)

$$\nu_{light} = \nu_e - 2\nu_e \chi_e (v_1 + 1) \quad (4.62)$$

其中 v_1 是较低能级的振动量子数，选律为 $\Delta v = \pm 1$ 。

热平衡系统中分子两个能级的布居数由玻尔兹曼分布律 (Boltzmann distribution law) 给出 (见物理化学教材)：

$$\frac{N_i}{N_j} = \frac{g_i}{g_j} e^{-(E_i - E_j)/kT} \quad (4.63)$$

其中能级 i 和 j 的能量分别为 E_i 和 E_j ， g_i 和 g_j 是对应能级的简并度， k 是玻尔兹曼常数， T 是热力学温度。对于非简并能级，有 $g_i = 1$ 。

$\nu = (1/2\pi)(k/\mu)^{1/2}$ 的数量级使得在室温下，对于轻分子 (例如 H_2 、 HCl 、 CO)，只有 $v = 0$ 的振动能级是被显著占据的。对于重分子 (例如 I_2)，在室温下有一个或多个激发态振动能级被显著占据。

极性双原子分子的振动吸收光谱包含 $v = 0 \rightarrow 1$ 吸收带，很弱的泛频吸收带 ($v = 0 \rightarrow 2, 0 \rightarrow 3, \dots$)，以及若 $v > 0$ 的能级也被显著占据，也有热带 (hot bands)，例如 $v = 1 \rightarrow 2$ 、 $v = 1 \rightarrow 3$ 等。与特定振动跃迁相对应的每个波段都由几条紧密相连的线组成。每一条这样的线都对应于与振动状态变化同时发生的不同的转动状态变化。每一条线都是振动-转动跃迁的结果。

光谱频率的国际单位为赫兹 (hertz, Hz)，定义为 $1\text{Hz} \equiv 1\text{s}^{-1}$ 。通常使用的倍数有等于 10^6 赫兹的兆赫兹 (MHz) 和等于 10^9 赫兹的千兆赫兹 (GHz)。红外 (IR) 吸收峰通常由波数 (wavenumber) $\tilde{\nu}$ 给出，定义为

$$\tilde{\nu} \equiv \frac{\nu}{c} = \frac{1}{\lambda} \quad (4.64)$$

其中 λ 是真空中辐射的波长。

在谐振子近似中，多原子分子的量子力学能级为 $E_{vib} = \sum i \left(v_i + \frac{1}{2}\right) h\nu_i$ ，其中 ν_i 是分子每个正则振动模式的频率， v_i 是对应第 i 个正则振动的量子数。每个振动量子数 v_i 的取值 $0, 1, 2, \dots$ 都与其他振动量子数的取值无关。一个具有 n 个原子的线性分子具有 $3n - 6$ 个正则振动模式，而一

个具有 n 个原子的非线性分子具有 $3n - 5$ 个正则振动模式。

为了由式 (4.59) 计算折合质量 μ ，我们需要知道每种同位素的质量。附录表 A.3 列出了一些常见同位素的相对原子质量。

例题： $^{12}\text{C}^{16}\text{O}$ 分子的最强红外吸收峰位于 $\tilde{\nu} = 2140 \text{ cm}^{-1}$ 。计算该分子的力常数 k 。请说明所做的近似计算。

最强的红外吸收峰对应于 $v = 0 \rightarrow 1$ 的跃迁。我们将分子振动近似为谐振子模型。由式 (4.61)，分子的平衡振动频率近似为

$$\nu_e \approx \nu_{\text{light}} = \tilde{\nu}c = (2140 \text{ cm}^{-1})(2.9979 \times 10^{10} \text{ cm/s}) = 6.424 \times 10^{13} \text{ s}^{-1}$$

使用式 (4.59)，将 k 与 ν_e 联系起来，我们需要折合质量 $\mu = m_1 m_2 / (m_1 + m_2)$ 。 $1 \text{ mol } ^{12}\text{C}$ 的质量为 12 g ，包含阿伏伽德罗常数 (N_A) 个分子，则一个 ^{12}C 原子的质量为 $(12 \text{ g}) / (6.02214 \times 10^{23})$ 。折合质量和力常数分别为

$$\mu = \frac{12(15.9949) \text{ g}}{27.9949} \frac{1}{6.02214 \times 10^{23}} = 1.1385 \times 10^{-23} \text{ g}$$

$$k = 4\pi^2 \nu_e^2 \mu = 4\pi^2 (6.424 \times 10^{13} \text{ s}^{-1})^2 (1.1385 \times 10^{-23} \text{ g}) = 1855 \text{ N/m}$$

练习： (a) 求分子 $^{12}\text{C}^{16}\text{O}$ 零点能的近似值；(答案： $2.1 \times 10^{-20} \text{ J}$)；(b) 求分子 $^{13}\text{C}^{16}\text{O}$ 的 ν_e 。(答案： $6.28 \times 10^{13} \text{ s}^{-1}$)

4.4 一维定态薛定谔方程的数值解法

Numerov 方法

我们已经精确求解了箱中粒子和谐振子的薛定谔方程。对于许多势能函数 $V(x)$ ，单粒子一维薛定谔方程是无法精确求解的。本节将介绍一种用于计算机求解单粒子一维薛定谔方程的数值方法 (**Numerov 方法**)，该方法可以精确求出任意势能函数 $V(x)$ 的薛定谔方程的束缚态本征值和本征函数。

为了使用数值法求解薛定谔方程，我们需要处理 x 轴的一部分，其中包括经典允许区域，以及在经典允许区域两端延伸到经典禁止区域的部分。我们将 x 轴的这一部分划分为若干小区间，每个区间的长度为 s (图 4.7)。点 x_0 和 x_{max} 是这一部分的边界点，而 x_n 是第 n 个区间的右端点。令 ψ_{n-1} 、 ψ_n 和 ψ_{n+1} 分别为点 x_{n-s} 、 x_n 和 x_{n+s} 处波函数 ψ 的值，分别地 (这些点是相邻区间的端点)：

$$\psi_{n-1} \equiv \psi(x_n - s), \quad \psi_n \equiv \psi(x_n), \quad \psi_{n+1} \equiv \psi(x_n + s) \quad (4.65)$$

不要被这些符号迷惑了。下标 $n-1$ 、 n 和 $n+1$ 并代表不同的状态，而是表示 x 轴上以 s 为间隔的各点上一个特定波函数 ψ 的值。下标 n 表示 ψ 在 x_n 点求值。我们将薛定谔方程 $-(\hbar^2/m)\psi'' + V\psi = E\psi$ 写成

$$\psi'' = G\psi, \quad \text{其中} \quad G \equiv m\hbar^{-2} [2V(x) - 2E] \quad (4.66)$$

用涉及 s 的幂的 Taylor 级数展开 $\psi(x_n + s)$ 和 $\psi(x_n - s)$ ，将两式相加即可消去 s 的奇次幂

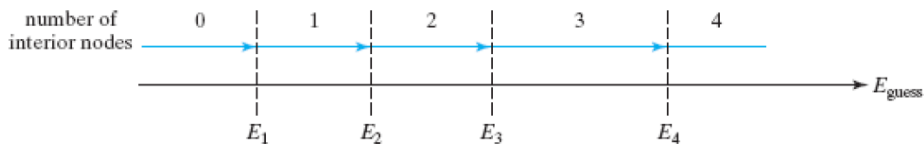
图 4.7: 一维单粒子系统的 V 关于 x 的图象

项，并用薛定谔方程来表示 ψ'' 和 $\psi^{(iv)}$ ，以 ψ 表示，并忽略 s^6 和 s 的高次幂项（如果 s 较小，近似值将是准确的），我们会发现（问题 4.43）

$$\psi_{n+1} \equiv \frac{2\psi_n - \psi_{n-1} + 5G_n\psi_n s^2/6 + G_{n-1}\psi_{n-1}s^2/12}{1 - G_{n+1}s^2/12} \quad (4.67)$$

其中 $G_n \equiv G(x_n) \equiv m\hbar^{-2}[2V(x_n) - 2E]$ [式 (4.66) 和 4.65]。如果知道 ψ_n 和 ψ_{n-1} ，即 ψ 在 x_n 和 $x_n - s$ 处的值，方程 (4.67) 允许我们计算 ψ_{n+1} ，即 ψ 在点 x_{n+s} 处的值。

我们如何使用式 (4.67) 来求解薛定谔方程？我们首先猜测一个能量本征值 E_{guess} 。我们从左侧经典禁区（图 4.7）中的一点 x_0 开始，此处 ψ 的值很小，我们假设 ψ 在该点处的值为零： $\psi_0 \equiv \psi(x_0) = 0$ 。同样地，我们也在经典禁区（此处 ψ 的值也很小）的右侧点 x_{max} 处假设 $\psi(x_{max})$ 的值为零。我们为连续点之间的间隔 s 选取一个较小的数值，在 $x_0 + s$ 处，我们将 ψ 的值设为一个较小的数值，例如 0.0001： $\psi_1 \equiv \psi(x_1) \equiv \psi(x_0 + s) = 0.0001$ 。 ψ_1 的值对找到的本征值不会有任何影响。如果我们令 ψ_1 为 0.001，而不是 0.0001，公式 (4.67) 表明，这只需将后续点上的所有 ψ 值乘以 10 即可（问题 4.41）。这不会影响本征值 [见公式 (3.14) 后的示例]。在找到每个本征值后，可以对波函数进行归一化处理。

图 4.8: Numerov 方法求解的节点数与能量 E_{guess} 的函数关系。

现在我们有 ψ_0 和 ψ_1 的值，可以使用式 (4.67) 计算 $\psi_2 \equiv \psi(x_2) \equiv \psi(x_1 + 2s)$ 的值，其中我们用 E_{guess} 计算得到 G 的值。接着，在式 (4.67) 令 $n = 2$ ，我们可以计算出 ψ_3 的值，以此类推，直到达到 x_{max} 。如果 E_{guess} 不等于或不非常接近于本征值，那么 ψ 将不满足平方可积的要求，且 $|\psi(x_{max})|$ 的值会变得非常大。如果发现 $|\psi(x_{max})|$ 不接近于零，那我们重新选一个 E_{guess} ，并从 x_0 开始重复上述过程。这个过程将会循环往复，直到找到能使 $|\psi(x_{max})|$ 非常接近于零的 E_{guess} 的值。此时的 E_{guess} 基本上等同于一个本征值。找到本征值的系统方法是计算由 E_{guess} 生成的 ψ 中的节点。回忆在一维问题中（第 4.2 节），基态的内部节点数为 0，第一激发态的内部节点数为 1，以

此类推。令 E_1, E_2, E_3, \dots 分别表示基态、第一激发态和第二激发态等的能量值。如果 ψ_{guess} 在 x_0 和 x_{max} 之间没有节点，那么 E_{guess} 应该小于或等于 E_1 。如果 ψ_{guess} 在 x_0 和 x_{max} 之间有一个节点，那么 E_{guess} 应该位于 E_1 和 E_2 之间。随后将给出例子。

无量纲变量

Numerov 方法需要我们猜测 E 的值。但是我们猜测的数量级： $10^{-20} \text{ J}, 10^{-15} \text{ J}, \dots$ 应该是多少？为了回答这个问题，我们以谐振子为例，用无量纲变量重表示薛定谔方程。

谐振子的势能函数为 $V = \frac{1}{2}kx^2$ ，其薛定谔方程包含三个常数， k 、 m 和 \hbar 。我们试图找到无量纲约化能量 E_r 和无量纲约化 x 坐标 x_r ，它们的定义是

$$E_r \equiv E/A, \quad x_r \equiv x/B \quad (4.68)$$

其中常数 A 是 k 、 m 和 \hbar 的组合，具有能量的量纲，而 B 是具有长度量纲的组合。能量的量纲为 质量 \times 长度² \times 时间⁻²，我们写作

$$[E] = \text{ML}^2\text{T}^{-2} \quad (4.69)$$

其中， E 的括号表示其维度， M 、 L 和 T 分别表示质量、长度和时间。方程 $V = \frac{1}{2}kx^2$ 表明 k 的量纲为 能量 \times 长度⁻²，由式 (4.69)，有 $[k] = \text{MT}^{-2}$ 。 \hbar 的量纲为 能量 \times 时间。因此，

$$[m] = M, \quad [k] = \text{MT}^{-2}, \quad [\hbar] = \text{ML}^2\text{T}^{-1} \quad (4.70)$$

式 (4.68) 中的 A 和 B 的量纲分别为能量和长度，则

$$[A] = \text{ML}^2\text{T}^{-2}, \quad [B] = L \quad (4.71)$$

令 $A = m^a k^b \hbar^c$ ，其中 a 、 b 和 c 是待定的指数，由 A 的量纲一定为 ML^2T^{-2} 所确定。我们有

$$[A] = [m^a k^b \hbar^c] = M^a (\text{MT}^{-2})^b (\text{ML}^2\text{T}^{-1})^c = M^{a+b+c} L^{2c} T^{-2b-c} \quad (4.72)$$

令 (4.71) 和 (4.72) 中 M 、 L 和 T 的指数相等，得到

$$a + b + c = 1, \quad 2c = 2, \quad -2b - c = -2$$

解这个方程组，得到 $c = 1$ ， $b = \frac{1}{2}$ ， $a = -\frac{1}{2}$ 。因此

$$A = m^{-1/2} k^{1/2} \hbar \quad (4.73)$$

同样地，令 $B = m^d k^e \hbar^f$ 。用得出式 (4.73) 相同的量纲分析法，有（问题 4.44）

$$B = m^{-1/4} k^{-1/4} \hbar^{1/2} \quad (4.74)$$

根据式 (4.68)、(4.73) 和 (4.74)，谐振子的约化变量为

$$E_r = E/m^{-1/2} k^{1/2} \hbar, \quad x_r = x/m^{-1/4} k^{-1/4} \hbar^{1/2} \quad (4.75)$$

使用 $k^{1/2} = 2\pi\nu m^{1/2}$ [式 (4.23)] 将 k 从 (4.75) 中消去，并回忆 $\alpha \equiv 2\pi\nu m/\hbar$ [式 (4.31)]，我们得到以下备选的表达式

$$E_r = E/h\nu, \quad x_r = \alpha^{1/2} x \quad (4.76)$$

与方程 $E_r \equiv E/A$ [式 (4.68)] 类似，我们可以定义约化势能函数 V_r ：

$$V_r \equiv V/A \quad (4.77)$$

由于 $|\psi(x)|^2 dx$ 是概率，概率是没有量纲的，归一化后的 $\psi(x)$ 一定具有长度^{-1/2} 的量纲。因此，我们可以定义一个没有量纲的约化波函数 ψ_r 。由式 (4.71)， B 具有长度的量纲，则 $B^{-1/2}$ 具有长度^{-1/2} 的量纲。因此，

$$\psi_r = \psi/B^{-1/2} \quad (4.78)$$

ψ_r 满足 $\int_{-\infty}^{\infty} |\psi_r|^2 dx_r = 1$ ；这是由式 (4.76)、(4.78) 和 $\int_{-\infty}^{\infty} |\psi|^2 dx = 1$ 得出的。

我们现在使用无量纲变量 E_r 、 x_r 和 ψ_r 来重写薛定谔方程。有

$$\begin{aligned} \frac{d^2\psi}{dx^2} &= \frac{d^2}{dx^2} B^{-1/2} \psi_r = B^{-1/2} \frac{d}{dx} \frac{d\psi_r}{dx} = B^{-1/2} \frac{d}{dx} \frac{d\psi_r}{dx_r} \frac{dx_r}{dx} = B^{-1/2} \frac{d}{dx_r} \frac{d\psi_r}{dx_r} \frac{dx_r}{dx} \\ \frac{d^2\psi}{dx^2} &= B^{-5/2} \frac{d^2\psi_r}{dx_r^2} \end{aligned} \quad (4.79)$$

其中，我们用到了 $dx_r/dx = B^{-1/2}$ 。将式 (4.68)、(4.77) 和 (4.79) 代入薛定谔方程 $-(\hbar^2/m)(d^2\psi/dx^2) + V\psi = E\psi$ ，得到

$$\begin{aligned} -\frac{\hbar^2}{m} B^{-5/2} \frac{d^2\psi_r}{dx_r^2} + AV_r B^{-1/2} \psi_r &= AE_r B^{-1/2} \psi_r \\ -\frac{\hbar^2}{2m} \frac{1}{AB^2} \frac{d^2\psi_r}{dx_r^2} + V_r \psi_r &= E_r \psi_r \end{aligned} \quad (4.80)$$

根据式 (4.73) 和 (4.74)，有 $AB^2 = \hbar^2/m$ ，所以对于谐振子，有 $\hbar^2/mAB^2 = 1$ 。

更一般地说，让 V 包含一个非无量纲参数 c 。例如，我们有 $V = cx^4$ 或 $V = cx^2(1 + 0.05m^{1/2}c^{1/2}\hbar^{-1}x^2)$ （注意 $m^{1/2}c^{1/2}\hbar^{-1}x^2$ 是无量纲的，因为 1 是无量纲的，所以它必须是无量纲的）。式 (4.80) 中的 AB 一定可以写成 $\hbar^r m^s c^t$ 的形式，其中 r 、 s 和 t 是待定的指数。由于 (4.80) 中的 $V_r \psi_r$ 是无量纲的，因此第一项也是无量纲的。那么 \hbar^2/mAB^2 是无量纲的， AB^2 与 \hbar^2/m 具有相同的量纲。所以 $r = 2$ ， $s = 1$ ， $t = 0$ 。因此， $AB^2 = \hbar^2/m$ ，带入 (4.80)，有无量纲的薛定谔方程

$$\frac{d^2\psi}{dx_r^2} = (2V_r - 2E_r) \psi_r \quad (4.81)$$

$$\psi'' = G_r \psi_r, \quad \text{其中 } G_r \equiv 2V_r - 2E_r \quad (4.82)$$

对于谐振子， $V_r \equiv V/A = \frac{1}{2}kx^2/m^{-1/2}\hbar^{1/2} = \frac{1}{2}x_r^2$ ，因此 [式 (4.73) 和式 (4.75)]：

$$V_r = \frac{1}{2}x_r^2 \quad (4.83)$$

将谐振子薛定谔方程约化为只涉及无量纲量的形式 (4.81) 后，我们可以预期最低能量本征值的数量级为 1。

约化谐振子薛定谔方程 (4.82) 与 (4.66) 具有相同的形式，所以我们可以用 Numerov 公式 (4.67) 来求解。使用 ψ_r 的值代替 ψ ， G_r 的值代替 G ，与 (4.68) 类似， s_r 的值代替 s 。

