

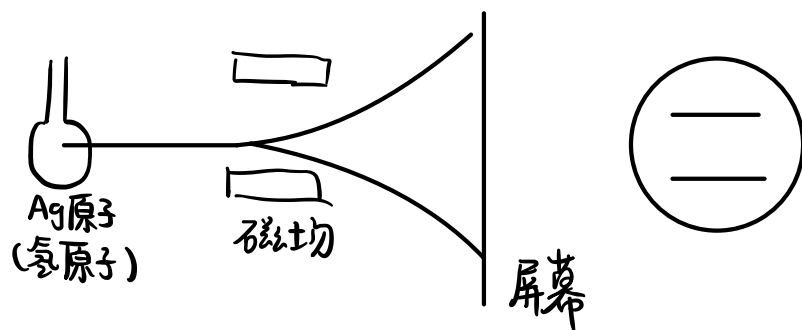
第六章 矩阵力学 II — 自旋体系

§ 6.1 自旋

(1) Stern - Gerlach 实验

实验内容 自旋的基本现象

实验装置



实验结果 基态原子在屏幕上呈两条缝

理论解释

基态原子 \rightarrow 原子波函数 $\psi_{n,l,m} \rightarrow$ 基态波函数 $\psi_{1,0,0}$

$$\begin{aligned} \rightarrow \text{能量} & E_1 \\ \text{角动量} & L(L+1)\hbar^2 = 0 \\ \text{角动量 } z \text{ 分量} & m\hbar = 0 \end{aligned} \quad \begin{aligned} & E_1 \\ & L(L+1)\hbar^2 = 0 \end{aligned}$$

任意原子 \rightarrow 原子波函数 $\psi_{n,l,m}$ 任意状态 $\psi_{n,l,m}$

$$\begin{aligned} \rightarrow \text{能量} & E_n \\ \text{角动量} & L(L+1)\hbar^2 \\ \text{角动量 } z \text{ 分量} & m\hbar \end{aligned}$$

① 任意状态 角动量 $L \neq 0 \rightarrow$ "分子电流" \rightarrow 角动量磁矩 \vec{M}_L

\rightarrow 在外磁场下会发生偏转

② 基态 角动量 $L = 0 \rightarrow$ 无"分子电流" \rightarrow 角动量磁矩 $\vec{M}_L = 0$

\rightarrow 在外磁场下不会发生偏转

Unlenbech - Goudsmit 提出:

电子除了角动量 \vec{L} (绕着原子核转),

还有自旋角动量 \vec{S} (绕自己转) \rightarrow 有“自旋电流” \rightarrow 有自旋磁矩 \vec{M}_S

\rightarrow 在外磁场下会发生偏转

(2) Pauli 矩阵力学描述自旋 ϕ

基本表象

矩阵

Dirac 符号

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$|\uparrow\rangle$$

$$\chi_{\frac{1}{2}}$$

$$\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$|\downarrow\rangle$$

$$\chi_{-\frac{1}{2}}$$

任意自旋波函数 $|\psi\rangle = \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \end{pmatrix} = c_1 |\uparrow\rangle + c_2 |\downarrow\rangle$

任意力学量算符

$$\hat{F} = \begin{pmatrix} F_{11} & F_{12} \\ F_{21} & F_{22} \end{pmatrix}$$

① 自旋角动量 \hat{S} 和轨道角动量 \vec{L} 应该有同样的性质

② 自旋角动量 有两个本征值 $\pm \frac{\hbar}{2}$

$$\vec{S} = \frac{\hbar}{2} \vec{\sigma} \quad (\text{Pauli 矩阵})$$

轨道角动量对易关系 \rightarrow 自旋角动量应满足的类似关系

$$[L_x, L_y] = i\hbar L_z$$

$$[S_x, S_y] = i\hbar S_z$$

$$[L_y, L_z] = i\hbar L_x$$

$$[S_y, S_z] = i\hbar S_x$$

$$[L_z, L_x] = i\hbar L_y$$

$$[S_z, S_x] = i\hbar S_y$$

$$\Rightarrow \begin{cases} [\hat{\sigma}_x, \hat{\sigma}_y] = 2i\hat{\sigma}_z \\ [\hat{\sigma}_y, \hat{\sigma}_z] = 2i\hat{\sigma}_x \\ [\hat{\sigma}_z, \hat{\sigma}_x] = 2i\hat{\sigma}_y \end{cases}$$

