

七、量子力学的矩阵形式与表象变换

7.1 量子态的不同表象，幺正变换

在量子力学中，**同一个量子态可以用不同的“表象” (basis) 描述**——就像同一张照片可以用黑白或彩色呈现，本质相同但表现形式不同。这种灵活性源于量子力学中“可观测量完全集”的概念：若一组可观测量的本征值能唯一确定体系的状态，则它们构成一个**完备表象**。例如，位置算符 \hat{x} 的本征态 $\{|x\rangle\}$ 构成位置表象，动量算符 \hat{p} 的本征态 $\{|p\rangle\}$ 构成动量表象。

7.1.1 基矢与矢量展开

假设我们有一个平面直角坐标系 x_1x_2 ，其基矢为 $\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2$ ，满足**正交归一条件**：

$$(\mathbf{e}_i, \mathbf{e}_j) = \delta_{ij} \quad (i, j = 1, 2) \quad (1)$$

其中 δ_{ij} 是克罗内克 δ 函数（当 $i = j$ 时为1，否则为0）。这组基矢是**完备的**——平面上任意矢量 \mathbf{A} 都可以用它们线性展开：

$$\mathbf{A} = A_1 \mathbf{e}_1 + A_2 \mathbf{e}_2 \quad (2)$$

这里 $A_1 = (\mathbf{e}_1, \mathbf{A})$ 、 $A_2 = (\mathbf{e}_2, \mathbf{A})$ 是 \mathbf{A} 在两个基矢上的**投影（分量）**，称为 \mathbf{A} 在该坐标系下的**表示**。

7.1.2 新坐标系下的表示

现在引入另一个直角坐标系 $x'_1x'_2$ ，它由原坐标系顺时针旋转 θ 角得到，基矢为 $\mathbf{e}'_1, \mathbf{e}'_2$ ，同样满足正交归一：

$$(\mathbf{e}'_i, \mathbf{e}'_j) = \delta_{ij} \quad (i, j = 1, 2) \quad (1')$$

矢量 \mathbf{A} 在新坐标系下的展开为：

$$\mathbf{A} = A'_1 \mathbf{e}'_1 + A'_2 \mathbf{e}'_2 \quad (2')$$

其中 $A'_1 = (\mathbf{e}'_1, \mathbf{A})$ 、 $A'_2 = (\mathbf{e}'_2, \mathbf{A})$ 是新表示。

7.1.3 变换矩阵与幺正性

为了找到新旧表示的关系，我们将式(2)和式(2')联立。利用基矢间的标积关系（如 $(\mathbf{e}'_1, \mathbf{e}_1) = \cos \theta$ ， $(\mathbf{e}'_1, \mathbf{e}_2) = -\sin \theta$ 等），可以得到：

$$\begin{cases} A'_1 = A_1 \cos \theta + A_2 (-\sin \theta) \\ A'_2 = A_1 \sin \theta + A_2 \cos \theta \end{cases}$$

写成**矩阵形式**：

$$\begin{pmatrix} A'_1 \\ A'_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix} \begin{pmatrix} A_1 \\ A_2 \end{pmatrix} \quad (5)$$

记变换矩阵为 $R(\theta)$ ，即：

$$R(\theta) = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix} \quad (6)$$

关键性质：

- $RR^\dagger = R^\dagger R = I$ (I 为单位矩阵)，说明 R 是**么正矩阵**；
- $\det R = 1$ ，说明 R 是**真正交矩阵**（保持空间定向）。

么正矩阵在量子力学中至关重要！因为它保证**内积不变**（即概率守恒）：若两个态 ψ 和 ϕ 在旧表象下的内积为 (ψ, ϕ) ，经么正变换后，新表象下的内积仍为 $(\psi', \phi') = (\psi, \phi)$ 。这是量子力学“概率诠释”的核心要求——变换不应改变物理结果的概率。

7.1.4 量子态的表象

类比经典矢量，量子态 ψ 也可以用**完备基矢**展开。设有一组对易力学量完全集 F ，其共同本征态为 $\{\psi_k\}$ （离散谱），满足正交归一：

$$(\psi_k, \psi_l) = \delta_{kl} \quad (10)$$

则 ψ 可展开为：

$$\psi = \sum_k a_k \psi_k \quad (11)$$

其中系数 $a_k = (\psi_k, \psi)$ 是 ψ 在 F 表象下的**表示**（类似经典矢量的分量）。

若另一组对易力学量完全集 F' 的本征态为 $\{\psi'_k\}$ ，同样正交归一：

$$(\psi'_k, \psi'_l) = \delta_{kl} \quad (12)$$

则 ψ 也可展开为：

$$\psi = \sum_k a'_k \psi'_k \quad (13)$$

其中 $a'_k = (\psi'_k, \psi)$ 是 ψ 在 F' 表象下的表示。

7.1.5 表象变换矩阵

现在问： a'_k 与 a_k 有何联系？将式(11)代入式(13)的左边，得：

$$\sum_k a'_k \psi'_k = \sum_m a_m \psi_m \quad (14)$$

两边左乘 ψ'_l 并取内积（利用正交归一性），得：

$$a'_l = \sum_m (\psi'_l, \psi_m) a_m \quad (15)$$

定义**表象变换矩阵元**：

$$S_{lm} = (\psi'_l, \psi_m) \quad (16)$$

则式(15)可写成矩阵形式：

$$\begin{pmatrix} a'_1 \\ a'_2 \\ \vdots \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} S_{11} & S_{12} & \cdots \\ S_{21} & S_{22} & \cdots \\ \vdots & \vdots & \ddots \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ \vdots \end{pmatrix} \quad (17)$$

简记为 $\mathbf{a}' = \mathbf{S}\mathbf{a}$ 。

7.1.6 么正性的证明

变换矩阵 \mathbf{S} 必须是**么正矩阵**，即 $\mathbf{S}^\dagger \mathbf{S} = \mathbf{S} \mathbf{S}^\dagger = \mathbf{I}$ 。证明如下：

计算 $\mathbf{S}^\dagger \mathbf{S}$ 的第 lm 个元素：

$$(\mathbf{S}^\dagger \mathbf{S})_{lm} = \sum_n S_{nl}^* S_{nm} = \sum_n (\psi_n, \psi'_l)^* (\psi'_n, \psi_m)$$

利用内积的共轭对称性 $(\psi_n, \psi'_l)^* = (\psi'_l, \psi_n)$ ，上式变为：

$$\sum_n (\psi'_l, \psi_n) (\psi'_n, \psi_m) = (\psi'_l, \sum_n |\psi_n\rangle \langle \psi_n| \psi_m)$$

由于 $\{\psi_n\}$ 是完备基，封闭性关系 $\sum_n |\psi_n\rangle \langle \psi_n| = \mathbf{I}$ 成立，因此：

$$(\mathbf{S}^\dagger \mathbf{S})_{lm} = (\psi'_l, \psi_m) = \delta_{lm}$$

即 $\mathbf{S}^\dagger \mathbf{S} = \mathbf{I}$ ，同理可证 $\mathbf{S} \mathbf{S}^\dagger = \mathbf{I}$ 。因此， \mathbf{S} 是么正矩阵，对应的变换称为**么正变换**。

总结

本章核心是**表象理论**：量子态的本质不依赖于具体表象，但不同表象适用于不同问题（如位置表象便于描述空间分布，动量表象便于描述波动性）。么正变换则是连接不同表象的桥梁，它保证了量子力学的概率诠释不变——这是量子力学数学框架的自治性基础。后续章节将进一步讨论Dirac符号和连续谱表象，深入理解量子力学的矩阵形式。