一旦找到约化能量 E_r 的数值，就可以根据 (4.75) 或 (4.76) 求出能量 E 。

x_r 、 x_0 、 x_{max} 和 s_r 的选择

我们需要选择 x_r 的起始值、结束值，以及相邻点之间的间隔值 s_r 。假设我们希望找到满足 $E_r \leq 5$ 的谐振子的所有本征函数和本征值。我们从左侧经典禁区开始求解，因此首先要找到 $E_r = 5$ 的经典禁区。经典允许和经典禁止区域的边界满足 $E_r = V_r$ 。由式 (4.83)，有 $V_r = \frac{1}{2}x_r^2$ ，因此 $E_r = V_r$ 变成了 $5 = \frac{1}{2}x_r^2$ 所以满足 $E_r \leq 5$ 的经典允许区域为 $x_r = -(10)^{1/2} = -3.16$ 到 $x_r = (10)^{1/2} = 3.16$ 。若 $E_r < 5$ ，则经典允许区域将更小。我们希望从左侧经典禁区（ ψ 非常小）内的某一点开始求解，我们希望在右侧经典禁区内的某一点结束求解。对于 $E_r = 5$ ，左侧的经典禁区在 $x_r = -3.16$ 处结

束,, 所以一个合理的选择为 $x_r = -5$ [太深入经典禁区有时会带来麻烦 (见下文), 因此在选择起点时可能需要试错]。由于 V 是对称的, 因此我们将在 $x_r = 5$ 处结束求解。

为了达到合理的精确度, 通常至少需要 100 个点, 因此我们取 $s_r = 0.1$ 以得到 100 个点。从 Numerov 方法的推导中可以看出, s_r 必须很小。合理的规则可能是 s_r 不大于 0.1。

如果像通常情况那样, 当 $x \rightarrow \pm\infty$ 时有 $V \rightarrow \infty$, 那么在经典禁区内起步太远会使 Numerov 公式 (4.67) 中的分母 $1 - G_{n+1}s^2/12$ 变成负数。我们有 $G_r = 2V_r - 2E_r$, 如果我们从 V_r 非常大的点 x_0 开始, 该点的 G_r 可能大到足以使 Numerov 公式的分母为负。这样, 该方法就会失效。我们将 ψ_0 取为零, 将 ψ_1 取为正数。Numerov 公式 (4.67) 表明, 如果分母是负数, 那么 ψ_2 也将是负数, 我们将在 x_1 和 x_2 之间产生一个虚假的 ψ 节点。为了避免这个问题, 我们可以减小步长 s_r 或 x_r 、 x_{max} 、 $-x_r$ 和 $-x_0$ 。(见问题 4.46)。

Numerov 方法的计算机程序

使用电子表格求解一维薛定谔方程

Numerov 方法步骤摘要

总结

习题

Chapter 5

角动量

5.1 同时确定多个属性

在本章中，我们将讨论角动量，在下一章中，我们将证明对于氢原子的静止态，电子角动量的大小是恒定的。首先，我们要考虑用什么标准来决定一个系统的哪些性质可以同时赋予定值。

在第3.3节中，我们假设：若态函数 Ψ 是算符 \hat{A} 的本征函数，本征值为 s ，则对物理量 A 的测量结果一定为 s 。若 Ψ 同时是 \hat{A} 和 \hat{B} 的本征函数，即 $\hat{A}\Psi = s\Psi$ ， $\hat{B}\Psi = t\Psi$ ，那么我们就可以同时为物理量 A 和 B 赋以确定的值。什么时候 Ψ 会同时是两个算符的本征函数呢？在第7章中，我们将证明如下两个理论。首先，两个算符的同时本征函数的完整集合存在的必要条件是算符之间可对易（这里使用的“完整”一词有一定的技术含义，我们将在第7章再讨论这个问题）。反之亦然，若对应于物理量的两个算符 \hat{A} 和 \hat{B} 可对易，则存在一组完整的函数，它们同时是 \hat{A} 和 \hat{B} 的本征函数。因此，若 $[\hat{A}, \hat{B}] = 0$ ，那么 Ψ 可以同时是 \hat{A} 和 \hat{B} 的本征函数。

回忆算符 \hat{A} 和 \hat{B} 的交换子为 $[\hat{A}, \hat{B}] \equiv \hat{A}\hat{B} - \hat{B}\hat{A}$ [式 (3.7)]。下列等式有助于计算交换子。通过详细写出交换子可以证明这些等式（问题 5.2）：

$$[\hat{A}, \hat{B}] = -[\hat{B}, \hat{A}] \quad (5.1)$$

$$[\hat{A}, \hat{A}^n] = 0, \quad n = 1, 2, 3, \dots \quad (5.2)$$

$$[k\hat{A}, \hat{B}] = [\hat{A}, k\hat{B}] = k[\hat{A}, \hat{B}] \quad (5.3)$$

$$[\hat{A}, \hat{B} + \hat{C}] = [\hat{A}, \hat{B}] + [\hat{A}, \hat{C}] \quad [\hat{A} + \hat{B}, \hat{C}] = [\hat{A}, \hat{C}] + [\hat{B}, \hat{C}] \quad (5.4)$$

$$[\hat{A}, \hat{B}\hat{C}] = [\hat{A}, \hat{B}]\hat{C} + \hat{B}[\hat{A}, \hat{C}] \quad [\hat{A}\hat{B}, \hat{C}] = \hat{A}[\hat{B}, \hat{C}] + [\hat{A}, \hat{C}]\hat{B} \quad (5.5)$$

其中 k 是常数，所有算符都假设为线性算符。

例题：从 $[\partial/\partial x, x] = 1$ [式 (3.8)] 出发，使用对易子的性质（式 (5.1) 至 (5.5)）求以下对易子：

(a) $[\hat{x}, \hat{p}_x]$ ；(b) $[\hat{x}, \hat{p}_x^2]$ ；(c) 三维单粒子系统的 $[\hat{x}, \hat{H}]$ 。

(a) 使用式 (5.3) 和 (5.1)，因为 $[\partial/\partial x, x] = 1$ ，我们有

$$[\hat{x}, \hat{p}_x] = \left[\hat{x}, \frac{\hbar}{i} \frac{\partial}{\partial x} \right] = \frac{\hbar}{i} \left[\hat{x}, \frac{\partial}{\partial x} \right] = -\frac{\hbar}{i} \left[\frac{\partial}{\partial x}, \hat{x} \right] = -\frac{\hbar}{i} [\partial/\partial x, x] = -\frac{\hbar}{i} (1) = i\hbar \quad (5.6)$$

(b) 由式 (5.5) 和 (5.6), 有

$$\begin{aligned} [\hat{x}, \hat{p}_x^2] &= [\hat{x}, \hat{p}_x] \hat{p}_x + \hat{p}_x [\hat{x}, \hat{p}_x] = i\hbar \cdot \frac{\hbar}{i} \frac{\partial}{\partial x} + \frac{\hbar}{i} \frac{\partial}{\partial x} \cdot i\hbar \\ &= 2\hbar^2 \frac{\partial}{\partial x} \end{aligned} \quad (5.7)$$

(c) 使用式 (5.4)、(5.3) 和 (5.7), 有

$$\begin{aligned} [\hat{x}, \hat{H}] &= [\hat{x}, \hat{T} + \hat{V}] = [\hat{x}, \hat{T}] + [\hat{x}, \hat{V}(x, y, z)] = [\hat{x}, \hat{T}] \\ &= [\hat{x}, (1/2m) (\hat{p}_x^2 + \hat{p}_y^2 + \hat{p}_z^2)] \\ &= (1/2m) [\hat{x}, \hat{p}_x^2] + (1/2m) [\hat{x}, \hat{p}_y^2] + (1/2m) [\hat{x}, \hat{p}_z^2] \\ &= \frac{1}{2m} 2\hbar^2 \frac{\partial}{\partial x} + 0 + 0 \\ &= \frac{\hbar^2}{m} \frac{\partial}{\partial x} = \frac{i\hbar}{m} \hat{p}_x \end{aligned} \quad (5.8)$$

练习: 求证: 对于单粒子三维系统, 有

$$[\hat{p}_x^2, \hat{H}] = -i\hbar \partial V(x, y, z) / \partial x \quad (5.9)$$

这些对易子有重要的物理影响。由于 $[\hat{x}, \hat{p}_x] \neq 0$, 我们不能希望态函数同时是 \hat{x} 和 \hat{p}_x 的本征函数。因此, 与不确定性原理相符, 我们不能同时测定 x 和 p_x 的精确值。由于 \hat{x} 与 \hat{H} 不可对易, 我们不能指望同时为能量和 x 坐标赋予确定的值。定态 (具有确定的能量) 会显示出 x 的各种可能值, 观察到各种 x 值的概率由玻恩公设给出。

对于不是 \hat{A} 的本征函数的态函数 Ψ , 在完全相同的系统中对 A 的测量将得到各种可能的结果。我们需要对观测值 A_i 的分布或离散性进行某种测量。如果 $\langle A \rangle$ 是这些值的平均值, 那么每个测量值与平均值的偏差为 $A_i - \langle A \rangle$ 。如果我们对所有偏差求平均值, 就会得到零, 因为正负偏差会抵消。因此, 为了使所有偏差都为正值, 我们要将它们平方。偏差平方的平均值称为 A 的方差 (variance), 在统计学中用 $\sigma^2(A)$ 表示, 在量子力学中用 $(\Delta A)^2$ 表示:

$$(\Delta A)^2 \equiv \sigma^2(A) = \langle (A - \langle A \rangle)^2 \rangle = \int \Psi^* (\hat{A} - \langle A \rangle)^2 \Psi d\tau \quad (5.10)$$

其中我们用到了平均值的表达式 (3.88)。定义 (5.10) 与以下表达式等价 (问题 5.7):

$$(\Delta A)^2 = \langle A^2 \rangle - \langle A \rangle^2 \quad (5.11)$$

方差的正平方根称为**标准差** (standard deviation), 用 ΔA 或 $\sigma(A)$ 表示。标准差是最常用的价差度量, 我们将用它来度量属性 A 的“不确定性”。

罗伯逊 (Robertson) 于 1929 年证明, 状态函数为 Ψ 的量子力学系统的两个属性的标准偏差的乘积必须满足不等式

$$\sigma(A) \sigma(B) = \Delta A \Delta B \geq \frac{1}{2} \left| \int \Psi^* [\hat{A}, \hat{B}] \Psi d\tau \right| \quad (5.12)$$

(5.12) 的证明源于量子力学公设, 见问题 7.60。如果 \hat{A} 和 \hat{B} 可对易, 那么式 (5.12) 中的积分为零, 则 ΔA 和 ΔB 可能都为零, 与上文的讨论相符。

作为式 (5.12) 的一个例子, 我们使用式 (5.6)、 $|z_1 z_2| = |z_1| |z_2|$ [式 (1.34)], 以及归一化方法:

$$\Delta x \Delta p_x \geq \frac{1}{2} \left| \int \Psi^* [\hat{x}, \hat{p}_x] \Psi d\tau \right| = \frac{1}{2} \left| \int \Psi^* i\hbar \Psi d\tau \right| = \frac{1}{2} \hbar \left| \int \Psi^* \Psi d\tau \right|$$

$$\sigma(x)\sigma(p_x) \equiv \Delta x \Delta p_x \geq \frac{1}{2}\hbar \quad (5.13)$$

式 (5.13) 通常被认为是海森堡不确定性原理 (Heisenberg Uncertainty Principle) (第 1.3 节) 的定量表述。然而, 公式 (5.12) 和 (5.13) 中标准偏差的含义与第 1.3 节中不确定度的含义截然不同。为了在式 (5.13) 中找到 Δx , 我们选取大量的系统, 每个系统都有相同的状态函数 ψ , 在每个系统中对 x 进行一次测量。将测得的数据标记为 x_i , 计算 $\langle x \rangle$ 和偏差的平方 $(x_i - \langle x \rangle)^2$ 。我们求出偏差平方的平均值, 得到方差, 再取平方根, 得到标准偏差 $\sigma(x) \equiv \Delta x$ 。然后我们再取大量的系统, 它们具有与得到 Δx 时一致的状态 Ψ , 对每个系统测量一次 p_x , 由这些数据计算出 Δp_x 。因此, (5.13) 中的统计量 Δx 和 Δp_x 不是单个测量的误差, 也不是通过同时测量 x 和 p_x 得出的。

令 $\varepsilon(x)$ 是对 x 的单次测量的典型误差, 令 $\eta(p_x)$ 是测量 x 时对 p_x 造成的典型干扰。1927 年, 海森堡分析了进行位置测量的具体思想实验, 得出结论: 乘积 $\varepsilon(x)\eta(x)$ 的数量级为 \hbar 或更大。海森堡没有给出这些量的精确定义。小泽正直 (Masanao Ozawa) 将海森堡的关系改写为

$$\varepsilon(x)\eta(p_x) \geq \frac{1}{2}\hbar$$

其中 $\varepsilon(x)$ 定义为 x 的测量值与理论值的方均根偏差, $\eta(p_x)$ 定义为测量 x 所产生的 p_x 变化的方均根偏差。更一般地说, 对于任意两个性质, 小泽将海森堡不确定性原理写成

$$\varepsilon(A)\eta(B) \geq \frac{1}{2} \left| \int \Psi^* [\hat{A}, \hat{B}] \Psi d\tau \right| \quad (5.14)$$

小泽提出的论点是: 在某些情况下, 海森堡不等式 (5.14) 可能被违反。小泽推导出以下关系来取代 (5.14) [M. Ozawa, Phys. Rev. A, 67, 042105 (2003); available at arxiv.org/abs/quant-ph/0207121]:

$$\varepsilon(A)\eta(B) + \varepsilon(A)\sigma(B) + \sigma(A)\eta(B) \geq \frac{1}{2} \left| \int \Psi^* [\hat{A}, \hat{B}] \Psi d\tau \right|$$

其中 $\sigma(A)$ 和 $\sigma(B)$ 由式 (5.10) 给出。2012 年, 一项测量中子自旋分量的实验发现: 自旋分量不服从海森堡误差-扰动不等式 (5.14), 但服从小泽不等式 [J. Erhart 等, 《自然物理学》, 8, 185 (2012); arxiv.org/abs/1201.1833]。

另一个不等式是海森堡不确定关系, 即用一台仪器同时测量 A 和 B 的两种性质:

$$\varepsilon(A)\varepsilon(B) \geq \frac{1}{2} \left| \int \Psi^* [\hat{A}, \hat{B}] \Psi d\tau \right|$$

其中 $\varepsilon(A)$ 和 $\varepsilon(B)$ 分别是测量 A 与 B 时的实验误差。这一关系已被证明是成立的, 前提是某个可信的假设 (相信对目前所有可用的测量设备都是成立的) 成立 (见上文引用的小泽论文参考文献 6-12)。

例题: 式 (3.91)、(3.92)、(3.39)、(3.89) 之后的等式和问题 3.48 指出: 对于单粒子三维系统的基态, 有

$$\langle x \rangle = \frac{a}{2}, \quad \langle x^2 \rangle = \left(\frac{1}{3} - \frac{1}{2\pi^2} \right) a^2, \quad \langle p_x \rangle = 0, \quad \langle p_x^2 \rangle = \frac{h^2}{4a^2}$$

使用这些结果证明该系统是否遵守不确定性原理 (5.13)。

我们有

$$\begin{aligned} (\Delta x)^2 &= \langle x^2 \rangle - \langle x \rangle^2 = \left(\frac{1}{3} - \frac{1}{2\pi^2} \right) a^2 - \frac{a^2}{4} = \frac{\pi^2 - 6}{12\pi^2} a^2 \\ \Delta x &= \left(\frac{\pi^2 - 6}{12} \right)^{1/2} \frac{a}{\pi} \end{aligned}$$

$$\Delta p_x = \langle p_x^2 \rangle - \langle p_x \rangle^2 = \frac{h^2}{4a^2}, \quad \Delta p_x = \frac{h}{2a}$$

$$\Delta x \Delta p_x = \left(\frac{\pi^2 - 6}{12} \right)^{1/2} \frac{h}{2\pi} = 0.568\hbar > \frac{1}{2}\hbar$$

还有一种涉及能量和时间的不确定关系：

$$\Delta E \Delta t \geq \frac{1}{2}\hbar \quad (5.15)$$

一些文章指出：(5.15) 是通过将 $i\hbar \partial/\partial t$ 作为能量算符，并乘以 t 作为时间算符而从 (5.12) 推导出来的。然而，能量算符是哈密顿 \hat{H} ，而不是 $i\hbar \partial/\partial t$ 。此外，时间不是一种可观测的参数，而是量子力学中的一个参数。因此，不存在量子力学的时间算符（量子力学中的名词 **可观测** (observable) 指的是系统的物理可测量属性）。方程 (5.15) 必须通过特殊处理才能得出，我们略去不表（见 Ballentine, 第 12.3 节）。式 (5.15) 的推导表明： Δt 被解释为能量不确定度为 ΔE 的状态的时间寿命。通常情况下，(5.15) 中的 Δt 是能量测量的持续时间。然而，Aharonov 和 Bohm 已经证明：“能量可以在任意短的时间内重复测量” [Y. Aharonov and D. Bohm, *Phys. Rev.*, 122, 1649 (1961); 134, B1417 (1964); see also S. Massar and S. Popescu, *Phys. Rev. A*, 71, 042106 (2005); P. Busch, *The Time-Energy Uncertainty Relation*, arxiv.org/abs/quant-ph/0105049]。