Pauli 构造 3 个矩阵满足对易关系

$$\hat{\sigma}_x = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \quad \hat{\sigma}_y = \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix} \quad \hat{\sigma}_z = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$$

自旋角动量： $\hat{S}_x = \frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$ $\hat{S}_y = \frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix}$ $\hat{S}_z = \frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$

(3) 自旋角动量 \hat{S} 的本征矢问题

① 自旋角动量 \hat{S}_x 的本征问题 $\hat{S}_x = \frac{\hbar}{2} \hat{\sigma}_x$

即求 $\hat{\sigma}_x$ 的本征问题

本征方程 $\hat{\sigma}_x \phi = \lambda \phi$

$$\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \end{pmatrix} = \lambda \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} -\lambda & 1 \\ 1 & -\lambda \end{pmatrix} \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \end{pmatrix} = 0$$

→ 有解充要条件 $\begin{vmatrix} -\lambda & 1 \\ 1 & -\lambda \end{vmatrix} = 0 \Rightarrow \lambda^2 - 1 = 0$

本征值 $\lambda_1 = 1$ $\lambda_2 = -1$

本征函数 $|\phi_1\rangle^x = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$

$$|\phi_2\rangle^x = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

② 自旋角动量 \hat{S}_y 的本征问题 $\hat{S}_y = \frac{\hbar}{2} \hat{\sigma}_y$

即求 $\hat{\sigma}_y$ 的本征问题

本征方程 $\hat{\sigma}_y \phi = \lambda \phi$

$$\begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \end{pmatrix} = \lambda \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} -\lambda & -i \\ i & -\lambda \end{pmatrix} \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \end{pmatrix} = 0$$

有解充要条件 $\begin{vmatrix} -\lambda & -i \\ i & -\lambda \end{vmatrix} = 0 \Rightarrow \lambda^2 - 1 = 0$

本征值 $\lambda_1 = 1 \quad \lambda_2 = -1$

本征函数 $|\phi_1\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ i \end{pmatrix}$

$|\phi_2\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ -i \end{pmatrix}$

③ 自旋角动量 \hat{S}_z 的本征问题 $\hat{S}_z = \frac{\hbar}{2} \hat{\sigma}_z$

即求 $\hat{\sigma}_z$ 的本征问题

本征方程 $\hat{\sigma}_z \phi = \lambda \phi$

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \end{pmatrix} = \lambda \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1-\lambda & 0 \\ 0 & -1-\lambda \end{pmatrix} \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \end{pmatrix} = 0$$

有解充要条件 $\begin{vmatrix} 1-\lambda & 0 \\ 0 & -1-\lambda \end{vmatrix} = 0 \Rightarrow -(\lambda+1)(1-\lambda) = 0$

本征值 $\lambda_1 = 1 \quad \lambda_2 = -1$

本征函数 $|\phi_1\rangle^z = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$

$|\phi_2\rangle^z = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$

* 自旋角动量 \hat{S}_z 本征函数就是空间的基矢 $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$

因此表象称之为 \hat{S}_z 表象 $\hat{\sigma}_z$ 表象 自旋 z 分量表象

(4) 讨论 $\hat{\sigma} \cdot \hat{n} = \hat{\sigma}_n$ 力学量算符的本征问题

$\vec{\sigma} = (\sigma_x, \sigma_y, \sigma_z)$ 自旋 Pauli 矩阵

$\hat{n} = (\sin\theta \cos\varphi, \sin\theta \sin\varphi, \cos\theta)$ 单位矢量

讨论自旋绕任意一个“轴”旋转

Bloch 矢量 $\hat{\sigma}_n = \hat{\sigma} \cdot \hat{n}$

$$= (\sigma_x, \sigma_y, \sigma_z) \cdot (\sin\theta \cos\varphi, \sin\theta \sin\varphi, \cos\theta)$$

$$= \sigma_x \sin\theta \cos\varphi + \sigma_y \sin\theta \sin\varphi + \sigma_z \cos\theta$$

$$= \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \sin\theta \cos\varphi + \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix} \sin\theta \sin\varphi + \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \cos\theta$$

$$= \begin{pmatrix} \cos\theta & \sin\theta e^{-i\varphi} \\ \sin\theta e^{i\varphi} & -\cos\theta \end{pmatrix}$$

