4. 正则量子化

在喀兴林老师的《高等量子力学》里第二章开头给出了五条基本假设,其中,基本假设三:在量子力学中,从经典力学的哈密顿量H(p,q)过渡到量子力学的算符形式 $H(\hat{p},\hat{q})$,其中,坐标算符 \hat{x} 和动量算符 \hat{p} 满足对易关系 $[\hat{x},\hat{p}]=i\hbar$ 。这里的对易关系,就是一个假设。下面我们慢慢利用这个假设推导 \hat{p} 算符的坐标表象形式为偏导。这部分内容大部分摘自原书籍。

基于动量算符 \hat{P} 我们构造一个新的指数算符为 $Q^{\dagger}(\xi)=e^{-\frac{i}{\hbar}\xi P}$

- 1. 首先我们考虑对易关系 $[X,Q^{\dagger}(\xi)]=XQ^{\dagger}(\xi)-Q^{\dagger}(\xi)X$ 。
- 2. 然后利用已知条件和算符的性质,现在来证明 $[X,Q^\dagger(\xi)]=i\hbarrac{\partial}{\partial P}Q^\dagger(\xi)$:
 - 。 我们对 $Q^{\dagger}(\xi)=e^{-\frac{i}{\hbar}\xi P}$ 进行泰勒展开: $e^{-\frac{i}{\hbar}\xi P}=\sum_{n=0}^{\infty}\frac{(-\frac{i}{\hbar}\xi P)^n}{n!}=1-\frac{i}{\hbar}\xi P+\frac{(-\frac{i}{\hbar}\xi)^2P^2}{2!}-\cdots$ 。
 - 。 计算 $XQ^{\dagger}(\xi) Q^{\dagger}(\xi)X$:
 - $XQ^{\dagger}(\xi)=X\sum_{n=0}^{\infty}rac{(-rac{i}{\hbar}\xi P)^n}{n!}=\sum_{n=0}^{\infty}rac{(-rac{i}{\hbar}\xi)^n}{n!}XP^n$ o
 - $ullet Q^\dagger(\xi)X = \sum_{n=0}^\infty rac{(-rac{i}{\hbar}\xi)^n}{n!} P^n X_\circ$
 - 对于 $XP^n P^nX$,利用 $[X,P] = i\hbar$,通过数学归纳法可以证明 $XP^n P^nX = i\hbar nP^{n-1}$,这个证明在喀兴林老师的课本里有过程,读者自证也不难,或者在本笔记的第六节,里面再次用到这类公式时候会给出一个详细证明。
 - 那么 $XQ^\dagger(\xi)-Q^\dagger(\xi)X=\sum_{n=1}^\infty rac{(-rac{i}{\hbar}\xi)^n}{n!}(XP^n-P^nX)_\circ$
 - 把 $XP^n P^nX = i\hbar nP^{n-1}$ 代入上式:
 - $lacksquare XQ^\dagger(\xi)-Q^\dagger(\xi)X=\sum_{n=1}^\inftyrac{(-rac{i}{\hbar}\xi)^n}{n!}(i\hbar nP^{n-1})_\circ$
 - 上面式子右侧其实已经看得出来是一个对P求导的结果,即 $Q^{\dagger}(\xi)$ 关于P求导衍生式子: $i\hbar \frac{\partial Q^{\dagger}(\xi)}{\partial P} = \sum_{n=1}^{\infty} \frac{(-\frac{i}{\hbar}\xi)^n}{(n-1)!} (i\hbar) P^{n-1}$
- 3. 最后得到:
 - $\text{th}[X,Q^{\dagger}(\xi)]=i\hbarrac{\partial Q^{\dagger}(\xi)}{\partial P}=\xi Q^{\dagger}(\xi)$

在坐标表象 $|x\rangle$ 上利用上述对易关系,得

$$XQ^{\dagger}(\xi)|x\rangle = Q^{\dagger}(\xi)X|x\rangle + \xi Q^{\dagger}(\xi)|x\rangle = (x+\xi)Q^{\dagger}(\xi)|x\rangle$$

由此式可见,若 $|x\rangle$ 是X的本征矢量,则 $Q^{\dagger}(\xi)|x\rangle$ 也是本征矢量;若x是X的一个本征值,则 $x+\xi$ 也是一个本征值。既然 ξ 为任意实数时上述推理均能成立,就可以得出结论:位置算符X的本征值可取一切实数。这一结论说明,在量子力学中粒子位置的可取值与经典力学中的情况并无不同。