现在，我们来考虑同时为三个物理量赋予确定值的可能性：假设

$$[\hat{A}, \hat{B}] = 0, \quad [\hat{A}, \hat{C}] = 0 \quad (5.16)$$

这是否足以确保存在三个算符的同时本征函数？由于 $[\hat{A}, \hat{B}] = 0$ ，我们可以为 \hat{A} 和 \hat{B} 构造一组共同的本征函数。由于 $[\hat{A}, \hat{C}] = 0$ ，我们可以为 \hat{A} 和 \hat{C} 构造一组共同的本征函数。如果这两组本征函数是相同的，那么我们会为所有三个算符找到一组共同的本征函数。因此我们要问：线性算符 \hat{A} 的本征函数集是唯一确定的吗（除了乘以任意常数）？一般来说，答案都是否。如果与 \hat{A} 的本征值相对应的独立本征函数不止一个（即简并），那么简并本征值的本征函数的任何线性组合都是 \hat{A} 的本征函数（第 3.6 节）。给出 \hat{B} 本征函数所需的适当线性组合很可能与给出 \hat{C} 本征函数的线性组合不同。事实上，要想拥有三个算符的共同完整的本征函数集，除了满足式 (5.16) 外，还需要满足 $[\hat{B}, \hat{C}] = 0$ 。要有一组完整的函数同时是几个算符的本征函数，每个算符必须与其他每个算符可对易。

5.2 矢量

下一节我们将求解角动量的本征值问题，角动量是一种矢量。因此，我们首先回顾一下矢量。

完全由大小指定的物理属性（如质量、长度、能量）称为**标量** (scalar)。需要同时指定大小和方向的物理属性（如力、速度、动量）称为**矢量** (vector)。矢量由一条有方向的线段表示，其长度和方向表示属性的大小和方向。

两个矢量 \mathbf{A} 和 \mathbf{B} 的和由如下过程定义：滑动第一个矢量，使其终点与第二个矢量的起点重合，同时保持其方向不变。然后从第二个矢量的尾部到第一个矢量的头部绘制一个新的矢量。参见图 5.1。矢量与标量乘积 $c\mathbf{A}$ 定义为：长度为 $|c|$ 的矢量长度乘以 \mathbf{A} 的长度，若 c 为正，则方向与 \mathbf{A} 相同；若 c 为负，则方向与 \mathbf{A} 相反。

为了获得表示矢量的代数（以及几何）方法，我们在空间中建立了笛卡尔坐标。我们在 x 轴正方向画一个单位矢量，称为 \mathbf{i} （与虚数单位没有关系）。 y 轴和 z 轴的单位矢量分别称为 \mathbf{j} 和 \mathbf{k} （图

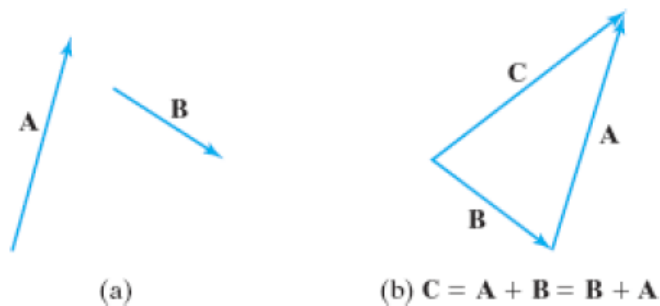
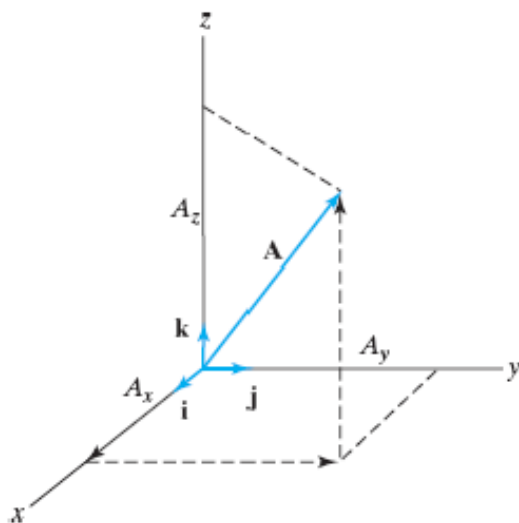


图 5.1: 两个矢量的和

图 5.2: 单位矢量 \mathbf{i} 、 \mathbf{j} 和 \mathbf{k} , \mathbf{A} 的三个分量

5.2)。为了用这三个单位矢量表示空间中的任意矢量 \mathbf{A} ，我们首先将 \mathbf{A} 的起点与原点重合，保持其方向不变。然后，我们找到 \mathbf{A} 在 x 轴、 y 轴和 z 轴上的投影，分别为 A_x 、 A_y 和 A_z 。由矢量加和的定义，我们有（图 5.2）：

$$\mathbf{A} = A_x \mathbf{i} + A_y \mathbf{j} + A_z \mathbf{k} \quad (5.17)$$

我们可以通过指定 \mathbf{A} 的三个分量（ A_x 、 A_y 和 A_z ）来指定矢量 \mathbf{A} 。因此，三维空间中的矢量可以定义为由三个数组成的有序集合。

当且仅当两个矢量所有对应的分量都相等时： $A_x = B_x$ 、 $A_y = B_y$ 和 $A_z = B_z$ ，我们才说这两个向量 \mathbf{A} 和 \mathbf{B} 相等。因此，一个矢量方程等价于三个标量方程。

为了将两个矢量相加，我们将它们对应的分量相加：

$$\mathbf{A} + \mathbf{B} = A_x \mathbf{i} + A_y \mathbf{j} + A_z \mathbf{k} + B_x \mathbf{i} + B_y \mathbf{j} + B_z \mathbf{k}$$

$$\mathbf{A} + \mathbf{B} = (A_x + B_x) \mathbf{i} + (A_y + B_y) \mathbf{j} + (A_z + B_z) \mathbf{k} \quad (5.18)$$

若 c 是标量，则

$$c\mathbf{A} = cA_x \mathbf{i} + cA_y \mathbf{j} + cA_z \mathbf{k} \quad (5.19)$$

矢量 \mathbf{A} 的模（magnitude）为它的长度，由 A 或 $|\mathbf{A}|$ 表示。模 A 是一个标量。

两个矢量 $\mathbf{A} \cdot \mathbf{B}$ 的点积 (dot product) 或数量积 (scalar product) 定义为

$$\boxed{\mathbf{A} \cdot \mathbf{B} = |\mathbf{A}| |\mathbf{B}| \cos \theta = \mathbf{B} \cdot \mathbf{A}} \quad (5.20)$$

其中 θ 是 \mathbf{A} 和 \mathbf{B} 之间的夹角。点积是三个标量的乘积，因此是一个标量。注意 $|\mathbf{A}| \cos \theta$ 是 \mathbf{A} 在 \mathbf{B} 方向上的投影。根据矢量加法的定义，可以得出矢量 $\mathbf{A} + \mathbf{B}$ 在某个矢量 \mathbf{C} 上的投影是 \mathbf{A} 和 \mathbf{B} 在 \mathbf{C} 上的投影之和。因此，

$$(\mathbf{A} + \mathbf{B}) \cdot \mathbf{C} = (\mathbf{A} \cdot \mathbf{C}) + (\mathbf{B} \cdot \mathbf{C}) \quad (5.21)$$

由于三个单位矢量 \mathbf{i} 、 \mathbf{j} 和 \mathbf{k} 的长度均为单位长度且互相垂直，我们有

$$\mathbf{i} \cdot \mathbf{i} = \mathbf{j} \cdot \mathbf{j} = \mathbf{k} \cdot \mathbf{k} = \cos 0 = 1, \quad \mathbf{i} \cdot \mathbf{j} = \mathbf{i} \cdot \mathbf{k} = \mathbf{j} \cdot \mathbf{k} = \cos(\pi/2) = 0 \quad (5.22)$$

使用 (5.22) 和分配律 (5.21)，我们有

$$\mathbf{A} \cdot \mathbf{B} = (A_x \mathbf{i} + A_y \mathbf{j} + A_z \mathbf{k}) \cdot (B_x \mathbf{i} + B_y \mathbf{j} + B_z \mathbf{k})$$

$$\boxed{\mathbf{A} \cdot \mathbf{B} = A_x B_x + A_y B_y + A_z B_z} \quad (5.23)$$

其中点积的 9 项中有 6 项为零。

由式 (5.20) 有

$$\boxed{\mathbf{A} \cdot \mathbf{A} = |\mathbf{A}|^2} \quad (5.24)$$

使用式 (5.23)，我们有

$$\boxed{|\mathbf{A}| = (A_x^2 + A_y^2 + A_z^2)^{1/2}} \quad (5.25)$$

对于三维矢量，还有另一种乘积方式。 $\mathbf{A} \times \mathbf{B}$ 的叉积 (cross product) 或向量积 (vector product) 是一个新的矢量，其模为

$$\mathbf{A} \times \mathbf{B} = |\mathbf{A}| |\mathbf{B}| \sin \theta \quad (5.26)$$

其线段垂直于 \mathbf{A} 和 \mathbf{B} 所在的平面，其方向与 \mathbf{A} 和 \mathbf{B} 形成一个右手定则的系统（与 x 轴、 y 轴和 z 轴的右手定则相同）。见图 5.3。因此，由定义，我们有

$$\mathbf{B} \times \mathbf{A} = -\mathbf{A} \times \mathbf{B}$$

同样地（见 *Taylor and Mann*, Section 10.2）

$$\mathbf{A} \times (\mathbf{B} + \mathbf{C}) = \mathbf{A} \times \mathbf{B} + \mathbf{A} \times \mathbf{C} \quad (5.27)$$

对于三个单位向量，我们有

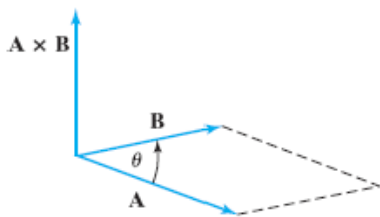


图 5.3: 两个矢量的叉积

$$\mathbf{i} \times \mathbf{i} = \mathbf{j} \times \mathbf{j} = \mathbf{k} \times \mathbf{k} = \sin 0 = 0$$

$$\mathbf{i} \times \mathbf{j} = \mathbf{k}, \quad \mathbf{j} \times \mathbf{i} = -\mathbf{k}, \quad \mathbf{j} \times \mathbf{k} = \mathbf{i}, \quad \mathbf{k} \times \mathbf{j} = -\mathbf{i}, \quad \mathbf{k} \times \mathbf{i} = \mathbf{j}, \quad \mathbf{i} \times \mathbf{k} = -\mathbf{j}$$

使用这些等式及分配律 (5.27), 我们有

$$\begin{aligned} \mathbf{A} \times \mathbf{B} &= (A_x \mathbf{i} + A_y \mathbf{j} + A_z \mathbf{k}) \times (B_x \mathbf{i} + B_y \mathbf{j} + B_z \mathbf{k}) \\ \mathbf{A} \times \mathbf{B} &= (A_y B_z - A_z B_y) \mathbf{i} + (A_z B_x - A_x B_z) \mathbf{j} + (A_x B_y - A_y B_x) \mathbf{k} \end{aligned}$$

为了便于记忆, 我们可以将叉积表示为行列式 (见第 8.3 节):

$$\mathbf{A} \times \mathbf{B} = \begin{vmatrix} \mathbf{i} & \mathbf{j} & \mathbf{k} \\ A_x & A_y & A_z \\ B_x & B_y & B_z \end{vmatrix} = \mathbf{i} \begin{vmatrix} A_y & A_z \\ B_y & B_z \end{vmatrix} - \mathbf{j} \begin{vmatrix} A_x & A_z \\ B_x & B_z \end{vmatrix} + \mathbf{k} \begin{vmatrix} A_x & A_y \\ B_x & B_y \end{vmatrix} \quad (5.28)$$

我们定义如下的矢量微分 (del) 算符:

$$\nabla \equiv \mathbf{i} \frac{\partial}{\partial x} + \mathbf{j} \frac{\partial}{\partial y} + \mathbf{k} \frac{\partial}{\partial z} \quad (5.29)$$

则由式 (3.23), 线性动量的矢量算符为 $\hat{\mathbf{p}} = -i\hbar \nabla$ 。

函数 $g(x, y, z)$ 的梯度 (gradient) 定义为将微分算符作用到函数 g 上的结果:

$$\mathbf{grad} g(x, y, z) \equiv \nabla g(x, y, z) \equiv \mathbf{i} \frac{\partial g}{\partial x} + \mathbf{j} \frac{\partial g}{\partial y} + \mathbf{k} \frac{\partial g}{\partial z} \quad (5.30)$$

一个标量函数的梯度为一个矢量函数。矢量 $\nabla g(x, y, z)$ 代表函数 g 的空间变化率: ∇g 在 x 方向的分量表示函数 g 在 x 方向的变化率, 以此类推。可以证明, 矢量 ∇g 指向 g 变化率最大的方向。由式 (4.24), 势能和力之间的关系为

$$\mathbf{F} = -\nabla V(x, y, z) = -\mathbf{i} \frac{\partial V}{\partial x} - \mathbf{j} \frac{\partial V}{\partial y} - \mathbf{k} \frac{\partial V}{\partial z} \quad (5.31)$$

假设某矢量 \mathbf{A} 的三个分量是某参数 t 的函数, 即 $A_x = A_x(t)$ 、 $A_y = A_y(t)$ 和 $A_z = A_z(t)$ 。则我们将 \mathbf{A} 对 t 的导数 (derivative) 定义为

$$\frac{d\mathbf{A}}{dt} = \mathbf{i} \frac{dA_x}{dt} + \mathbf{j} \frac{dA_y}{dt} + \mathbf{k} \frac{dA_z}{dt} \quad (5.32)$$

矢量符号是表示函数变量的一种便捷方法。双粒子系统的波函数可以写作 $\psi(x_1, y_1, z_1, x_2, y_2, z_2)$, 如果矢量 \mathbf{r}_1 从原点指向粒子 1, 那么 \mathbf{r}_1 就具有 x, y, z 三个方向的分量, 指定 \mathbf{r}_1 等同于指定三个坐标 x, y, z 。 \mathbf{r}_2 也是如此。因此, 我们可以将波函数写成 $\psi(\mathbf{r}_1, \mathbf{r}_2)$ 。矢量符号也可以用在积分中, 例如式 (3.57) 对全空间的积分经常写成 $\int \cdots \int |\Psi(\mathbf{r}_1, \cdots, \mathbf{r}_n)|^2 d\mathbf{r}_1 \cdots d\mathbf{r}_n$ 。

n 维空间的矢量

矢量的定义可以推广到三维以上的空间。三维空间中的矢量 \mathbf{A} 可以由其模 $|\mathbf{A}|$ 和方向来定义; 若在笛卡尔坐标系中, 还可以用其三个分量 (A_x, A_y, A_z) 来定义。因此, 我们可以把三维矢量定义为按特定顺序排列的三个实数 (A_x, A_y, A_z) 的集合。 n 维实数矢量“空间” (有时称为超空间) 中的矢量 \mathbf{B} 定义为 n 个实数的有序集合 (B_1, B_2, \cdots, B_n) , 其中 B_1, B_2, \cdots, B_n 是 \mathbf{B} 的分量 (components)。不要担心无法将 n 维空间中的矢量可视化。

函数的变量通常使用 n 维矢量符号表示。例如, 在双粒子系统中, 与 $\psi(x_1, y_1, z_1, x_2, y_2, z_2)$ 不同, 我们可以定义一个六维矢量 \mathbf{q} , 其分量满足 $q_1 = x_1, q_2 = y_1, q_3 = z_1, q_4 = x_2, q_5 = y_2, q_6 = z_2$, 且将波函数写成 $\psi(\mathbf{q})$ 。对于有 n 个粒子的系统, 我们可以定义一个有 $3n$ 个分量的矢量 \mathbf{q} , 将波函数写成 $\psi(\mathbf{q})$, 使用 $\int |\psi(\mathbf{q})|^2 d\mathbf{q}$ 来进行归一化处理。

寻找分子平衡几何的理论使用 n 维矢量（第 15.10 节）。第 5.2 节的其余部分与第 15.10 节相关，在学习第 15.10 节之前不必阅读。

当且仅当 n 维矢量 \mathbf{B} 和 \mathbf{C} 的所有分量都相等时： $B_1 = C_1, B_2 = C_2, \dots, B_n = C_n$ ，我们才说这两个向量相等（equal）。因此，在 n 维空间中，一个矢量方程等价于 n 个标量方程。两个 n 维矢量 \mathbf{B} 与 \mathbf{D} 和（sum）的定义为矢量 $(B_1 + D_1, B_2 + D_2, \dots, B_n + D_n)$ 。矢量的差定义类似。矢量 $k\mathbf{B}$ 定义为矢量 $(kB_1, kB_2, \dots, kB_n)$ ，其中 k 是标量。在三维空间中，若 $k > 0$ ，则矢量 $k\mathbf{A}$ 的方向一致。在 n 维空间中亦然。与实数对 (A_x, A_y, A_z) 定义三维空间中的一个点类似， (B_1, B_2, \dots, B_n) 定义 n 维空间中的一个点（point）。

n 维实数矢量的长度（length）（或大小（magnitude）或欧几里得范数（Euclidean norm）） $|\mathbf{B}|$ （有时表示为 $\|\mathbf{B}\|$ ）定义为

$$|\mathbf{B}| \equiv (\mathbf{B} \cdot \mathbf{B})^{1/2} = (B_1^2 + B_2^2 + \dots + B_n^2)^{1/2}$$