本征方程 $\hat{\sigma}_n \phi = \lambda \phi$

$$\begin{pmatrix} \cos\theta & \sin\theta e^{-i\varphi} \\ \sin\theta e^{i\varphi} & -\cos\theta \end{pmatrix} \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \end{pmatrix} = \lambda \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} \cos\theta - \lambda & \sin\theta e^{-i\varphi} \\ \sin\theta e^{i\varphi} & -\cos\theta - \lambda \end{pmatrix} \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \end{pmatrix} = 0$$

→ 有解充要条件 $\begin{vmatrix} \cos\theta - \lambda & \sin\theta e^{-i\varphi} \\ \sin\theta e^{i\varphi} & -\cos\theta - \lambda \end{vmatrix} = 0$

$$-(\cos\theta - \lambda)^2 - \sin^2\theta = 0$$

$$\lambda^2 = 1$$

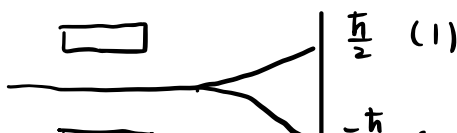
本征值 $\lambda_1 = 1 \quad \lambda_2 = -1$

本征函数 $|\phi_1\rangle = \begin{pmatrix} \cos\frac{\theta}{2} \\ \sin\frac{\theta}{2} e^{i\varphi} \end{pmatrix}$

$$|\phi_2\rangle = \begin{pmatrix} \sin\frac{\theta}{2} \\ -\cos\frac{\theta}{2} e^{i\varphi} \end{pmatrix}$$

讨论

$\phi^{\frac{\hbar}{2}}$



自旋电子
 \Rightarrow 自旋磁矩

屏幕 $z = (-1)$

初始态 $| \psi \rangle = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$

作用 $\hat{\sigma}_x$ 算符 $\hat{\sigma}_x \psi = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ 非门操作

$\hat{U} = \begin{pmatrix} \cos \theta & \sin \theta e^{-i\varphi} \\ \sin \theta e^{i\varphi} & -\cos \theta \end{pmatrix}$ 任意门操作

作用 $\hat{\sigma}_z$ 算符 $\hat{\sigma}_z \psi = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$

§ 6.2 自旋动力学

(1) 自旋状态随时间变化

一个固定不动的电子，在外磁场沿 x 方向下

磁势能 $\vec{M}_s \cdot \vec{B} = \frac{e}{m} \vec{S} \cdot \vec{B}$ (磁矩 = 荷质比 · 自旋角动量)

初始时自旋处在沿 z 轴向上的状态，问 t 时刻的自旋状态

自旋 \hat{S}_z 表象 $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$

任意波函数 $| \psi(t) \rangle = \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \end{pmatrix} = c_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + c_2 \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$

初始状态 $| \psi(t=0) \rangle = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$

薛定谔方程 $i\hbar \frac{\partial \psi}{\partial t} = \hat{H} \psi$

哈密顿量 $\hat{H} = \vec{M}_s \cdot \vec{B} = \frac{e}{m} \vec{S} \cdot \vec{B}$

$\vec{S} \cdot \vec{B} = \hat{S}_x \cdot B_x = \frac{\hbar}{2} \sigma_x B_x$ ($\vec{B} = B_x \cdot \vec{e}_x$)

$\hat{H} = \frac{e}{m} \vec{S} \cdot \vec{B} = \frac{e\hbar B_x}{2m} \hat{\sigma}_x = \frac{eB_x\hbar}{2m} \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$

令 $\omega = \frac{eB_x}{2m}$ 则 $\hat{H} = \hbar\omega \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & \hbar\omega \\ \hbar\omega & 0 \end{pmatrix}$

代入薛定谔方程

$i\hbar \frac{\partial}{\partial t} \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \end{pmatrix} = \hbar\omega \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \end{pmatrix}$

$$i\hbar \frac{d}{dt} \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \end{pmatrix} = \hbar \omega \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \end{pmatrix}$$