此外也可以知道,X的一个本征矢量 $|x\rangle$ 被算符 $Q^{\dagger}(\xi)$ 作用后,可得出另一个本征矢量,其本征值为 $x+\xi$:

$$Q^{\dagger}(\xi)|x
angle = |x+\xi
angle$$

 $Q^\dagger(\xi)$ 的幺正性是显然的(但注意其不是厄米的),因此 $|x+\xi\rangle$ 也是归一化的。我们称 $Q^\dagger(\xi)$ 为作用于位置本征矢量上的上升算符;由上式的左矢形式

$$\langle x|Q(\xi) = \langle x+\xi|$$

可知,算符 $Q(\xi)$ 是左矢 $\langle x|$ 的上升算符。

此外显然还有

$$Q(\xi)|x
angle = |x - \xi
angle \ \langle x|Q^\dagger(\xi) = \langle x - \xi|$$

可见算符 $Q(\xi)$ 是右矢 $|x\rangle$ 的下降算符,而 $Q^{\dagger}(\xi)$ 是左矢 $\langle x|$ 的下降算符。

对于动量P也可以作类似的讨论。引入算符

$$T^{\dagger}(\pi) = e^{\frac{i}{\hbar}\pi X}, \quad T(\pi) = e^{-\frac{i}{\hbar}\pi X}$$

式中 π 为一实数,则有

$$T^{\dagger}(\pi)|p\rangle = |p+\pi\rangle, \quad T(\pi)|p\rangle = |p-\pi\rangle$$

 $\langle p|T^{\dagger}(\pi) = \langle p-\pi|, \quad \langle p|T(\pi) = \langle p+\pi|$

下面,我们讨论坐标表象的位置算符X的形式。首先位置算符在自己的表象,也就是位置表象,当然是满足 $\hat{X}|x\rangle=x|x
angle$ 。不过我们最好将算符改为矩阵元的形式,因为后续会用到,那么我们插入单位算符:

$$\int dx' |x'
angle \langle x'|\hat{X}|x
angle = x|x
angle$$

用左矢 $\langle x''|$ 作用到上式两边,得到:

$$\int dx' \langle x''|x'
angle \langle x'|\hat{X}|x
angle = x \langle x''|x
angle \ \int dx' \delta(x''-x') \langle x'|\hat{X}|x
angle = x \delta(x''-x) \ \langle x''|\hat{X}|x
angle = x \delta(x''-x)$$

上面利用了坐标本征态的正交归一性,连续谱下的本征态的正交归一性正是用狄拉克函数的形式。因此我们得到了位置算符的矩阵元表示。这里的狄拉克函数也回答了上一节中,坐标相关算符 $\hat{V}(x)$ 带有狄拉克函数的问题。下面我们回答动量算符的具体形式,既要回答其带狄拉克函数,又要回答其是偏导形式。

我们的目标是得到动量算符在坐标表象的具体形式,又因为根据本征态性质的假设,动量算符在自身的动量表象的形式毋庸置疑是已知的简单式子 $\hat{p}|p\rangle=p|p\rangle$,那么我们其实只要找到从动量表象到坐标表象的变换矩阵即可,也就是我们要求出 $\langle x|p\rangle$,将其作用于坐标表象,然后对坐标积分,就会变成动量表象。为求动量本征矢量 $|p\rangle$ 在位置表象的形式 $\langle x|p\rangle$,令 $|0_x\rangle=|x=0\rangle$ 表示算符X的本征值为零的本征矢量, $|0_p\rangle=|p=0\rangle$ 表示算符P的本征值为零的本征矢量:

$$egin{aligned} \langle x|p
angle &= \langle x|T^\dagger(p)|0_p
angle = \langle x|e^{rac{i}{\hbar}pX}|0_p
angle \ &= \langle x|e^{rac{i}{\hbar}px}|0_p
angle = e^{rac{i}{\hbar}px}\langle x|0_p
angle \ &= e^{rac{i}{\hbar}px}\langle 0_x|Q(x)|0_p
angle = e^{rac{i}{\hbar}px}\langle 0_x|e^{rac{i}{\hbar}xP}|0_p
angle \ &= e^{rac{i}{\hbar}px}\langle 0_x|0_p
angle \end{aligned}$$