长度为 1 的矢量称为归一化的（normalized）。

两个 n 维矢量 \mathbf{B} 和 \mathbf{G} 的内积（inner product）或数量积（scalar product）定义为标量

$$\mathbf{B} \cdot \mathbf{G} \equiv B_1 G_1 + B_2 G_2 + \dots + B_n G_n$$

若 $\mathbf{B} \cdot \mathbf{G} = 0$ ，则称 \mathbf{B} 和 \mathbf{G} 正交（orthogonal）。由式 (5.20)，两个 n 维矢量夹角 θ 的余弦值定义为 $\cos \theta \equiv (\mathbf{B} \cdot \mathbf{C}) / |\mathbf{B}| |\mathbf{C}|$ 。我们可以证明，这个定义使得 θ 位于 -1 到 1 的范围内。

在三维空间内，单位矢量 $\mathbf{i} = (1, 0, 0)$, $\mathbf{j} = (0, 1, 0)$, $\mathbf{k} = (0, 0, 1)$ 互相垂直。因此，任意矢量都可以表示为这三个矢量的线性组合 [式 (5.17)]。在 n 维空间中，单位矢量 $\mathbf{e}_1 \equiv (1, 0, \dots, 0)$, $\mathbf{e}_2 \equiv (0, 1, \dots, 0)$, \dots , $\mathbf{e}_n \equiv (0, 0, \dots, 1)$ 互相正交。由于任意 n 维矢量 \mathbf{B} 等于 $B_1 \mathbf{e}_1 + B_2 \mathbf{e}_2 + \dots + B_n \mathbf{e}_n$ ，任意 n 维矢量都可以表示为这 n 个单位矢量的线性组合。因此，这 n 个矢量可以说是 n 维实数矢量空间的基（basis）。由于矢量 $\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \dots, \mathbf{e}_n$ 是正交且归一的，它们是这个实矢量空间的正交基（orthonormal basis）。点积 $\mathbf{B} \cdot \mathbf{e}_i$ 给出了矢量 \mathbf{B} 在 \mathbf{e}_i 方向上的分量。矢量空间有许多可能的基集。任何由 n 个线性无关的实矢量组成的集合都可以作为 n 维实矢量空间的基。

一个三维矢量可以用它的三个分量来指定，也可以用它的长度和方向来指定。可以通过给出矢量与 x 、 y 和 z 轴正半轴所成的三个角度来指定方向。这些角度称为矢量的方向角（direction angles），其值在 0 到 π 之间。但是，一旦给出了其他两个方向角， z 轴的方向角就会固定下来，因此只有两个方向角是独立的。因此，一个三维矢量可以用长度和两个方向角来表示。同样，在 n 维空间中，一个矢量和每个单位矢量 $\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \dots, \mathbf{e}_n$ 之间的方向角也可以根据上述两个矢量之间夹角的余弦公式求出。因此，一个 n 维矢量可以用它的长度和 $n - 1$ 个方向角来指定。

三变量函数的梯度由 (5.30) 定义。 n 变量函数 $f(q_1, q_2, \dots, q_n)$ 的梯度（gradient）定义为 n 维矢量，其分量分别为 f 对每个变量的一阶偏导数：

$$\nabla f \equiv (\partial f / \partial q_1) \mathbf{e}_1 + (\partial f / \partial q_2) \mathbf{e}_2 + \dots + (\partial f / \partial q_n) \mathbf{e}_n$$

我们考虑的是实数 n 维矢量空间。狄拉克（Dirac）对量子力学的表述使用的是复数、无穷维的矢量空间，对它的讨论从略。

5.3 单粒子系统的角动量

在第 3.3 节中，我们找到了线性动量算符 \hat{p}_x 的本征函数和对应的本征值。本节中我们对粒子的角动量进行类似的分析。角动量在原子结构的量子力学中扮演重要的角色。我们从回顾经典力学的角动量开始。

单粒子的经典力学角动量

考虑一个质量为 m 的运动粒子。我们建立一个固定在空间的直角坐标系。设 \mathbf{r} 为从原点指向粒子瞬时位置的矢量，我们有

$$\mathbf{r} = ix + jy + kz \quad (5.33)$$

其中 x 、 y 和 z 是粒子在给定瞬间的坐标。这些坐标是时间的函数。将速度矢量 \mathbf{v} 定义为粒子位置矢量 \mathbf{r} 对时间的导数，我们有 [式 (5.32)]

$$\mathbf{v} \equiv \frac{d\mathbf{r}}{dt} = \mathbf{i} \frac{dx}{dt} + \mathbf{j} \frac{dy}{dt} + \mathbf{k} \frac{dz}{dt} \quad (5.34)$$

$$v_x = dx/dt, \quad v_y = dy/dt, \quad v_z = dz/dt$$

我们定义粒子的**线性动量** (linear momentum) 的矢量 \mathbf{p} 为

$$\boxed{\mathbf{p} \equiv m\mathbf{v}} \quad (5.35)$$

$$p_x = mv_x, \quad p_y = mv_y, \quad p_z = mv_z \quad (5.36)$$

粒子相对于坐标原点的**角动量** (angular momentum) \mathbf{L} 在经典力学中定义为

$$\boxed{\mathbf{L} \equiv \mathbf{r} \times \mathbf{p}} \quad (5.37)$$

$$\mathbf{L} = \begin{vmatrix} \mathbf{i} & \mathbf{j} & \mathbf{k} \\ x & y & z \\ p_x & p_y & p_z \end{vmatrix} \quad (5.38)$$

$$L_x = yp_z - zp_y, \quad L_y = zp_x - xp_z, \quad L_z = xp_y - yp_x \quad (5.39)$$

其中，我们用到了式 (5.28)。 L_x 、 L_y 和 L_z 分别是角动量矢量 \mathbf{L} 在 x 、 y 和 z 方向上的分量。角动量向量的方向垂直于由粒子的位置矢量 \mathbf{r} 和速度矢量 \mathbf{v} 所确定的平面 (图5.4)。

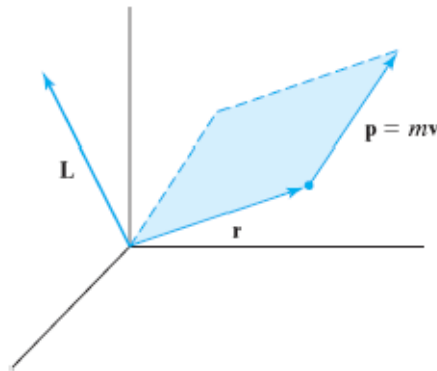


图 5.4: $\mathbf{L} \equiv \mathbf{r} \times \mathbf{p}$

作用在粒子上的**力矩** (torque) τ 定义为力 \mathbf{F} 和位置矢量 \mathbf{r} 的叉积: $\tau \equiv \mathbf{r} \times \mathbf{F}$ 。可以证明: $\tau = d\mathbf{L}/dt$ 。当没有力矩作用于粒子时, 其角动量的变化率为零; 也就是说, 其角动量是恒定的 (或守恒的)。对于绕太阳运行的行星来说, 引力是沿径向分布的。由于两个平行矢量的叉积为零, 因此行星上没有力矩, 其角动量是守恒的。

单粒子轨道角动量算符

现在, 让我们来看看量子力学的处理方法。量子力学中有两种角动量。**轨道角动量** (orbital angular momentum) 是粒子在空间运动的结果, 与经典力学量 \mathbf{L} 类似。**自旋角动量** (spin angular momentum) (第10章) 是许多微观粒子的固有属性, 与经典力学没有类似之处。我们现在只考虑轨道角动量。将经典方程 (5.39) 中的坐标和角动量替换为相应的算符 [式 (3.21)-(3.23)], 我们就得到了粒子轨道角动量分量的量子力学算符。有

$$\hat{L}_x = -i\hbar \left(y \frac{\partial}{\partial z} - z \frac{\partial}{\partial y} \right) \quad (5.40)$$

$$\hat{L}_y = -i\hbar \left(z \frac{\partial}{\partial x} - x \frac{\partial}{\partial z} \right) \quad (5.41)$$

$$\hat{L}_z = -i\hbar \left(x \frac{\partial}{\partial y} - y \frac{\partial}{\partial x} \right) \quad (5.42)$$

(由于 $\hat{y}\hat{p}_z = \hat{p}_z\hat{y}$ 等, 我们在构造这些算符时不会遇到不可对易的问题)。使用

$$\hat{L}^2 = |\hat{\mathbf{L}}|^2 = \hat{\mathbf{L}} \cdot \hat{\mathbf{L}} = \hat{L}_x^2 + \hat{L}_y^2 + \hat{L}_z^2 \quad (5.43)$$

我们可以根据 (5.40)-(5.42) 中的算符构建角动量大小平方的算符。

由于对易关系决定了哪些物理量可以同时被赋予定值, 我们对角动量的对易关系进行了研究。将算符 \hat{L}_y 作用到函数 $f(x, y, z)$ 上, 我们有

$$\hat{L}_y f(x, y, z) = -i\hbar \left(z \frac{\partial f}{\partial x} - x \frac{\partial f}{\partial z} \right)$$

将 \hat{L}_x 作用到上一个方程上, 我们有

$$\hat{L}_x \hat{L}_y f = -\hbar^2 \left(y \frac{\partial f}{\partial x} + yz \frac{\partial^2 f}{\partial z \partial x} - yx \frac{\partial^2 f}{\partial z^2} - z^2 \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x} + zx \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial z} \right) \quad (5.44)$$

同样地,

$$\hat{L}_x f = -i\hbar \left(y \frac{\partial f}{\partial z} - z \frac{\partial f}{\partial y} \right)$$

将 \hat{L}_y 作用到上一个方程上, 我们有

$$\hat{L}_y \hat{L}_x f = -\hbar^2 \left(zy \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial z} - z^2 \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} - xy \frac{\partial^2 f}{\partial z^2} + x \frac{\partial f}{\partial y} + xz \frac{\partial^2 f}{\partial z \partial y} \right) \quad (5.45)$$

(5.44) 减去 (5.45), 我们得到

$$\begin{aligned} \hat{L}_x \hat{L}_y f - \hat{L}_y \hat{L}_x f &= -\hbar^2 \left(y \frac{\partial f}{\partial x} - x \frac{\partial f}{\partial y} \right) \\ [\hat{L}_x, \hat{L}_y] &= i\hbar \hat{L}_z \end{aligned} \quad (5.46)$$

其中我们用到了类似以下的关系:

$$\boxed{\frac{\partial^2 f}{\partial z \partial x} = \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial z}} \quad (5.47)$$

对于品优函数是正确的。我们可以用相同的过程求出 $[\hat{L}_y, \hat{L}_z]$ 和 $[\hat{L}_z, \hat{L}_x]$ 。但我们可以通过注意 (5.40)-(5.42) 中的某种对称性来节省时间。所谓 x 、 y 和 z 的**循环排列** (cyclic permutation) 是指用 y 替换 x , 用 z 替换 y , 用 x 替换 z 。如果我们在 \hat{L}_x 中进行循环排列, 就得到了 \hat{L}_y , 在 \hat{L}_y 中



图 5.5: 球面坐标

进行循环排列就得到了 \hat{L}_z ，在 \hat{L}_z 中进行循环排列就得到了 \hat{L}_x 。因此，对 (5.46) 连续进行两次循环置换，就可以得到

$$[\hat{L}_y, \hat{L}_z] = i\hbar \hat{L}_x, \quad [\hat{L}_z, \hat{L}_x] = i\hbar \hat{L}_y \quad (5.48)$$

接下来，我们利用第5.1节中对易子的性质，求 \hat{L}^2 和它对应分量的对易子。

$$\begin{aligned} [\hat{L}^2, \hat{L}_x] &= [\hat{L}_x^2 + \hat{L}_y^2 + \hat{L}_z^2, \hat{L}_x] \\ &= [\hat{L}_x^2, \hat{L}_x] + [\hat{L}_y^2, \hat{L}_x] + [\hat{L}_z^2, \hat{L}_x] \\ &= [\hat{L}_y^2, \hat{L}_x] + [\hat{L}_z^2, \hat{L}_x] \\ &= \hat{L}_y [\hat{L}_y, \hat{L}_x] + [\hat{L}_y, \hat{L}_x] \hat{L}_y + [\hat{L}_z, \hat{L}_x] \hat{L}_z + \hat{L}_z [\hat{L}_z, \hat{L}_x] \\ &= -i\hbar \hat{L}_z \hat{L}_y - i\hbar \hat{L}_y \hat{L}_z + i\hbar \hat{L}_y \hat{L}_z + i\hbar \hat{L}_z \hat{L}_y \\ &= 0 \end{aligned} \quad (5.49)$$

对 x 、 y 和 z 进行循环替换后， $\hat{L}^2 = \hat{L}_x^2 + \hat{L}_y^2 + \hat{L}_z^2$ 没有变化，如果对式 (5.49) 进行循环替换，我们就可以得到

$$[\hat{L}^2, \hat{L}_y] = 0, \quad [\hat{L}^2, \hat{L}_z] = 0 \quad (5.50)$$

我们可以给 L, L_x, L_y, L_z 中的哪些量赋定值？由于 \hat{L}^2 与其所有分量对应算符均可对易，我们可以为 L^2 和其任意一个分量指定一个精确的值。然而， $\hat{\mathbf{L}}$ 的任意两个分量之间都不存在对易关系，因此我们不能同时确定多个分量（这个说法有一个例外，稍后讨论）。传统的做法是将 L_z 作为角动量的分量，与 L^2 一起指定。注意：在指定 $L^2 = |\mathbf{L}|^2$ 的值时，我们并没有指定矢量 \mathbf{L} 的方向。我们只指定了其大小。完整指定 \mathbf{L} 需要同时指定其三个分量，这是我们做不到的。在经典力学中，当角动量守恒时，其三个分量均具有确定的值。而在量子力学中，当角动量守恒时，只有其大小和其中一个分量是确定的。

现在，使用这些算符在空间直角坐标系中的形式，我们尝试求出 \hat{L}^2 和 \hat{L}_z 的本征函数和本征值。然而，我们会发现得到的偏微分方程无法分离变量。因此，我们将这些算符转换为球面坐标 (spherical coordinate)。坐标 r 表示点 (x, y, z) 到原点的距离。而角度 θ 是矢量 \mathbf{r} 与 z 轴正半轴之间的夹角， ϕ 是矢量 \mathbf{r} 在 xOy 平面上的投影与 x 轴正半轴之间的夹角（数学书通常将 θ 与 ϕ 互换）。使用三角法计算，有

$$x = r \sin \theta \cos \phi, \quad y = r \sin \theta \sin \phi, \quad z = r \cos \theta \quad (5.51)$$

$$r^2 = x^2 + y^2 + z^2, \quad \cos \theta = \frac{z}{(x^2 + y^2 + z^2)^{1/2}}, \quad \tan \phi = \frac{y}{x} \quad (5.52)$$

为了将角动量算符转换为球坐标, 我们需要对 $\partial/\partial x$ 、 $\partial/\partial y$ 和 $\partial/\partial z$ 进行球坐标变换 [如果需要, 可以略读这一变换。在 (5.64) 之后重新开始阅读]。

要进行这种变换, 我们需要使用链式法则 (chain rule)。假设我们有一个关于 r 、 θ 和 ϕ 的函数 $f(r, \theta, \phi)$ 。如果我们改变自变量, 将

$$r = r(x, y, z), \quad \theta = \theta(x, y, z), \quad \phi = \phi(x, y, z)$$

带入 f , 我们就将其变换为 x 、 y 和 z 的函数

$$f[r(x, y, z), \theta(x, y, z), \phi(x, y, z)] = g(x, y, z)$$

例如, 假设 $f(r, \theta, \phi) = 3r \cos \theta + 2 \tan^2 \phi$ 。使用式 (5.52), 我们有 $g(x, y, z) = 3z + 2y^2/x^2$ 。

链式法则告诉我们 $g(x, y, z)$ 的偏导数是如何与 $f(r, \theta, \phi)$ 的偏导数联系起来的。事实上,

$$\left(\frac{\partial g}{\partial x}\right)_{y,z} = \left(\frac{\partial f}{\partial r}\right)_{\theta,\phi} \left(\frac{\partial r}{\partial x}\right)_{y,z} + \left(\frac{\partial f}{\partial \theta}\right)_{r,\phi} \left(\frac{\partial \theta}{\partial x}\right)_{y,z} + \left(\frac{\partial f}{\partial \phi}\right)_{r,\theta} \left(\frac{\partial \phi}{\partial x}\right)_{y,z} \quad (5.53)$$

$$\left(\frac{\partial g}{\partial y}\right)_{x,z} = \left(\frac{\partial f}{\partial r}\right)_{\theta,\phi} \left(\frac{\partial r}{\partial y}\right)_{x,z} + \left(\frac{\partial f}{\partial \theta}\right)_{r,\phi} \left(\frac{\partial \theta}{\partial y}\right)_{x,z} + \left(\frac{\partial f}{\partial \phi}\right)_{r,\theta} \left(\frac{\partial \phi}{\partial y}\right)_{x,z} \quad (5.54)$$

$$\left(\frac{\partial g}{\partial z}\right)_{x,y} = \left(\frac{\partial f}{\partial r}\right)_{\theta,\phi} \left(\frac{\partial r}{\partial z}\right)_{x,y} + \left(\frac{\partial f}{\partial \theta}\right)_{r,\phi} \left(\frac{\partial \theta}{\partial z}\right)_{x,y} + \left(\frac{\partial f}{\partial \phi}\right)_{r,\theta} \left(\frac{\partial \phi}{\partial z}\right)_{x,y} \quad (5.55)$$