耦合方程组

$$\Rightarrow \begin{cases} i \frac{dc_1}{dt} = \omega c_2 \\ i \frac{dc_2}{dt} = -\omega c_1 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} \frac{d}{dt}(c_1 + c_2) = -i\omega(c_1 + c_2) \\ \frac{d}{dt}(c_1 - c_2) = i\omega(c_1 - c_2) \end{cases}$$

$$\text{令 } \begin{cases} X = c_1 + c_2 \\ Y = c_1 - c_2 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} X = X(0)e^{-i\omega t} \\ Y = Y(0)e^{i\omega t} \end{cases}$$

$$\therefore \begin{cases} c_1(t) = \frac{X(0)e^{-i\omega t} + Y(0)e^{i\omega t}}{2} \\ c_2(t) = \frac{X(0)e^{-i\omega t} - Y(0)e^{i\omega t}}{2} \end{cases} \quad \begin{cases} c_1(0) = 1 \\ c_2(0) = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} X(0) = 1 \\ Y(0) = 1 \end{cases}$$

$$\therefore \begin{cases} c_1(t) = \frac{e^{-i\omega t} + e^{i\omega t}}{2} = \cos \omega t \\ c_2(t) = \frac{e^{-i\omega t} - e^{i\omega t}}{2} = -i \sin \omega t \end{cases}$$

t时刻波函数 $|\psi\rangle = \begin{pmatrix} \cos \omega t \\ -i \sin \omega t \end{pmatrix} = \cos \omega t \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + (-i \sin \omega t) \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$

表象

测量 t时刻状态 有2种结果

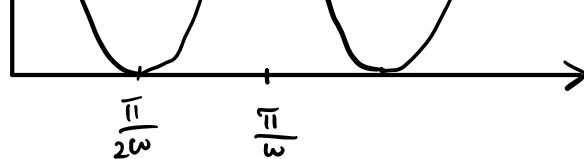
状态	本征值	概率
$\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \quad \uparrow\rangle$	$\frac{\hbar}{2}$	$\cos^2 \omega t$
$\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \quad \downarrow\rangle$	$-\frac{\hbar}{2}$	$\sin^2 \omega t$

自旋状态处在 $|\uparrow\rangle$ 的概率



频率 $\omega = \frac{eB_x}{2m}$

周期 $T = \frac{2\pi}{\omega}$



$$| \psi \rangle = \frac{1}{\sqrt{2}}$$

(2) 第2种方法 自旋哈密顿 $\hat{H} = \hbar\omega \hat{\sigma}_x = \hbar\omega \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$

求解哈密顿量的本征问题

$$\hbar\omega \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \end{pmatrix} = E \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} -E & \hbar\omega \\ \hbar\omega & -E \end{pmatrix} \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \end{pmatrix} = 0$$

上述方程有解充要条件 $\begin{vmatrix} -E & \hbar\omega \\ \hbar\omega & -E \end{vmatrix} = 0$

能量本征值

$$E_1 = \hbar\omega$$

$$E_2 = -\hbar\omega$$

能量本征函数

$$|\phi_1\rangle^H = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$|\phi_2\rangle^H = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

能量表象

哈密顿量的本征函数也满足正交归一性、完备性

即 $|\phi_1\rangle^H$ 和 $|\phi_2\rangle^H$ 也构成空间中的一组基矢, 可以展开空间中任意波函数

初始状态 $|\psi(0)\rangle = a_1 |\phi_1\rangle^H + a_2 |\phi_2\rangle^H$

展开系数 $a_1 = {}^H\langle \phi_1 | \psi \rangle = \frac{1}{\sqrt{2}} (1 \ 1) \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \frac{1}{\sqrt{2}}$

$$a_2 = {}^H\langle \phi_2 | \psi \rangle = \frac{1}{\sqrt{2}} (1 \ -1) \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \frac{1}{\sqrt{2}}$$