第一行用到动量上升算符的定义并且代入算符具体形式。第二行将其算符往左作用变为指数上本征值x,然后提取出本征值。第三行用到坐标上升算符的定义改写左矢,然后将算符作用于右矢,右矢此时动量p为0,因此得到本征值是 $e^{\frac{i}{\hbar}x^0}=1$,也就是得到了最后一行。我们继续想个办法求最后一行里内积部分,考虑动量本征态的正交归一性,即狄拉克函数:

$$egin{aligned} \delta(p-p') &= \langle p'|p
angle = \int \langle p'|x
angle \langle x|p
angle \mathrm{d}x \ &= \int e^{-rac{i}{\hbar}p'x} e^{rac{i}{\hbar}px} |\langle 0_x|0_p
angle |^2 \mathrm{d}x \ &= |\langle 0_x|0_p
angle |^2 \int e^{-rac{i}{\hbar}(p'-p)x} \mathrm{d}x \ &= |\langle 0_x|0_p
angle |^2 2\pi\hbar\delta(p-p') \end{aligned}$$

第二行用到了上面证明过的内积结论直接代入,第三行提取无关项,第四行利用广义函数的定义,写成

狄拉克函数的形式。最后,消去狄拉克函数最终得到:

$$\langle 0_x | 0_p
angle = rac{1}{\sqrt{2\pi\hbar}}$$

那么我们此时就得到了动量本征矢量和坐标本征矢量内积的结果:

$$\langle x|p
angle = e^{rac{i}{\hbar}px}rac{1}{\sqrt{2\pi\hbar}}$$

终于,前期准备差不多了,现在我们补充一下动量表象动量算符的矩阵元形式,这个式子跟之前推导坐标算符坐标表象矩阵元的过程没有区别,因此是显然的。

$$\langle p'|\hat{P}|p
angle = p\delta(p'-p)$$

现在,我们将这个式子左边插入一个动量和坐标的内积,右边也插入一个内积,就可以得到坐标表象的动量算符:

$$\begin{split} P_{x'x} &= \langle x'|P|x\rangle = \iint \langle x'|p'\rangle \mathrm{d}p'\langle p'|P|p\rangle \mathrm{d}p\langle p|x\rangle \\ &= \frac{1}{2\pi\hbar} \iint e^{\frac{i}{\hbar}p'x'}p\delta(p'-p)e^{-\frac{i}{\hbar}px}\mathrm{d}p'\mathrm{d}p \\ &= \frac{1}{2\pi\hbar} \int e^{\frac{i}{\hbar}(x'-x)p}p\mathrm{d}p = \frac{1}{2\pi\hbar} \left(-\mathrm{i}\hbar\frac{\partial}{\partial x'}\right)2\pi\hbar\delta(x'-x) \\ &= -\mathrm{i}\hbar\frac{\partial}{\partial x'}\delta(x'-x) \\ &= \mathrm{i}\hbar\frac{\partial}{\partial x}\delta(x'-x) \end{split}$$

第二行代入了动量算符矩阵元,第三行对狄拉克函数积分消元,随后利用狄拉克函数的定义改写指数函数,第四行简单合并同类项得到结果,第五行是换了个偏导变量。最终,这就证明了动量算符在坐标表象下是微分算符。并且这里的狄拉克函数,以及上面证明的坐标算符矩阵元的狄拉克函数,这就回答了上一节的问题。

在课上,教师展示了另外一种推法,但是笔者没看明白,觉得不太严格,其过程如下,同样对易关系:

$$egin{aligned} \hat{x}\hat{p}\ket{\psi} &= \left(\hat{p}\hat{x} + [\hat{x},\hat{p}]
ight)\ket{\psi} \ &= \hat{p}\hat{x}\ket{\psi} + i\hbar\ket{\psi} \end{aligned}$$

下一步移项:

$$egin{aligned} \left(\hat{x}\hat{p}-i\hbar
ight)\ket{\psi}&=\hat{p}\hat{x}\ket{\psi}\ \left(\hat{x}\hat{p}-i\hbarrac{\partial x}{\partial x}
ight)\ket{\psi}&=\hat{p}(x\ket{\psi}) \end{aligned}$$

然后就是注意到如果 \hat{p} 是微分算符,那么上面的式子是成立的。但是貌似这个不太像推导…也有可能笔者没有听清听懂。但是反正喀兴林老师的书也有另一套严格地证明,条条大路通罗马嘛,就没太大必要纠结了。