为了将这些方程转换为算符方程, 我们删去 f 和 g , 得出

$$\frac{\partial}{\partial x} = \left(\frac{\partial r}{\partial x}\right)_{y,z} \frac{\partial}{\partial r} + \left(\frac{\partial \theta}{\partial x}\right)_{y,z} \frac{\partial}{\partial \theta} + \left(\frac{\partial \phi}{\partial x}\right)_{y,z} \frac{\partial}{\partial \phi} \quad (5.56)$$

$\partial/\partial y$ 和 $\partial/\partial z$ 的方程类似。现在的任务是计算类似于 $(\partial r/\partial x)_{y,z}$ 的偏导数。将 (5.52) 中第一个方程在 y 和 z 恒定的条件下对 x 求偏导数, 我们有

$$\begin{aligned} 2r \left(\frac{\partial r}{\partial x}\right)_{y,z} &= 2x = 2r \sin \theta \cos \phi \\ \left(\frac{\partial r}{\partial x}\right)_{y,z} &= \sin \theta \cos \phi \end{aligned} \quad (5.57)$$

将式 $r^2 = x^2 + y^2 + z^2$ 对 y 和 z 求偏导数, 我们有

$$\left(\frac{\partial r}{\partial y}\right)_{x,z} = \sin \theta \cos \phi, \quad \left(\frac{\partial r}{\partial z}\right)_{x,y} = \cos \theta \quad (5.58)$$

由 (5.52) 中第二个方程, 我们有

$$\begin{aligned} -\sin \theta \left(\frac{\partial \theta}{\partial x}\right)_{y,z} &= -\frac{xz}{r^3} \\ \left(\frac{\partial \theta}{\partial x}\right)_{y,z} &= \frac{\cos \theta \cos \phi}{r} \end{aligned} \quad (5.59)$$

同样地,

$$\left(\frac{\partial \theta}{\partial y}\right)_{x,z} = \frac{\cos \theta \sin \phi}{r}, \quad \left(\frac{\partial \theta}{\partial z}\right)_{x,y} = -\frac{\sin \theta}{r} \quad (5.60)$$

由 $\tan \phi = y/x$, 我们有

$$\left(\frac{\partial \phi}{\partial x}\right)_{y,z} = -\frac{\sin \phi}{r \sin \theta}, \quad \left(\frac{\partial \phi}{\partial y}\right)_{x,z} = \frac{\cos \phi}{r \sin \theta}, \quad \left(\frac{\partial \phi}{\partial z}\right)_{x,y} = 0 \quad (5.61)$$

将 (5.57)、(5.59) 和 (5.61) 代入 (5.56), 我们得到

$$\frac{\partial}{\partial x} = \sin \theta \cos \phi \frac{\partial}{\partial r} + \frac{\cos \theta \cos \phi}{r} \frac{\partial}{\partial \theta} - \frac{\sin \phi}{r \sin \theta} \frac{\partial}{\partial \phi} \quad (5.62)$$

类似地, 我们可以得到

$$\frac{\partial}{\partial y} = \sin \theta \sin \phi \frac{\partial}{\partial r} + \frac{\cos \theta \sin \phi}{r} \frac{\partial}{\partial \theta} + \frac{\cos \phi}{r \sin \theta} \frac{\partial}{\partial \phi} \quad (5.63)$$

$$\frac{\partial}{\partial z} = \cos \theta \frac{\partial}{\partial r} - \frac{\sin \theta}{r} \frac{\partial}{\partial \theta} \quad (5.64)$$

最后，我们可以用球面坐标来表示角动量分量了。将 (5.51)、(5.63) 和 (5.64) 带入 (5.40)，得到

$$\begin{aligned}\hat{L}_x = -i\hbar \left[r \sin \theta \sin \phi \left(\cos \theta \frac{\partial}{\partial r} \right) - \frac{\sin \theta}{r} \frac{\partial}{\partial \theta} \right. \\ \left. - r \cos \theta \left(\sin \theta \sin \phi \frac{\partial}{\partial r} + \frac{\cos \theta \sin \phi}{r} \frac{\partial}{\partial \phi} + \frac{\cos \phi}{r \sin \theta} \frac{\partial}{\partial \phi} \right) \right] \\ \hat{L}_x = i\hbar \left(\sin \phi \frac{\partial}{\partial \theta} - \cos \theta \cos \phi \frac{\partial}{\partial \phi} \right)\end{aligned}\quad (5.65)$$

同样，我们有

$$\hat{L}_y = -i\hbar \left(\cos \phi \frac{\partial}{\partial \theta} - \cot \theta \sin \phi \frac{\partial}{\partial \phi} \right) \quad (5.66)$$

$$\hat{L}_z = -i\hbar \frac{\partial}{\partial \phi} \quad (5.67)$$

对 \hat{L}_x 、 \hat{L}_y 和 \hat{L}_z 进行平方并相加，我们可以构造出 $\hat{L}^2 = \hat{L}_x^2 + \hat{L}_y^2 + \hat{L}_z^2$ [式 (5.43)]。结果为（问题 5.17）

$$\hat{L}^2 = -\hbar^2 \left(\frac{\partial^2}{\partial \theta^2} + \cot \theta \frac{\partial}{\partial \theta} + \frac{1}{\sin^2 \theta} \frac{\partial^2}{\partial \phi^2} \right) \quad (5.68)$$

虽然角动量算符取决于所有三个直角坐标 x 、 y 和 z ，但它们只涉及两个球面坐标 θ 和 ϕ 。

单粒子轨道角动量的本征函数和本征值

我们现在希望找到 \hat{L}^2 和 \hat{L}_z 的共同本征函数，记作 Y 。由于这些算符只涉及 θ 和 ϕ ，那么 Y 就是这两个变量的函数： $Y = Y(\theta, \phi)$ （当然，由于这些算符都是线性算符，我们可以用任意一个关于 r 的函数乘以 Y 而不改变 Y 是 \hat{L}^2 和 \hat{L}_z 的本征函数的事实）。我们必须解以下方程：

$$\hat{L}_z Y(\theta, \phi) = bY(\theta, \phi) \quad (5.69)$$

$$\hat{L}^2 Y(\theta, \phi) = cY(\theta, \phi) \quad (5.70)$$

其中 b 和 c 分别是 \hat{L}_z 和 \hat{L}^2 的本征值。

使用算符 \hat{L}_z ，我们有

$$-i\hbar \frac{\partial}{\partial \phi} Y(\theta, \phi) = bY(\theta, \phi) \quad (5.71)$$

由于 (5.71) 中的算符不涉及 θ ，我们可以尝试分离变量。将 Y 写成

$$Y(\theta, \phi) = S(\theta) T(\phi) \quad (5.72)$$

则方程 (5.71) 变为

$$\begin{aligned}-i\hbar \frac{\partial}{\partial \phi} [S(\theta) T(\phi)] &= bS(\theta) T(\phi) \\ -i\hbar S(\theta) \frac{dT(\phi)}{d\phi} &= bS(\theta) T(\phi) \\ \frac{dT(\phi)}{T(\phi)} &= \frac{ib}{\hbar} d\phi \\ T(\phi) &= Ae^{ib\phi/\hbar}\end{aligned}\quad (5.73)$$

其中 A 是任意常数。

T 适合作为本征函数吗。答案是否定的, 因为它一般不是单值函数。如果我们将 ϕ 增加 2π , 我们仍将处于空间中的同一点, 因此我们希望这样做时 T 保持不变。为了使 T 成为单值函数, 我们需要做如下限制:

$$\begin{aligned} T(\phi + 2\pi) &= T(\phi) \\ Ae^{ib\phi/\hbar} e^{ib2\pi/\hbar} &= Ae^{ib\phi/\hbar} \\ e^{ib2\pi/\hbar} &= 1 \end{aligned} \quad (5.74)$$

为了满足 $e^{i\alpha} = \cos \alpha + i \sin \alpha = 1$, 我们需要 $\alpha = 2\pi m$, 其中

$$m = 0, \pm 1, \pm 2, \pm \dots$$

因此, 由式 (5.74) 我们得到

$$\begin{aligned} 2\pi b/\hbar &= 2\pi m \\ b &= m\hbar, \quad m = \dots, -2, -1, 0, 1, 2, \dots \end{aligned} \quad (5.75)$$

式 (5.73) 变为

$$T(\phi) = Ae^{im\phi}, \quad m = 0, \pm 1, \pm 2, \dots \quad (5.76)$$

角动量在 z 方向分量的本征值是量子化的。

通过归一化 T , 我们可以确定常数 A 。首先, 让我们考虑对关于 r 、 θ 和 ϕ 的函数 F 进行归一化。三个独立变量的取值范围是 (见图 5.5)

$$0 \leq r \leq \infty, \quad 0 \leq \theta \leq \pi, \quad 0 \leq \phi < 2\pi \quad (5.77)$$

球坐标系下的体积微元为 (*Taylor and Mann*, 第 13.9 节)

$$d\tau = r^2 \sin \theta \, dr \, d\theta \, d\phi \quad (5.78)$$

(5.78) 是一个无限小区域空间的体积, 其球面坐标位于 r 到 $r + dr$ 、 θ 到 $\theta + d\theta$ 和 ϕ 到 $\phi + d\phi$ 之间。因此, 球坐标下 F 的归一化条件为

$$\int_0^\infty \left[\int_0^\pi \left[\int_0^{2\pi} |F(r, \theta, \phi)|^2 d\phi \right] \sin \theta d\theta \right] r^2 dr = 1 \quad (5.79)$$

如果 F 恰好可以写成

$$F(r, \theta, \phi) = R(r) S(\theta) T(\phi)$$

则对 (5.79) 使用积分 (3.74), 有

$$\int_0^\infty |R(r)|^2 r^2 dr \int_0^\pi |S(\theta)|^2 \sin \theta d\theta \int_0^{2\pi} |T(\phi)|^2 d\phi = 1$$

方便的做法是将 F 的每个因子都作归一化处理:

$$\int_0^\infty |R(r)|^2 r^2 dr = 1, \quad \int_0^\pi |S(\theta)|^2 \sin \theta d\theta = 1, \quad \int_0^{2\pi} |T(\phi)|^2 d\phi = 1 \quad (5.80)$$

因此,

$$\begin{aligned} \int_0^{2\pi} (Ae^{im\phi})^* (Ae^{im\phi}) d\phi &= 1 = |A|^2 \int_0^{2\pi} d\phi \\ |A| &= (2\pi)^{-1/2} \end{aligned}$$

$$T(\phi) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} e^{im\phi}, \quad m = 0, \pm 1, \pm 2, \dots \quad (5.81)$$

我们现在尝试使用式 (5.70) 来求解 \hat{L}^2 的本征值 c 。对 \hat{L}^2 使用式 (5.68)、对 Y 使用式 (5.72)，由式 (5.81)，我们有

$$\begin{aligned} -\hbar^2 \left(\frac{\partial^2}{\partial \theta^2} + \cot \theta \frac{\partial}{\partial \theta} + \frac{1}{\sin^2 \theta} \frac{\partial^2}{\partial \phi^2} \right) \left(S(\theta) \frac{1}{\sqrt{2\pi}} e^{im\phi} \right) &= c S(\theta) \frac{1}{\sqrt{2\pi}} e^{im\phi} \\ \frac{d^2 S}{d\theta^2} + \cot \theta \frac{dS}{d\theta} - \frac{m^2}{\sin^2 \theta} S &= -\frac{c}{\hbar^2} S \end{aligned} \quad (5.82)$$

为了解方程 (5.82)，我们需要进行一些繁琐的操作，如果需要，可以略过不读。在式 (5.91) 处重新开始阅读。首先，为了方便起见，我们将自变量代替为

$$w = \cos \theta \quad (5.83)$$

将 S 变换为一个新的关于 w 的函数：

$$S(\theta) = G(w) \quad (5.84)$$

由链式法则，我们有

$$\frac{dS}{d\theta} = \frac{dG}{dw} \frac{dw}{d\theta} = -\sin \theta \frac{dG}{dw} = -(1-w^2)^{1/2} \frac{dG}{dw} \quad (5.85)$$

同样地，我们得出（问题 5.25）

$$\frac{d^2 S}{d\theta^2} = (1-w^2) \frac{d^2 G}{dw^2} - w \frac{dG}{dw} \quad (5.86)$$

由式 (5.86)、(5.85) 和 $\cot \theta = \cos \theta / \sin \theta = w / (1-w^2)^{1/2}$ ，我们可以将 (5.82) 重写为

$$(1-w^2) \frac{d^2 G}{dw^2} - 2w \frac{dG}{dw} + \left[\frac{c}{\hbar^2} - \frac{m^2}{1-w^2} \right] G(w) = 0 \quad (5.87)$$

w 的取值范围是 $-1 \leq w \leq 1$ 。

在尝试幂级数求解时，为了得到两项的递推关系，我们需要对因变量作如下改变：

$$G(w) = (1-w^2)^{|m|/2} H(w) \quad (5.88)$$

对 (5.88) 求导，我们得到了 G' 和 G'' ，在除以 $(1-w^2)^{|m|/2}$ 后，我们可以将 (5.87) 变为

$$(1-w^2) H'' - 2(|m|+1)wH' + [c\hbar^{-2} - |m|(|m|+1)]H = 0 \quad (5.89)$$

现在，我们尝试 H 的幂级数解

$$H(w) = \sum_{n=0}^{\infty} a_n w^n \quad (5.90)$$

对其求导 [与式 (4.36)-(4.38) 类似]，我们有

$$H'(w) = \sum_{j=0}^{\infty} j a_j w^{j-1}$$

$$H''(w) = \sum_{j=0}^{\infty} j(j-1) a_j w^{j-2} = \sum_{j=0}^{\infty} (j+2)(j+1) a_{j+2} w^j$$

将这些幂级数带入式 (5.89)，合并求和后，有

$$\sum_{j=0}^{\infty} \left[(j+2)(j+1) a_{j+2} + \left(-j^2 - j - 2|m|j + \frac{c}{\hbar^2} - |m|^2 - |m| \right) a_j \right] w^j = 0$$

令 w^j 的系数为零，我们得到

$$a_{j+2} = \frac{(j+|m|)(j+|m|+1) - c/\hbar^2}{(j+1)(j+2)} a_j \quad (5.91)$$

与谐振子的例子一样, 式 (5.89) 的通解也是偶次幂级数 (系数由 a_0 决定) 和奇次幂级数 (系数由 a_1 决定) 的任意线性组合。可以证明, 由式 (5.91) 定义的无穷级数不是品优函数。[许多文献都指出: 该级数在 $w = \pm 1$ 处发散。然而, 这并不足以否定该无穷级数, 因为本征函数是平方可积的, 即使某两点上是无穷的。仔细讨论见 M. Whippman, Am. Phys., 34, 656 (1966)。] 因此, 与谐振子的情况一致, 我们必须让级数在某一项 $a_k w^k$ 处打断。根据 k 是奇数还是偶数, 我们设 a_0 或 a_1 为零, 从而消除其他级数。

令式 (5.91) 中 a_k 的系数为零, 得到

$$c = \hbar^2 (k + |m|) (k + |m| + 1), \quad k = 0, 1, 2, \dots \quad (5.92)$$

由于 $|m|$ 的值为 $0, 1, 2, \dots$, $k + |m|$ 的值为 $0, 1, 2, \dots$ 。因此, 我们可以定义量子数 l 为

$$l = k + |m| \quad (5.93)$$

角动量大小平方的本征值为

$$c = l(l+1)\hbar^2, \quad l = 0, 1, 2, \dots \quad (5.94)$$

单粒子轨道角动量的大小为

$$|\mathbf{L}| = [l(l+1)]^{1/2} \hbar \quad (5.95)$$

由式 (5.93) 有 $|m| = l$ 。因此, m 的取值范围为

$$m = -l, -l+1, -l+2, \dots, -1, 0, 1, \dots, l-2, l-1, l \quad (5.96)$$

现在让我们检查角动量的本征函数。由式 (5.83)、(5.84)、(5.88)、(5.90) 和 (5.93), 本征函数中的 θ 因子为

$$S_{l,m}(\theta) = \sin^{|m|} \theta \sum_{\substack{j=1,3,\dots \\ j=0,2,\dots}}^{l-|m|} a_j \cos^j \theta \quad (5.97)$$

其中, $l - |m|$ 的奇偶性决定求和从 $j = 1$ 还是 $j = 0$ 开始。使用式 (5.94), a_j 的系数满足的递推关系 (5.91) 可以写成

$$a_{j+2} = \frac{(j+|m|)(j+|m|+1) - l(l+1)}{(j+1)(j+2)} a_j \quad (5.98)$$

\hat{L}^2 和 \hat{L}_z 的本征函数由式 (5.72) 和式 (5.81) 给出:

$$Y_l^m(\theta, \phi) = S_{l,m}(\theta) T(\phi) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} S_{l,m}(\theta) e^{im\phi} \quad (5.99)$$

Y_l^m 中的 m 是一个标签, 而不是指数。

例题: 分别求当 (a) $l = 0$; (b) $l = 1$ 时 $Y_l^m(\theta, \phi)$ 、 \hat{L}^2 和 \hat{L}_z 的本征值。

(a) 对于 $l = 0$, 由式 (5.96), 有 $m = 0$ 。则式 (5.97) 变为

$$S_{0,0}(\theta) = a_0 \quad (5.100)$$

由归一化条件 (5.80), 我们有

$$\int_0^\pi |a_0|^2 \sin \theta d\theta = 1 = 2|a_0|^2$$

$$|a_0| = 2^{-1/2}$$

则式 (5.99) 变为

$$Y_0^0(\theta, \phi) = \frac{1}{\sqrt{4\pi}} \quad (5.101)$$

[显然, 式 (5.101) 是 \hat{L}^2 、 \hat{L}_x 、 \hat{L}_y 和 \hat{L}_z 的本征函数, 方程 (5.65)-(5.68)。] 对于 $l=0$, 本征函数不存在角度依赖关系, 我们说本征函数是球对称的 (spherically symmetric)。