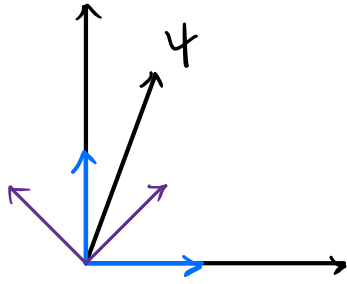
$$\therefore |\psi(0)\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}} |\phi_1\rangle^H + \frac{1}{\sqrt{2}} |\phi_2\rangle^H$$

t时刻波函数

$$|\psi(t)\rangle = e^{-\frac{iE_1 t}{\hbar}} \cdot \frac{1}{\sqrt{2}} |\phi_1\rangle^H + e^{-\frac{iE_2 t}{\hbar}} \cdot \frac{1}{\sqrt{2}} |\phi_2\rangle^H$$

$$\begin{cases} E_1 = \hbar\omega \\ E_2 = -\hbar\omega \end{cases} = \frac{1}{2} e^{-i\omega t} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} + \frac{1}{2} e^{i\omega t} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} \cos \omega t \\ -i \sin \omega t \end{pmatrix}$$



$$|\phi_1^z\rangle = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \quad |\phi_2^z\rangle = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$|\phi_1^y\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \quad |\phi_2^y\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

§ 6.3 两自旋体系

(1) 物理体系

ϕ "1"号 ϕ "2"号

(2) 基本表象

单自旋

双自旋

$|\uparrow\rangle$

$|\uparrow\uparrow\rangle$

$|\uparrow\downarrow\rangle$

$|\downarrow\rangle$

$|\downarrow\uparrow\rangle$

$|\downarrow\downarrow\rangle$

(3) 主要物理量

单自旋

双自旋

自旋角动量

$$\hat{S} = \frac{\hbar}{2} \hat{\sigma}$$

$$\hat{S}_1$$

$$\hat{S}_2$$

$$\hat{S}_{1z}$$

$$\hat{S}_{2z}$$

总自旋角动量

$$\hat{S} = \hat{S}_1 + \hat{S}_2$$

自旋角动量z分量

$$\hat{S}_z = \frac{\hbar}{2} \hat{\sigma}_z$$

总自旋角动量z分量

$$\hat{S}_z = \hat{S}_{1z} + \hat{S}_{2z}$$

自旋角动量 \hat{S} 和轨道角动量 \hat{L} 类似

之前研究 $\hat{L}^2 Y_{lm} = l(l+1)\hbar^2 Y_{lm}$ 轨道角动量平方的本征问题

关注：总自旋角动量平方 $\hat{S}^2 = (\hat{S}_1 + \hat{S}_2)^2$

总自旋角动量 z 分量 $\hat{S}_z = \hat{S}_{1z} + \hat{S}_{2z}$

14) 运算规则 每个自旋算符

① 每个自旋分量的定义

$$\hat{S} = \frac{\hbar}{2} \hat{\sigma}$$

$$\hat{S}_x = \frac{\hbar}{2} \hat{\sigma}_x = \frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\hat{S}_y = \frac{\hbar}{2} \hat{\sigma}_y = \frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix}$$

$$\hat{S}_z = \frac{\hbar}{2} \hat{\sigma}_z = \frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$$

② 每个自旋分量的运算结果

$$\hat{\sigma}_x |\uparrow\rangle = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = |\downarrow\rangle$$

$$\hat{\sigma}_x |\downarrow\rangle = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = |\uparrow\rangle$$

$$\hat{\sigma}_y |\uparrow\rangle = \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ i \end{pmatrix} = i |\downarrow\rangle$$

$$\hat{\sigma}_y |\downarrow\rangle = \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -i \\ 0 \end{pmatrix} = -i |\uparrow\rangle$$

$$\hat{\sigma}_z |\uparrow\rangle = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = |\uparrow\rangle$$

$$\hat{\sigma}_z |\downarrow\rangle = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \end{pmatrix} = -|\downarrow\rangle$$

③ 实际自旋算符

$\hat{\sigma}_{ix}$ $\hat{\sigma}_{iy}$ $\hat{\sigma}_{iz}$ 表示只作用在第 i 个自旋

④ 两个自旋的矩阵满足直积

$$\begin{aligned}\hat{\sigma}_{1x} \hat{\sigma}_{2x} &= \hat{\sigma}_{1x} \otimes \hat{\sigma}_{2x} \\ &= \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \otimes \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}\end{aligned}$$