对于 $l=0$ 和 $m=0$, 由式 (5.69)、(5.70)、(5.75) 和 (5.94), 我们有 \hat{L}^2 的本征值为 $c=0$, \hat{L}_z 的本征值为 $b=0$ 。

(b) 对于 $l=1$, 由式 (5.96), 有 $m=-1, 0, 1$ 。当 $|m|=1$ 时, 式 (5.97) 变为

$$S_{1,\pm 1}(\theta) = a_0 \sin \theta \quad (5.102)$$

(5.102) 中的 a_0 和 (5.100) 中的 a_0 不一定相等。由归一化条件, 有

$$1 = |a_0^2| \int_0^\pi \sin^2 \theta \sin \theta d\theta = |a_0^2| \int_{-1}^1 (1-w^2) dw$$

$$|a_0| = \sqrt{3}/2$$

其中, 我们将 w 用 $\cos \theta$ 代替。因此, 我们有 $S_{1,\pm 1}(3^{1/2}/2) \sin \theta$, 式 (5.99) 变为

$$Y_1^1 = (3/8\pi)^{1/2} \sin \theta e^{i\phi}, \quad Y_1^{-1} = (3/8\pi)^{1/2} \sin \theta e^{-i\phi} \quad (5.103)$$

当 $l=1$ 而 $m=0$ 时, 我们得出 (见下文的练习题) $S_{1,0} = (3/2)^{1/2} \cos \theta$, $Y_1^0 = (3/4\pi)^{1/2} \cos \theta$ 。因此, 当 $l=1$ 时, 由式 (5.94) 可得 \hat{L}^2 的本征值为 $2\hbar^2$; 由式 (5.75), \hat{L}_z 的本征值为 \hbar 、0 和 $-\hbar$, 分别与 $m=1, 0, -1$ 对应。

练习: 验证 $S_{1,0}$ 和 Y_1^0 的表达式。

函数 $S_{l,m}(\theta)$ 在数学中是众所周知的, 是乘以一个归一化系数后的连带勒让德函数 (associated Legendre function)。连带勒让德函数的定义见问题 5.34。表 (5.1) 列出了 $l \leq 3$ 的 $S_{l,m}(\theta)$ 表达式。

表 5.1: $S_{l,m}(\theta)$

$l=0$:	$S_{0,0} = \frac{1}{2}\sqrt{2}$
$l=1$:	$S_{1,0} = \frac{1}{2}\sqrt{6} \cos \theta$ $S_{1,\pm 1} = \frac{1}{2}\sqrt{3} \sin \theta$
$l=2$:	$S_{2,0} = \frac{1}{4}\sqrt{10} (3 \cos^2 \theta - 1)$ $S_{2,\pm 1} = \frac{1}{2}\sqrt{15} \sin \theta \cos \theta$ $S_{2,\pm 2} = \frac{1}{4}\sqrt{15} \sin^2 \theta$
$l=3$:	$S_{3,0} = \frac{3}{4}\sqrt{14} (\frac{5}{3} \cos^3 \theta - \cos \theta)$ $S_{3,\pm 1} = \frac{1}{8}\sqrt{42} \sin \theta (5 \cos^2 \theta - 1)$ $S_{3,\pm 2} = \frac{1}{4}\sqrt{105} \sin^2 \theta \cos \theta$ $S_{3,\pm 3} = \frac{1}{8}\sqrt{70} \sin^3 \theta$

$$\hat{L}^2 Y_l^m(\theta, \phi) = l(l+1) \hbar^2 Y_l^m(\theta, \phi), \quad l=0, 1, 2, \dots \quad (5.104)$$

$$\hat{L}_z Y_l^m(\theta, \phi) = m\hbar Y_l^m(\theta, \phi), \quad m = -l, -l+1, \dots, l-1, l \quad (5.105)$$

其中，本征函数由式 (5.99) 给出。我们通常使用符号 m_l 代替 m 来表示 L_z 量子数。我们稍后会看到球谐函数是正交函数（方程 7.27）。

由于 $l \geq |m|$ ，因此除了 $l = 0$ 以外，轨道角动量 \mathbf{L} 的大小 $[l(l+1)]^{1/2} \hbar^2$ 大于其 z 方向的分量 $|m|\hbar$ 。如果可以让角动量的大小等于其 z 分量，这就意味着 x 和 y 分量为零，我们就可以指定 \mathbf{L} 的所有三个分量了。然而这是做不到的，因为角动量三个分量的算符不可对易。只有一种例外，就是 l 为零时。在该情况中， $|\mathbf{L}|^2 = L_x^2 + L_y^2 + L_z^2 = 0$ ，因此所有三个分量都为零。由式 (5.12)，角动量分量的不确定性满足

$$\Delta L_x \Delta L_y \geq \left| \frac{1}{2} \Psi^* [\hat{L}_x, \hat{L}_y] \Psi \right| = \frac{\hbar}{2} \left| \int \Psi^* \hat{L}_z \Psi d\tau \right| \quad (5.106)$$

通过循环排列能得出其余两个相似的方程。当 $\hat{L}_x \Psi = 0$ ， $\hat{L}_y \Psi = 0$ ， $\hat{L}_z \Psi = 0$ ，式 (5.106) 的右侧和另两个相似的方程也为零，因此 $\Delta L_x = \Delta L_y = \Delta L_z = 0$ 被允许。然而，根据第 5.1 节，要同时得到两个算符的本征函数，这两个算符必须可对易，这又是怎么回事呢？答案是，这个定理指的是一个算符的整套本征函数是另一个算符的本征函数的可能性。因此，尽管 \hat{L}_x 和 \hat{L}_z 不可对易，但仍有可能使得 \hat{L}_x 的本征函数同时也是 \hat{L}_z 的本征函数（ $l = 0 = m$ 时）。然而，使得 \hat{L}_x 的所有本征函数都是 \hat{L}_z 的本征函数是不可能的。



图 5.6: \mathbf{L} 的方向

由于我们无法指定 L_x 和 L_y ，所以矢量 \mathbf{L} 可以位于以 z 轴为轴，高度为 $m\hbar$ 的圆锥面上的任何位置。当 $l = 1$ 时， \mathbf{L} 相对于 z 轴的可能方向如图 5.7 所示。对于每一个 \hat{L}^2 的本征值，都有 $2l+1$ 个不同的本征函数 Y_l^m ，与 m 的 $2l+1$ 个取值相对应。我们说 \hat{L}^2 的本征值是 $(2l+1)$ 重简并的，简并（degeneracy）一词适用于任何算符的本征值，而不仅仅是哈密顿算符。



图 5.7: $l = 1$ 时 \mathbf{L} 相对于 z 轴的方向

当然, z 轴并没有什么特别之处。空间中的所有方向都是等价的。如果我们选择确定 L^2 和 L_x (而不是 L_z), 我们会得到与 L_z 相同的 L_x 的本征值。然而, 解 \hat{L}_z 的本征方程更为简单, 因为在球坐标系中, \hat{L}_z 的形式更简单, 其中涉及到围绕 z 轴的旋转角度 ϕ 。

5.4 角动量阶梯算符法

通过将轨道角动量的算符表示为微分算符, 并求解由此产生的微分方程, 我们得到了 \hat{L}^2 和 \hat{L}_z 的本征值。我们现在证明: 只需要利用算符之间的对易关系就能找到这些本征值。本节的工作适用于任何满足角动量对易关系的算符。它尤其适用于自旋角动量 (第 10 章) 和轨道角动量。

我们使用字母 L 来表示轨道角动量。在这里, 我们将使用字母 M 来表示我们正在处理的任何一种角动量。我们三个线性算符 \hat{M}_x 、 \hat{M}_y 和 \hat{M}_z , 我们只知道它们符合对易关系 [与式 (5.46) 和 (5.48) 相似]

$$[\hat{M}_x, \hat{M}_y] = i\hbar\hat{M}_z, \quad [\hat{M}_y, \hat{M}_z] = i\hbar\hat{M}_x, \quad [\hat{M}_z, \hat{M}_x] = i\hbar\hat{M}_y \quad (5.107)$$

我们定义算符 \hat{M}^2 为

$$\hat{M}^2 = \hat{M}_x^2 + \hat{M}_y^2 + \hat{M}_z^2 \quad (5.108)$$

我们的问题是如何找到 \hat{M}^2 和 \hat{M}_z 的本征值。

使用式 (5.107) 和 (5.108), 我们从对 \hat{M}^2 及其分量的对易子进行评估开始。与推导 (5.49) 和 (5.50) 时的推导类似, 我们有

$$[\hat{M}^2, \hat{M}_x] = [\hat{M}^2, \hat{M}_y] = [\hat{M}^2, \hat{M}_z] = 0 \quad (5.109)$$

因此, 我们可以得到 \hat{M}^2 和 \hat{M}_z 的同时本征函数。

现在我们定义两个新算符, **升算符** (raising operator) \hat{M}_+ 和 **降算符** (lowering operator) \hat{M}_- , 它们的定义为

$$\hat{M}_+ \equiv \hat{M}_x + i\hat{M}_y \quad (5.110)$$

$$\hat{M}_- \equiv \hat{M}_x - i\hat{M}_y \quad (5.111)$$

这些是**阶梯算符** (ladder operator) 的例子。使用这些术语的原因很快就会清楚。我们有

$$\begin{aligned} \hat{M}_+ \hat{M}_- &= (\hat{M}_x + i\hat{M}_y)(\hat{M}_x - i\hat{M}_y) = \hat{M}_x(\hat{M}_x - i\hat{M}_y) + i\hat{M}_y(\hat{M}_x - i\hat{M}_y) \\ &= \hat{M}_x^2 - i\hat{M}_x\hat{M}_y + i\hat{M}_y\hat{M}_x + \hat{M}_y^2 = \hat{M}^2 - \hat{M}_z^2 + i[\hat{M}_y, \hat{M}_x] \\ \hat{M}_+ \hat{M}_- &= \hat{M}^2 - \hat{M}_z^2 + \hbar\hat{M}_z \end{aligned} \quad (5.112)$$

同样地, 我们有

$$\hat{M}_- \hat{M}_+ = \hat{M}^2 - \hat{M}_z^2 - \hbar\hat{M}_z \quad (5.113)$$

对于这些算符与 \hat{M}_z 的对易子, 我们有

$$\begin{aligned} [\hat{M}_+, \hat{M}_z] &= [\hat{M}_x + i\hat{M}_y, \hat{M}_z] = [\hat{M}_x, \hat{M}_z] + i[\hat{M}_y, \hat{M}_z] = -i\hbar\hat{M}_y - \hbar\hat{M}_x \\ [\hat{M}_+, \hat{M}_z] &= -\hbar\hat{M}_+ \\ \hat{M}_+ \hat{M}_z &= \hat{M}_z \hat{M}_+ - \hbar\hat{M}_+ \end{aligned} \quad (5.114)$$

其中我们用到了式 (5.107)。同样地, 我们有

$$\hat{M}_- \hat{M}_z = \hat{M}_z \hat{M}_- + \hbar\hat{M}_- \quad (5.115)$$

设 Y 是 \hat{M}^2 和 \hat{M}_z 的共同本征函数, 即

$$\hat{M}^2 Y = cY \quad (5.116)$$

$$\hat{M}_z Y = bY \quad (5.117)$$

其中 c 和 b 是本征值。将算符 \hat{M}_+ 作用于式 (5.117), 我们有

$$\hat{M}_+ \hat{M}_z Y = \hat{M}_+ bY$$

使用式 (5.114), 及 \hat{M}_+ 是线性算符, 我们有

$$\begin{aligned} (\hat{M}_z \hat{M}_+ - \hbar \hat{M}_+) Y &= b \hat{M}_+ Y \\ \hat{M}_z (\hat{M}_+ Y) &= (b + \hbar) (\hat{M}_+ Y) \end{aligned} \quad (5.118)$$

最后一个方程说明: $\hat{M}_+ Y$ 是算符 \hat{M}_z 的本征函数, 其本征值为 $b + \hbar$ 。换句话说, 将升算符 \hat{M}_+ 作用到本征函数 Y 上后, 可以将 Y 转换成另一个 \hat{M}_z 的本征函数, 其本征值比 Y 的大 \hbar 。如果我们现在对式 (5.118) 使用升算符, 并再次使用式 (5.114), 我们得到

$$\hat{M}_z (\hat{M}_+^2 Y) = (b + 2\hbar) (\hat{M}_+^2 Y)$$

重复应用升算符, 有

$$\hat{M}_z (\hat{M}_+^k Y) = (b + k\hbar) (\hat{M}_+^k Y), \quad k = 0, 1, 2, \dots \quad (5.119)$$

如果我们对式 (5.117) 使用降算符 \hat{M}_- 并应用式 (5.115), 我们已同样的方式发现:

$$\hat{M}_z (\hat{M}_- Y) = (b - \hbar) (\hat{M}_- Y) \quad (5.120)$$

$$\hat{M}_z (\hat{M}_-^k Y) = (b - k\hbar) (\hat{M}_-^k Y) \quad (5.121)$$

这样, 通过对本征值为 b 的本征函数使用升降算符, 我们得到了一个本征值阶梯, 阶梯之间的差值为 \hbar :

$$\dots, \quad b - 2\hbar, \quad b - \hbar, \quad b, \quad b + \hbar, \quad b + 2\hbar, \quad \dots$$

函数 $\hat{M}_\pm^k Y$ 是 \hat{M}_z 的本征函数, 其本征值为 $b \pm k\hbar$ [式 (5.119) 和 (5.121)]。我们现在表明这些函数也是 \hat{M}^2 的本征函数, 其本征值为 c :

$$\hat{M}_z \hat{M}_\pm^k Y = (b \pm k\hbar) \hat{M}_\pm^k Y \quad (5.122)$$

$$\hat{M}^2 \hat{M}_\pm^k Y = c \hat{M}_\pm^k Y \quad (5.123)$$

为了证明 (5.123), 我们首先表明 \hat{M}^2 与 \hat{M}_+ 和 \hat{M}_- 对易。我们有

$$[\hat{M}^2, \hat{M}_\pm] = [\hat{M}^2, \hat{M}_x \pm i\hat{M}_y] = [\hat{M}^2, \hat{M}_x] \pm i[\hat{M}^2, \hat{M}_y] = 0 \pm 0 = 0$$

也有

$$[\hat{M}^2, \hat{M}_\pm^2] = [\hat{M}^2, \hat{M}_\pm] \hat{M}_\pm + \hat{M}_\pm [\hat{M}^2, \hat{M}_\pm] = 0 + 0 = 0$$

通过归纳法可以得出

$$[\hat{M}^2, \hat{M}_\pm^k] = 0, \quad \text{或} \quad \hat{M}^2 \hat{M}_\pm^k = \hat{M}_\pm^k \hat{M}^2, \quad k = 0, 1, 2, \dots \quad (5.124)$$

如果我们对式 (5.116) 使用升降算符 \hat{M}_\pm , 并使用 (5.124), 我们有

$$\hat{M}_\pm^k \hat{M}^2 Y = \hat{M}_\pm^k cY$$

$$\hat{M}^2 (\hat{M}_{\pm}^k Y) = c (\hat{M}_{\pm}^k Y) \quad (5.125)$$

这正是我们要证明的。

接下来我们想证明：使用阶梯算符生成的 \hat{M}_z 的本征值集合是有界的。对于特定的，本征值为 b 的算符 \hat{M}_z 的本征函数 Y ，我们有

$$\hat{M}_z Y = bY$$

若考虑由阶梯算符生成的本征函数与本征值的集合，我们有

$$\hat{M}_z Y_k = b_k Y_k \quad (5.126)$$

其中

$$Y_k = \hat{M}_{\pm}^k Y \quad (5.127)$$

$$b_k = b \pm k\hbar \quad (5.128)$$

(\hat{M}_+ 和 \hat{M}_- 的使用破坏了 Y 的归一性，所以 Y_k 不是归一化的。若想找到归一化常数，见问题 10.27。)

对式 (5.126) 使用 \hat{M}_z ，我们有

$$\begin{aligned} \hat{M}_z^2 Y_k &= b_k \hat{M}_z Y_k \\ \hat{M}_z^2 Y_k &= b_k^2 Y_k \end{aligned} \quad (5.129)$$

现在用式 (5.123) 减去式 (5.129)，使用式 (5.127) 和 (5.108)，有

$$\begin{aligned} \hat{M}^2 Y_k - \hat{M}_z^2 Y_k &= c Y_k - b_k^2 Y_k \\ (\hat{M}_x^2 + \hat{M}_y^2) Y_k &= (c - b_k^2) Y_k \end{aligned} \quad (5.130)$$

算符 $\hat{M}_x^2 + \hat{M}_y^2$ 对应于一个非负的物理量，因此其本征值应该是非负的（在问题 7.11 中得到证明）。因此，式 (5.130) 表明 $c - b_k^2 \geq 0$ 即 $c^{1/2} \geq |b_k|$ 。因此，

$$c^{1/2} \geq b_k \geq c^{1/2}, \quad k = 0, \pm 1, \pm 2, \dots \quad (5.131)$$

由于 k 变化时 c 保持不变，因此式 (5.131) 表明本征值 b 同时具有上界和下界。令 b_{\max} 和 b_{\min} 分别为 b_k 的最大值和最小值， Y_{\max} 和 Y_{\min} 分别为对应的本征函数：

$$\hat{M}_z Y_{\max} = b_{\max} Y_{\max} \quad (5.132)$$

$$\hat{M}_z Y_{\min} = b_{\min} Y_{\min} \quad (5.133)$$

现在，将升算符作用到式 (5.132) 上，并使用式 (5.114)，我们有

$$\begin{aligned} \hat{M}_z \hat{M}_+ Y_{\max} &= b_{\max} \hat{M}_+ Y_{\max} \\ \hat{M}_z (\hat{M}_+ Y_{\max}) &= (b_{\max} + \hbar) (\hat{M}_+ Y_{\max}) \end{aligned} \quad (5.134)$$

由于最后一个方程声明 $\hat{M}_+ Y_{\max}$ 是 \hat{M}_z 的本征函数，其本征值为 $b_{\max} + \hbar$ ，因此似乎与 b_{\max} 是 b_k 的最大值矛盾。解决这一矛盾的唯一办法就是让 $\hat{M}_+ Y_{\max} = 0$ 消失（基于物理原因，我们总是拒绝将零作为本征函数）。因此，

$$\hat{M}_+ Y_{\max} = 0 \quad (5.135)$$

将算符作用到式 (5.133) 上，并使用式 (5.113)、(5.132) 和 (5.116)，我们有

$$0 = \hat{M}_- \hat{M}_+ Y_{\max} = (\hat{M}^2 \hat{M}_z^2 - \hbar \hat{M}_z) Y_{\max} = (c - b_{\max}^2 + \hbar b_{\max}) Y_{\max}$$

$$\begin{aligned}
c - b_{\max}^2 - \hbar b_{\max} &= 0 \\
c &= b_{\max}^2 + \hbar b_{\max}
\end{aligned} \tag{5.136}$$

类似的论证表明

$$\hat{M}_- Y_{\min} = 0 \tag{5.137}$$

通过将升算符作用于这个方程并使用式 (5.112)，我们有

$$c = b_{\min}^2 - \hbar b_{\min}$$

从式 (5.136) 中减去最后一个等式，得出

$$b_{\max}^2 + \hbar^2 b_{\max} + (\hbar^2 b_{\min} - b_{\min}^2) = 0$$

这是一个关于 b_{\max} 的二次方程，使用通常的公式（在量子力学中仍然有效），有

$$b_{\max} = -b_{\min}, \quad b_{\max} = b_{\min} - \hbar$$

由于第二个根表明 b_{\max} 小于 b_{\min} ，应舍去，所以

$$b_{\min} = -b_{\max} \tag{5.138}$$

除此以外，式 (5.128) 表明 b_{\max} 和 b_{\min} 之差是 \hbar 的整数倍：

$$b_{\max} - b_{\min} = \hbar n, \quad n = 0, 1, 2, \dots \tag{5.139}$$

将 (5.138) 代入 (5.139)，我们得到了 \hat{M}_z 的本征值：

$$\begin{aligned}
b_{\max} &= \frac{1}{2} n \hbar \\
b_{\max} &= j \hbar \quad j = 0, \frac{1}{2}, 1, \frac{3}{2}, 2, \dots \\
b_{\min} &= -j \hbar
\end{aligned} \tag{5.140}$$

$$b = -j \hbar, (-j+1) \hbar, (-j+2) \hbar, \dots, (j-2) \hbar, (j-1) \hbar, j \hbar \tag{5.141}$$

由式 (5.136)，我们找到了 \hat{M}^2 的本征值：

$$c = j(j+1) \hbar^2, \quad j = 0, \frac{1}{2}, 1, \frac{3}{2}, 2, \dots \tag{5.142}$$

因此，

$$\hat{M}^2 Y = j(j+1) \hbar^2 Y, \quad j = 0, \frac{1}{2}, 1, \frac{3}{2}, 2, \dots \tag{5.143}$$

$$\hat{M}_z Y = m_j \hbar Y, \quad m_j = -j, -j+1, \dots, j-1, j \tag{5.144}$$

通过使用算符间的对易关系，我们已经找到了 \hat{M}^2 和 \hat{M}_z 的本征值。然而，将式 (5.143) 和 (5.144) 与式 (5.104) 和 (5.105) 进行比较，我们发现：角量子数除了可以取整数以外，还可以取半整数值。这或许表明：除了轨道角动量以外，可能还有另一种角动量。在第10章中，我们将看到自旋角动量可以具有半整数和整数量子数。对于轨道角动量， $T(\phi)$ 本征函数的单值定解条件 [见 (5.73) 之后的等式] 消除了角动量量子数的半整数值。[并不是每个人都接受单值性作为波函数的有效边界条件，而且还有许多其他拒绝半整轨道-角动量量子数的理由；见 C. G. Gray, Am. J. Phys., 37, 559 (1969); M. L. Whippman, Am. J. Phys., 34, 656 (1966)。]

阶梯算符法也可用于求解其他本征值问题，见问题 5.36。

总结

习题

Chapter 6

氢原子

6.1 单粒子中心力问题

在研究氢原子之前，我们先来看看单个粒子在中心力作用下运动这一更为普遍的问题。本节的结果适用于任何中心力问题。例如氢原子（第 6.5 节）和各向同性的三维谐振子（第 6.3 节）。

中心力（central force）是由球面对称的势能函数导出的，这意味着中心力只是粒子与原点距离的函数 $V = V(r)$ 。力和势能的关系由式 (5.31) 给出：

$$\mathbf{F} = -\nabla V(x, y, z) = -\mathbf{i}(\partial V/\partial x) - \mathbf{j}(\partial V/\partial y) - \mathbf{k}(\partial V/\partial z) \quad (6.1)$$

(6.1) 中的偏导数可以用链式法则求得 [式 (5.53)-(5.55)]。在这个例子中，由于 V 只是 r 的函数，所以我们有 $(\partial V/\partial \theta)_{r,\phi} = 0$ 和 $(\partial V/\partial \phi)_{r,\theta} = 0$ 。因此，

$$\left(\frac{\partial V}{\partial x}\right)_{y,z} = \frac{dV}{dr} \left(\frac{\partial r}{\partial x}\right)_{y,z} = \frac{x}{r} \frac{dV}{dr} \quad (6.2)$$

$$\left(\frac{\partial V}{\partial y}\right)_{x,z} = \frac{y}{r} \frac{dV}{dr}, \quad \left(\frac{\partial V}{\partial z}\right)_{x,y} = \frac{z}{r} \frac{dV}{dr} \quad (6.3)$$

其中我们用到了式 (5.57) 和 (5.58)。则方程 (6.1) 可以写成

$$\mathbf{F} = -\frac{1}{r} \frac{dV}{dr} (x\mathbf{i} + y\mathbf{j} + z\mathbf{k}) = -\frac{dV(r)}{dr} \frac{\mathbf{r}}{r} \quad (6.4)$$

其中 \mathbf{r} 的计算使用了式 (5.33)。式 (6.4) 中的 \mathbf{r}/r 是径向上的单位矢量。因此中心力是径向的。

现在，让我们来看看受中心力作用的单粒子量子力学。其哈密顿算符为

$$\hat{H} = \hat{T} + \hat{V} = -(\hbar^2/2m) \nabla^2 + V(r) \quad (6.5)$$

其中 $\nabla^2 \equiv \partial^2/\partial x^2 + \partial^2/\partial y^2 + \partial^2/\partial z^2$ [式 (3.46)]。由于 V 是球对称的，我们将在球坐标系中进行计算。因此，我们希望将拉普拉斯算符转换为球坐标的形式。我们已经有了 $\partial/\partial x$ 、 $\partial/\partial y$ 和 $\partial/\partial z$ 的表达式 [式 (5.62)-(5.65)]，通过将这些算符平方并相加，我们就得到了拉普拉斯算符。该计算留作课后习题。结果为（问题 6.4）：

$$\nabla^2 = \frac{\partial^2}{\partial r^2} + \frac{2}{r} \frac{\partial}{\partial r} + \frac{1}{r^2} \frac{\partial^2}{\partial \theta^2} + \frac{1}{r^2} \cot \theta \frac{\partial}{\partial \theta} + \frac{1}{r^2 \sin^2 \theta} \frac{\partial^2}{\partial \phi^2} \quad (6.6)$$

回过头来看式 (5.68)，其中给出了单粒子轨道角动量大小平方的算符 \hat{L}^2 ，我们可以看到

$$\nabla^2 = \frac{\partial^2}{\partial r^2} + \frac{2}{r} \frac{\partial}{\partial r} - \frac{1}{r^2 \hbar^2} \hat{L}^2 \quad (6.7)$$

哈密顿算符 (6.5) 变为

$$\hat{H} = -\frac{\hbar^2}{2m} \left(\frac{\partial^2}{\partial r^2} + \frac{2}{r} \frac{\partial}{\partial r} \right) + \frac{1}{2mr^2} \hat{L}^2 + V(r) \quad (6.8)$$

在经典力学中, 受中心力作用的粒子其角动量是守恒的 (第5.3节)。在量子力学中, 我们可能会问, 我们是否可以拥有能量和角动量都有确定值的状态? 为了使 \hat{H} 的本征函数组也是 \hat{L}^2 的本征函数, 对易子 $[\hat{H}, \hat{L}^2]$ 必须为零。我们有

$$\begin{aligned} [\hat{H}, \hat{L}^2] &= [\hat{T}, \hat{L}^2] + [\hat{V}, \hat{L}^2] \\ [\hat{T}, \hat{L}^2] &= \left[-\frac{\hbar^2}{2m} \left(\frac{\partial^2}{\partial r^2} + \frac{2}{r} \frac{\partial}{\partial r} \right) + \frac{1}{2mr^2} \hat{L}^2, \hat{L}^2 \right] \\ [\hat{T}, \hat{L}^2] &= -\frac{\hbar^2}{2m} \left[\frac{\partial^2}{\partial r^2} + \frac{2}{r} \frac{\partial}{\partial r}, \hat{L}^2 \right] + \frac{1}{2m} \left[\frac{1}{r^2} \hat{L}^2, \hat{L}^2 \right] \end{aligned} \quad (6.9)$$

回忆 \hat{L}^2 只是 θ 和 ϕ 的函数, 而不是 r 的函数 [式 (5.68)]。因此它与任何包含 r 的算符可对易。[为了证明这一结论, 我们必须使用 (5.47) 类似的关系, 但将 x 和 z 分别换成 r 和 θ 。] 因此, 式 (6.9) 中第一项的对易子为零。此外, 由于任何算符都与它自己对易, 式 (6.9) 第二项的对易子也为零。因此, $[\hat{T}, \hat{L}^2] = 0$ 。同样地, 由于 \hat{L}^2 不包含 r , V 只是 r 的函数, 我们有 $[\hat{V}, \hat{L}^2] = 0$ 。因此,

$$[\hat{H}, \hat{L}^2] = 0, \quad \text{若 } V = V(r) \quad (6.10)$$

当势能函数与 θ 和 ϕ 都无关时, \hat{H} 和 \hat{L}^2 可对易。

现在, 我们来考虑算符 $\hat{L}_z = -i\hbar\partial/\partial\phi$ [式 (5.67)]。由于 \hat{L}_z 不包含 r , 因此它与 \hat{L}^2 可对易 [式 (5.50)], 因此 \hat{H} (6.8) 和 \hat{L}_z 也可对易。我们有

$$[\hat{H}, \hat{L}_z] = 0, \quad \text{若 } V = V(r) \quad (6.11)$$

因此, 我们现在有了中心力问题中, 一组同时是 \hat{H} 、 \hat{L}^2 和 \hat{L}_z 的本征函数的函数。令 ψ 表示这些共同本征函数:

$$\boxed{\hat{H}\psi = E\psi} \quad (6.12)$$

$$\boxed{\hat{L}^2\psi = l(l+1)\hbar^2\psi, \quad l = 0, 1, 2, \dots} \quad (6.13)$$

$$\boxed{\hat{L}_z\psi = m\hbar\psi, \quad m = -l, -l+1, \dots, l-1, l} \quad (6.14)$$

其中, 我们用到了式 (5.104) 和式 (5.105)。

根据式 (6.8) 和 (6.13), 对薛定谔方程 (6.12), 有

$$\begin{aligned} -\frac{\hbar^2}{2m} \left(\frac{\partial^2}{\partial r^2} + \frac{2}{r} \frac{\partial}{\partial r} \right) + \frac{1}{2mr^2} \hat{L}^2\psi + V(r)\psi &= E\psi \\ -\frac{\hbar^2}{2m} \left(\frac{\partial^2}{\partial r^2} + \frac{2}{r} \frac{\partial}{\partial r} \right) + \frac{l(l+1)\hbar^2}{2mr^2}\psi + V(r)\psi &= E\psi \end{aligned} \quad (6.15)$$

\hat{L}^2 的本征函数是球谐函数 $Y_l^m(\theta, \phi)$, 由于 \hat{L}^2 不包含 r , 我们可以将任意一个关于 r 的函数与球谐函数相乘, 新函数依然是 \hat{L}^2 和 \hat{L}_z 的本征函数。因此,

$$\boxed{\psi = R(r)Y_l^m(\theta, \phi)} \quad (6.16)$$

将 (6.16) 代入 (6.15), 然后两边同除以 Y_l^m , 得到关于未知函数 $R(r)$ 的微分方程:

$$-\frac{\hbar^2}{2m} \left(R'' + \frac{2}{r} R' \right) + \frac{l(l+1)\hbar^2}{2mr^2} R + V(r)R = ER \quad (6.17)$$

我们已经证明: 对于任意势能函数 $V(r)$ 是球对称的单粒子问题, 定态波函数为 $\psi = R(r)Y_l^m(\theta, \phi)$, 其中 $R(r)$ 满足微分方程 (6.17)。通过指定式 (6.17) 中势能函数 $V(r)$ 的形式, 我们可以针对某个特定问题解决它。

6.2 非相互作用粒子和变量分离

到目前为止，我们只解决了单粒子量子力学问题。氢原子是一个双粒子系统，作为处理氢原子的第一步，我们首先考虑一个更简单的情况，即两个不相相互作用的粒子。

假设一个系统由两个无相互作用的粒子 1 和 2 组成。令 q_1 和 q_2 分别表示粒子 1 的 (x_1, y_1, z_1) 坐标和粒子 2 的 (x_2, y_2, z_2) 坐标。由于粒子之间没有相互作用力，系统的经典机械能就是两个粒子的能量之和： $E = E_1 + E_2 = T_1 + V_1 + T_2 + V_2$ ，经典哈密顿量是两个粒子哈密顿量之和： $H = H_1 + H_2$ 。因此，系统的哈密顿算符为

$$\hat{H} = \hat{H}_1 + \hat{H}_2$$

其中 \hat{H}_1 只和坐标 q_1 有关，动量算符 \hat{p}_1 对应于 q_1 。系统的薛定谔方程为

$$(\hat{H}_1 + \hat{H}_2) \psi(q_1, q_2) = E \psi(q_1, q_2) \quad (6.18)$$

我们尝试用分离变量法来求解 (6.18)，令

$$\psi(q_1, q_2) = G_1(q_1) G_2(q_2) \quad (6.19)$$

我们有

$$\hat{H}_1 G_1(q_1) G_2(q_2) + \hat{H}_2 G_1(q_1) G_2(q_2) = E G_1(q_1) G_2(q_2) \quad (6.20)$$

由于 \hat{H}_1 只包含粒子 1 的位置和动量算符，我们有 $\hat{H}_1 [G_1(q_1) G_2(q_2)] = G_2(q_2) \hat{H}_1 G_1(q_1)$ ，因此，就 \hat{H}_1 而言， $G_2(q_2)$ 是常数。使用这个方程以及类似的关于 \hat{H}_2 的方程，我们发现 (6.20) 变为

$$G_2(q_2) \hat{H}_1 G_1(q_1) + G_1(q_1) \hat{H}_2 G_2(q_2) = E G_1(q_1) G_2(q_2) \quad (6.21)$$

$$\frac{\hat{H}_1 G_1(q_1)}{G_1(q_1)} + \frac{\hat{H}_2 G_2(q_2)}{G_2(q_2)} = E \quad (6.22)$$

现在，通过与式 (3.65) 相同的论证，我们得出结论：在 (6.22) 中，左边的每项必须是常数。令 E_1 和 E_2 分别表示这些常数，我们有

$$\frac{\hat{H}_1 G_1(q_1)}{G_1(q_1)} = E_1, \quad \frac{\hat{H}_2 G_2(q_2)}{G_2(q_2)} = E_2$$

$$E = E_1 + E_2 \quad (6.23)$$

因此，当系统由两个无相互作用的粒子组成时，通过求解下式，我们可以将双粒子问题简化为两个单粒子问题：

$$\hat{H}_1 G_1(q_1) = E_1 G_1(q_1), \quad \hat{H}_2 G_2(q_2) = E_2 G_2(q_2) \quad (6.24)$$

它们是每个粒子的独立薛定谔方程。

将该结果推广到 n 个无相互作用的粒子，我们有

$$\hat{H} = \hat{H}_1 + \hat{H}_2 + \dots + \hat{H}_n$$

$$\psi(q_1, q_2, \dots, q_n) = G_1(q_1) G_2(q_2) \dots G_n(q_n) \quad (6.25)$$

$$E = E_1 + E_2 + \dots + E_n \quad (6.26)$$

$$\hat{H}_i G_i = E_i G_i, \quad i = 1, 2, \dots, n \quad (6.27)$$

对于一个无相互作用粒子系统，能量是每个粒子各自能量的总和，波函数是每个粒子波函数的乘积。利用哈密顿算符 \hat{H}_i ，求解粒子 i 的薛定谔方程，即可求得粒子 i 的波函数 G_i 。

这些结果也适用于单个粒子，其哈密顿算符是每个坐标的独立项之和：

$$\hat{H} = \hat{H}_x(\hat{x}, \hat{p}_x) + \hat{H}_y(\hat{y}, \hat{p}_y) + \hat{H}_z(\hat{z}, \hat{p}_z)$$

在这种情况下，我们得出结论：波函数和能量分别为

$$\psi(x, y, z) = F(x)G(y)K(z), E = E_x + E_y + E_z$$

$$\hat{H}_x F(x) = E_x F(x), \quad \hat{H}_y G(y) = E_y G(y), \quad \hat{H}_z K(z) = E_z K(z)$$