(4) 讨论 \hat{S}^2 总角动量平方的本征问题

$$\hat{S}^2 \psi = \lambda \psi \quad \text{算符本征方程}$$

法1 两自旋 $|\uparrow\uparrow\rangle \quad |\uparrow\downarrow\rangle \quad |\downarrow\uparrow\rangle \quad |\downarrow\downarrow\rangle$

Pauli 猜测 \hat{S}^2 的本征函数

$$\begin{aligned}\text{本征矢} \quad |\uparrow\uparrow\rangle & \quad \frac{1}{\sqrt{2}}(|\uparrow\downarrow\rangle + |\downarrow\uparrow\rangle) \\ |\downarrow\downarrow\rangle & \quad \frac{1}{\sqrt{2}}(|\uparrow\downarrow\rangle - |\downarrow\uparrow\rangle)\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}\hat{S}^2 &= (\hat{S}_1 + \hat{S}_2)^2 = \hat{S}_1^2 + \hat{S}_2^2 + 2\hat{S}_1 \hat{S}_2 \\ &= \hat{S}_1^2 + \hat{S}_2^2 + 2\hat{S}_{1x} \hat{S}_{2x} + 2\hat{S}_{1y} \hat{S}_{2y} + 2\hat{S}_{1z} \hat{S}_{2z}\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}\text{第1项} \quad \hat{S}_1^2 &= \left(\frac{\hbar}{2} \hat{\sigma}_1\right)^2 \\ &= \left(\frac{\hbar}{2}\right)^2 (\hat{\sigma}_{1x} \hat{\sigma}_{1x} + \hat{\sigma}_{1y} \hat{\sigma}_{1y} + \hat{\sigma}_{1z} \hat{\sigma}_{1z})\end{aligned}$$

$$\hat{\sigma}_{1x} \hat{\sigma}_{1x} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = \hat{I}$$

$$\hat{\sigma}_{1y} \hat{\sigma}_{1y} = \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = \hat{I}$$

$$\hat{\sigma}_{1z} \hat{\sigma}_{1z} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = \hat{I}$$

$$\hat{S}_1^2 = \frac{\hbar^2}{4} \hat{\sigma}_1^2 = \frac{3}{4} \hbar^2 \hat{I}$$

同理 $\hat{S}_2^2 = \frac{\hbar^2}{4} \hat{\sigma}_2^2 = \frac{3}{4} \hbar^2 \hat{I}$

第3项 $2 \hat{S}_{1x} \hat{S}_{2x}$

第4项 $2 \hat{S}_{1y} \hat{S}_{2y}$

第5项 $2 \hat{S}_{1z} \hat{S}_{2z}$

各项作用于 Pauli 猜测的本征矢 (以 $\frac{1}{\sqrt{2}}(|\uparrow\downarrow\rangle + |\downarrow\uparrow\rangle)$ 为例)

第1项 $\hat{S}_1^2 (\frac{1}{\sqrt{2}}|\uparrow\downarrow\rangle + \frac{1}{\sqrt{2}}|\downarrow\uparrow\rangle) = \frac{3}{4}\hbar^2 \cdot \frac{1}{\sqrt{2}}(|\uparrow\downarrow\rangle + |\downarrow\uparrow\rangle)$

第2项 $\hat{S}_2^2 (\frac{1}{\sqrt{2}}|\uparrow\downarrow\rangle + \frac{1}{\sqrt{2}}|\downarrow\uparrow\rangle) = \frac{3}{4}\hbar^2 \cdot \frac{1}{\sqrt{2}}(|\uparrow\downarrow\rangle + |\downarrow\uparrow\rangle)$

第3项 $2 \hat{S}_{1x} \hat{S}_{2x} \frac{1}{\sqrt{2}}(|\uparrow\downarrow\rangle + |\downarrow\uparrow\rangle)$

$$= 2 \left(\frac{\hbar}{2}\right)^2 \frac{1}{\sqrt{2}} (|\downarrow_1\uparrow_2\rangle + |\uparrow_1\downarrow_2\rangle) = 2 \left(\frac{\hbar}{2}\right)^2 \frac{1}{\sqrt{2}} (|\uparrow\downarrow\rangle + |\downarrow\uparrow\rangle)$$