例如三维盒子中的质点（第 3.5 节）、三维自由质点（问题 3.42）和三维谐振子（问题 4.20）。

6.3 将双粒子问题简化为两个单粒子问题

氢原子包含两个粒子——质子和电子。对于一个双粒子系统（粒子 1 的坐标为 (x_1, y_1, z_1) ，粒子 2 的坐标为 (x_2, y_2, z_2) ），粒子间相互作用的势能通常只是粒子相对坐标 $x_2 - x_1$ 、 $y_2 - y_1$ 和 $z_2 - z_1$ 的函数。在这种情况下，双粒子问题可以简化为两个单粒子问题，正如我们现在所要证明的。

先考虑经典力学处理两个相互作用粒子的情况，令其质量分别为 m_1 和 m_2 。我们用从直角坐标系原点出发的半径矢量 \mathbf{r}_1 和 \mathbf{r}_2 来指定它们的位置（图 6.1）。粒子 1 和 2 的坐标分别为 (x_1, y_1, z_1) 和 (x_2, y_2, z_2) 。我们从粒子 1 到粒子 2 画出矢量 $\mathbf{r} = \mathbf{r}_2 - \mathbf{r}_1$ ，并用 x 、 y 和 z 表示其分量：

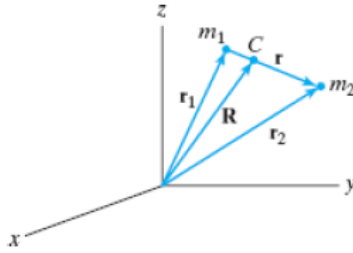


图 6.1: 质心位于 C 的双粒子系统

$$\boxed{x = x_2 - x_1, \quad y = y_2 - y_1, \quad z = z_2 - z_1} \quad (6.28)$$

x 、 y 和 z 称为相对坐标或内坐标（relative or internal coordinates）。

我们现在从原点指向系统的质心 C 画出矢量 \mathbf{R} ，其分量用 X 、 Y 和 Z 表示：

$$\mathbf{R} = \mathbf{i}X + \mathbf{j}Y + \mathbf{k}Z \quad (6.29)$$

根据双粒子系统质心的定义，有

$$X = \frac{m_1 x_1 + m_2 x_2}{m_1 + m_2}, \quad Y = \frac{m_1 y_1 + m_2 y_2}{m_1 + m_2}, \quad Z = \frac{m_1 z_1 + m_2 z_2}{m_1 + m_2} \quad (6.30)$$

这三个方程与矢量方程等价：

$$\mathbf{R} = \frac{m_1 \mathbf{r}_1 + m_2 \mathbf{r}_2}{m_1 + m_2} \quad (6.31)$$

我们也有

$$\mathbf{r} = \mathbf{r}_2 - \mathbf{r}_1 \quad (6.32)$$

我们将式 (6.31) 和 (6.32) 联立为关于 \mathbf{r}_1 和 \mathbf{r}_2 的方程组，并求解得到

$$\mathbf{r}_1 = \mathbf{R} - \frac{m_2}{m_1 + m_2} \mathbf{r}, \quad \mathbf{r}_2 = \mathbf{R} + \frac{m_1}{m_1 + m_2} \mathbf{r} \quad (6.33)$$

方程 (6.31) 和 (6.32) 代表了一种将 x_1, y_1, z_1 和 x_2, y_2, z_2 坐标转换为 X, Y, Z 和 x, y, z 坐标的变换。考虑一下在这种变化下，系统的哈密顿量会发生什么变化。用字母顶上的点表示对时间的导数。粒子 1 的速度为 [式 (5.34)] $\mathbf{v}_1 = d\mathbf{r}_1/dt = \dot{\mathbf{r}}_1$ 。系统的动能为两个粒子的动能之和：

$$T = \frac{1}{2}m_1 |\dot{\mathbf{r}}_1|^2 + \frac{1}{2}m_2 |\dot{\mathbf{r}}_2|^2 \quad (6.34)$$

将 (6.33) 的时间导数代入 (6.34)，我们得到

$$T = \frac{1}{2}m_1 \left(\dot{\mathbf{R}} - \frac{m_2}{m_1 + m_2} \dot{\mathbf{r}} \right) \cdot \left(\dot{\mathbf{R}} - \frac{m_2}{m_1 + m_2} \dot{\mathbf{r}} \right) + \frac{1}{2}m_2 \left(\dot{\mathbf{R}} + \frac{m_1}{m_1 + m_2} \dot{\mathbf{r}} \right) \cdot \left(\dot{\mathbf{R}} + \frac{m_1}{m_1 + m_2} \dot{\mathbf{r}} \right)$$

其中，我们用到了 $|\mathbf{A}|^2 = \mathbf{A} \cdot \mathbf{A}$ [式 (5.24)]。使用矢量数量积的分配律，化简后，我们得到

$$T = \frac{1}{2}(m_1 + m_2) |\dot{\mathbf{R}}|^2 + \frac{1}{2} \left(\frac{m_1 m_2}{m_1 + m_2} \right) |\dot{\mathbf{r}}|^2 \quad (6.35)$$

令 M 为系统的总质量：

$$M \equiv m_1 + m_2 \quad (6.36)$$

我们定义双粒子系统的折合质量 (reduced mass) 为

$$\mu \equiv \frac{m_1 m_2}{m_1 + m_2} \quad (6.37)$$

那么

$$T = \frac{1}{2}M |\dot{\mathbf{R}}|^2 + \frac{1}{2}\mu |\dot{\mathbf{r}}|^2 \quad (6.38)$$

(6.38) 的第一项是质量为 M 的整个系统平动产生的动能。平动 (translational motion) 是指每个质点都经历相同位移的运动。 $\frac{1}{2}M |\dot{\mathbf{R}}|^2$ 是位于质心，具有质量 M 的假想粒子的动能。(6.38) 的第二项是两个粒子内运动 (相对运动) 产生的动能。内运动有两种形式。两个粒子间的距离 r 可以变化 (振动)，以及矢量 \mathbf{r} 的方向可以发生变化 (转动)。注意： $|\dot{\mathbf{r}}| = |d\mathbf{r}/dt| \neq d|\mathbf{r}|/dt$ 。

与六个原始坐标 $x_1, y_1, z_1, x_2, y_2, z_2$ 相对应，我们有六个线性动量：

$$p_{x_1} = m_1 \dot{x}_1, \quad \dots, \quad p_{z_2} = m_2 \dot{z}_2 \quad (6.39)$$

将 (6.34) 和 (6.38) 相比较，我们将新坐标 X, Y, Z, x, y, z 的动量定义为

$$p_X \equiv M \dot{X}, \quad p_Y \equiv M \dot{Y}, \quad p_Z \equiv M \dot{Z} \\ p_x \equiv \mu \dot{x}, \quad p_y \equiv \mu \dot{y}, \quad p_z \equiv \mu \dot{z}$$

我们定义两个新动量矢量：

$$\mathbf{p}_M = \mathbf{i}M\dot{X} + \mathbf{j}M\dot{Y} + \mathbf{k}M\dot{Z}, \quad \text{和} \quad \mathbf{p}_\mu = \mathbf{i}\mu\dot{x} + \mathbf{j}\mu\dot{y} + \mathbf{k}\mu\dot{z}$$

将这些动量代入式 (6.38)，我们得到

$$T = \frac{|\mathbf{p}_M|^2}{2M} + \frac{|\mathbf{p}_\mu|^2}{2\mu} \quad (6.40)$$

现在，我们来考虑势能。我们限制 V 只是两个粒子的相对坐标 x, y 和 z 的函数：

$$V = V(x, y, z) \quad (6.41)$$

(6.41) 的一个例子是相互作用遵守库仑定律的两个带电粒子 [见式 (3.53)]。根据对 V 的这一限制, 哈密顿函数为

$$H = \frac{p_M^2}{2M} + \left[\frac{p_\mu^2}{2\mu} + V(x, y, z) \right] \quad (6.42)$$

现在, 假设我们有一个由质量为 M 的粒子和质量为 μ 的粒子组成的系统, 前者不受力, 后者受势能函数 $V(x, y, z)$ 的作用。再假设这些粒子之间没有相互作用。如果 (X, Y, Z) 表示质量为 M 的粒子的坐标, 而 (x, y, z) 表示质量为 μ 的粒子的坐标, 那么这个假设系统的哈密顿量是什么? 显然, 它与式 (6.42) 完全相同。

哈密顿量 (6.42) 可以看作是两个无相互作用假想粒子的哈密顿量之和: 质量为 M 的粒子其哈密顿量为 $p_M^2/2M$, 质量为 μ 的粒子其哈密顿量为 $p_\mu^2/2\mu + V(x, y, z)$ 。因此, 第6.2的结果表明: 系统的量子力学能量是两个假想粒子的能量之和 [式 (6.23)]: $E = E_M + E_\mu$ 。由式 (6.24) 和 (6.42) 可知, 平动能 E_M 可以通过求解薛定谔方程 $(\hat{p}_M^2/2M)\psi_M = E_M\psi_M$ 得到。这是质量为 M 的自由粒子的薛定谔方程, 因此其可能的本征值全是非负数 [式 (2.31)]: $E_m \geq 0$ 。由式 (6.42) 和 (6.24) 可知, 内运动能 E_μ 可以通过求解以下薛定谔方程得到:

$$\left[\frac{\hat{p}_\mu^2}{2\mu} + V(x, y, z) \right] \psi_\mu(x, y, z) = E_\mu \psi_\mu(x, y, z) \quad (6.43)$$

这样, 我们就把两个粒子根据仅取决于相对坐标 x, y, z 的势能函数 $V(x, y, z)$ 进行相互作用的问题分离成了两个独立的单粒子问题: (1) 质量为 M 的整体系统平动, 它只是在系统能量的基础上增加了一个恒非负的能量 E_M ; (2) 通过求解质量为 μ 的假想粒子的薛定谔方程 (6.43) 来处理相对运动或内部运动, 该粒子的坐标为相对坐标 x, y, z , 并在势能 $V(x, y, z)$ 的作用下运动。

例如, 对于包含一个电子 (e) 和一个质子 (p) 的氢原子, 原子的总能量为 $E = E_M + E_\mu$, 其中的 E_M 是质量为 $M = m_e + m_p$ 的整个原子在空间中的平动能, 其中的 E_μ 是通过将 $\mu = m_e m_p / (m_e + m_p)$ 代入 (6.43) 得到的, V 是电子和质子相互作用的库仑定律势能; 见第 6.5 节。

6.4 双粒子的刚性转子模型

6.5 氢原子

6.6 束缚态氢原子波函数

6.7 类氢轨道

6.8 塞曼效应

6.9 径向薛定谔方程的数值解法

总结

习题

Chapter 7

量子力学理论

7.1 符号

7.2 厄米算符

7.3 用本征函数展开

7.4 对易算符的本征函数

7.5 宇称

7.6 测量和态叠加

7.7 坐标本征函数

7.8 量子力学的基本假设

7.9 测量和量子力学解释

7.10 矩阵

总结

习题

Chapter 8

变分法

8.1 变分理论

8.2 变分法的推广

8.3 行列式

8.4 联立线性方程组

8.5 线性变分函数

8.6 矩阵、本征值和本征向量

总结

习题

Chapter 9

微扰理论

9.1 微扰理论

9.2 非简并微扰理论

9.3 微扰理论求解基态氦原子

9.4 变分法求解基态氦

9.5 能量简并的微扰理论

9.6 久期方程的简化

9.7 微扰理论求解第一激发态的氦原子

9.8 含时微扰理论

9.9 辐射和物质的相互作用

总结

习题

Chapter 10

电子自旋和自旋-统计定理

10.1 电子自旋

10.2 自旋和氢原子

10.3 自旋-统计定理

10.4 氦原子

10.5 Pauli 不相容原理

10.6 Slater 行列式

10.7 微扰理论求解基态锂原子

10.8 变分法求解基态锂原子

10.9 自旋磁矩

10.10 电子自旋的梯度算符

总结

习题

Chapter 11

多电子原子

11.1 Hartree-Fock 自洽场方法

11.2 轨道和元素周期表

11.3 电子相关

11.4 角动量的叠加

11.5 多电子原子的角动量

11.6 自旋-轨道耦合

11.7 原子哈密顿算符

11.8 Condon-Slater 规则

总结

习题

Chapter 12

分子对称性

12.1 对称元素和对称操作

12.2 分子点群

总结

习题

Chapter 13

双原子分子的电子结构

13.1 Born-Oppenheimer 近似

13.2 双原子分子核的运动

13.3 原子单位制

13.4 氢分子离子

13.5 H_2^+ 离子基态的近似解

13.6 H_2^+ 离子激发态的分子轨道

13.7 同核双原子分子的分子轨道构型

13.8 双原子分子的分子光谱项

13.9 氢分子

13.10 价键理论求解 H_2

13.11 分子轨道理论和价键理论的比较

13.12 同核双原子分子的分子轨道理论和价键理论波函数

13.13 H_2 分子的激发态

13.14 双原子分子的自洽场方法波函数

13.15 分子轨道理论处理异核双原子分子

13.16 价键理论处理异核双原子分子

13.17 价电子近似

Chapter 14

分子量子力学理论

14.1 电子概率密度

14.2 偶极矩

14.3 分子的 Hartree-Fock 方法

14.4 Virial 理论

14.5 Virial 理论和化学键

14.6 Hellmann-Feynman 理论

14.7 静电力定理

总结

习题

Chapter 15

分子的电子结构

- 15.1 从头计算、密度泛函、半经验和分子力学方法
- 15.2 多原子分子的分子光谱项
- 15.3 自洽场方法、分子轨道理论求解多原子分子
- 15.4 基函数
- 15.5 自洽场方法、分子轨道理论求解 H_2O 分子
- 15.6 布居分析和键级
- 15.7 分子静电势、分子表面和原子电荷
- 15.8 定域分子轨道
- 15.9 自洽场方法、分子轨道理论求解甲烷、乙烷和乙烯
- 15.10 分子结构学
- 15.11 构象搜寻
- 15.12 分子振动频率
- 15.13 热力学定律
- 15.14 从头计算方法的量子化学程序
- 15.15 进行从头计算
- 15.16 快速 Hartree-Fock 计算方法
- 15.17 溶剂效应

Chapter 16

电子关联方法

16.1 关联能

16.2 组态相互作用

16.3 多体微扰理论

16.4 耦合簇方法

16.5 密度泛函理论

16.6 能量计算的复合方法

16.7 扩散量子 Monte Carlo 法

16.8 非共价相互作用

16.9 NMR 屏蔽常数

16.10 碎裂法

16.11 相对论效应

16.12 价键理论求解多原子分子

16.13 GVB (广义价键波函数)、VBSCF (价键自洽场)、BOVB
(呼吸轨道价键) 方法

16.14 化学反应

习题

Chapter 17

半经验和分子力学方法求解分子

17.1 半经验分子轨道求解平面共轭分子

17.2 Hückel 分子轨道理论

17.3 PPP 方法

17.4 一般的半经验分子轨道和密度泛函方法

17.5 分子力学方法

17.6 经验和半经验方法处理溶剂效应

17.7 化学反应

17.8 量子化学的未来

20 世纪 50 年代，人们普遍认为，除了非常小的分子之外，对所有分子性质进行有意义的从头计算法是不可能的。在这一时期撰写的量子化学书籍中，有这样的表述：“我们永远无法指望（对有机化合物）进行令人满意的从头计算法”，“对于比氢分子离子更复杂的系统，从一开始就放弃获得薛定谔方程精确解的尝试是明智的”。1959 年，Mulliken 和 Roothaan 发现了多原子分子量子力学精确计算的“瓶颈”，即评估多中心积分的困难。现在，这一瓶颈已被消除。

对中等尺寸分子进行 Hartree-Fock 从头计算法和几何优化已成为常规工作，并可采用计算效率较高的方法（如 DFT、MP2 和 SCS-MP2）将电子相关性包括在内。各种量子力学方法和基集的可靠程度已通过大量计算得到证实。可以进行精确从头计算法或密度泛函计算的分子大小受到现有电子计算机的速度和存储容量的限制。随着更大、更快计算机的开发，处理更大的分子将变得可行。

近年来，量子化学取得了长足进步，量子力学计算已成为帮助解决各种实际化学问题的重要工具。多年前，有关分子的量子力学计算主要局限于理论化学家阅读的期刊，而现在，这类计算经常出现在各种化学家阅读的期刊上，如《美国化学会志》。量子化学正被应用于溶液中离子的水合、表面催化、反应中间产物的结构和能量、生物分子的构象以及酶催化反应的研究等问题。在许多情况下，理论计算可能无法给出明确的答案，但它们往往足以让理论与实验进行富有成效的互动。此外，

伍德沃德-霍夫曼规则等定性概念也为化学反应过程和化学键的研究提供了重要启示。

1998 年诺贝尔化学奖由沃尔特·科恩 (Walter Kohn) (密度函数理论的开发之一) 和约翰·波普尔 (John A. Pople) (高斯系列程序和广泛使用的高斯基集、PPP 方法、CNDO 和 INDO 方法的开发之一, 以及最早将 MP 和 CC 方法应用于分子计算的人之一) 分享。诺贝尔奖委员会指出: 计算量子化学正在“彻底改变整个化学”。

习题

附录 A

附录

A.1 Complex Numbers

A complex number $z = x + iy$ can be expressed as:

$$z = re^{i\theta}, \quad r = \sqrt{x^2 + y^2}, \quad \theta = \tan^{-1}(y/x) \quad (\text{A.1})$$

A.2 Calculus Formulas

Key differentiation and integration formulas:

$$\frac{d}{dx}(e^{ax}) = ae^{ax} \quad (\text{A.2})$$

$$\int \sin(ax) \, dx = -\frac{1}{a} \cos(ax) + C \quad (\text{A.3})$$

附录 B

参考文献

参考文献

- [1] Levine, I. N. (2014). *Quantum Chemistry* (7th ed.). Pearson.

附录 C

部分习题答案

附录 D

索引