第4项 $2 \hat{S}_{1y} \hat{S}_{2y} \frac{1}{\sqrt{2}} (|\uparrow\downarrow\rangle + |\downarrow\uparrow\rangle)$

$$= 2 \left(\frac{\hbar}{2}\right)^2 \frac{1}{\sqrt{2}} (i(-i)|\downarrow_1\uparrow_2\rangle + (-i)i|\uparrow_1\downarrow_2\rangle)$$

$$= 2 \left(\frac{\hbar}{2}\right)^2 \frac{1}{\sqrt{2}} (|\uparrow\downarrow\rangle + |\downarrow\uparrow\rangle)$$

$$\begin{aligned}
 \text{第5项} \quad & 2 \hat{S}_{1z} \hat{S}_{2z} \frac{1}{\sqrt{2}} (|\uparrow\downarrow\rangle + |\downarrow\uparrow\rangle) \\
 &= 2\left(\frac{\hbar}{2}\right)^2 \frac{1}{\sqrt{2}} (-|\uparrow\downarrow\rangle - |\downarrow\uparrow\rangle) \\
 &= -2\left(\frac{\hbar}{2}\right)^2 \frac{1}{\sqrt{2}} (|\uparrow\downarrow\rangle + |\downarrow\uparrow\rangle)
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 \text{因此} \quad & \hat{S}^2 \frac{1}{\sqrt{2}} (|\uparrow\downarrow\rangle + |\downarrow\uparrow\rangle) \\
 &= \frac{3}{4}\hbar^2 \frac{1}{\sqrt{2}} (|\uparrow\downarrow\rangle + |\downarrow\uparrow\rangle) \\
 &+ \frac{3}{4}\hbar^2 \frac{1}{\sqrt{2}} (|\uparrow\downarrow\rangle + |\downarrow\uparrow\rangle) \\
 &+ \frac{1}{2}\hbar^2 \frac{1}{\sqrt{2}} (|\uparrow\downarrow\rangle + |\downarrow\uparrow\rangle) \\
 &+ \frac{1}{2}\hbar^2 \frac{1}{\sqrt{2}} (|\uparrow\downarrow\rangle + |\downarrow\uparrow\rangle) \\
 &- \frac{1}{2}\hbar^2 \frac{1}{\sqrt{2}} (|\uparrow\downarrow\rangle + |\downarrow\uparrow\rangle) \\
 &= 2\hbar^2 \frac{1}{\sqrt{2}} (|\uparrow\downarrow\rangle + |\downarrow\uparrow\rangle)
 \end{aligned}$$

$$\text{同理论证: } \hat{S}^2 |\uparrow\uparrow\rangle = 2\hbar^2 |\uparrow\uparrow\rangle$$

$$\hat{S}^2 |\downarrow\downarrow\rangle = 2\hbar^2 |\downarrow\downarrow\rangle$$

$$\hat{S}^2 \frac{1}{\sqrt{2}} (|\uparrow\downarrow\rangle - |\downarrow\uparrow\rangle) = 0 \cdot \frac{1}{\sqrt{2}} (|\uparrow\downarrow\rangle - |\downarrow\uparrow\rangle)$$

同时 Pauli 猜测这4个本征矢也为总自旋角动量z分量的本征函数

$$\hat{S}_z \psi = m \psi \quad (\hat{S}_z = \hat{S}_{1z} + \hat{S}_{2z})$$

$$\text{可验证: } \hat{S}_z |\uparrow\uparrow\rangle = \hbar |\uparrow\uparrow\rangle$$

$$\hat{S}_z |\downarrow\downarrow\rangle = -\hbar |\downarrow\downarrow\rangle$$

$$\hat{S}_z \frac{1}{\sqrt{2}} (|\uparrow\downarrow\rangle + |\downarrow\uparrow\rangle) = 0 \cdot \frac{1}{\sqrt{2}} (|\uparrow\downarrow\rangle + |\downarrow\uparrow\rangle)$$

$$\hat{S}_z \frac{1}{\sqrt{2}} (|\uparrow\downarrow\rangle - |\downarrow\uparrow\rangle) = 0 \cdot \frac{1}{\sqrt{2}} (|\uparrow\downarrow\rangle - |\downarrow\uparrow\rangle)$$

小结

① 基本表象

$$|\uparrow\uparrow\rangle$$

$$|\uparrow\downarrow\rangle$$

$$|\downarrow\uparrow\rangle$$

$$|\downarrow\downarrow\rangle$$

② 4个运算规则

每个分量

每个分量作用在基矢

每个自旋只在自身空间

2个自旋自积

③ 总自旋角动量

$$\hat{S}^2 \psi = \lambda \psi$$

总自旋角动量z分量

$$\hat{S}_z \psi = m \psi$$

4个本征函数

\hat{S}^2 的本征值

\hat{S}_z 的本征值

$$|\uparrow\uparrow\rangle$$

$$2\hbar^2$$

$$\hbar$$

$$\frac{1}{\sqrt{2}}(|\uparrow\downarrow\rangle + |\downarrow\uparrow\rangle)$$

$$2\hbar^2$$

$$0\hbar$$

$$|\downarrow\downarrow\rangle$$

$$2\hbar^2$$

$$-\hbar$$

$$\frac{1}{\sqrt{2}}(|\uparrow\downarrow\rangle - |\downarrow\uparrow\rangle)$$

$$0\hbar^2$$

$$0\hbar$$

法 2

① 基本表象

$$|\uparrow\uparrow\rangle$$

$$|\uparrow\downarrow\rangle$$

$$|\downarrow\uparrow\rangle$$

$$|\downarrow\downarrow\rangle$$

4个基矢

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

② \hat{S}^2 \hat{S}_z 都是 4 维空间中的 4 维方阵

③ $\hat{S}^2 \psi = \lambda \psi$ 本征方程

$$\hat{S}_z \psi = m \psi \quad \text{本征方程}$$

都是 4×4 矩阵的本征方程

4个本征矢

$$|\uparrow\uparrow\rangle \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \quad \frac{1}{\sqrt{2}}(|\uparrow\downarrow\rangle + |\downarrow\uparrow\rangle) \quad \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$|\downarrow\downarrow\rangle \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \quad \frac{1}{\sqrt{2}}(|\uparrow\downarrow\rangle - |\downarrow\uparrow\rangle) \quad \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

§ 6.4 量子计算

(1) 量子比特

$|0\rangle$

$|1\rangle$

Dirac 符号

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

矩阵力学

$$|\psi\rangle = c_1 |0\rangle + c_2 |1\rangle$$

(2) 门操作

$$\sigma_x = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$$

NOT 门操作

$$\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

单比特门操作

$$\alpha|0\rangle + \beta|1\rangle \rightarrow \boxed{X} \rightarrow \alpha|1\rangle + \beta|0\rangle$$

$$\alpha|0\rangle + \beta|1\rangle \rightarrow \boxed{} \rightarrow \alpha|0\rangle - \beta|1\rangle$$

$$\alpha|0\rangle + \beta|1\rangle \rightarrow \boxed{} \rightarrow \alpha \frac{|0\rangle + |1\rangle}{\sqrt{2}} + \beta \frac{|0\rangle - |1\rangle}{\sqrt{2}}$$

双比特门操作

单位矩阵

$$\text{CNOT} \begin{pmatrix} \overbrace{\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}}^{\text{单位矩阵}} & \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \\ \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} & \underbrace{\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}}_{\text{NOT门}} \end{pmatrix}$$

当第1个量子比特为 $|0\rangle$ 时, 第2个量子比特执行单位门操作

当第1个量子比特为 $|1\rangle$ 时, 第2个量子比特执行NOT门操作

输入	操作	输出
$\begin{pmatrix} \\ \\ \\ \end{pmatrix}_N$	$\begin{pmatrix} \\ \\ \\ \end{pmatrix}_{N \times N}$	$= \begin{pmatrix} \\ \\ \\ \end{pmatrix}_N$

多比特门操作一定可以分解为 单比特门操作和双比特 CNOT门操作

$(N \times N)$

(2×2)

(4×4)

(3) 硬件指标

相干时间	寿命只有 ms 量级
保真度	达到理想目标态几率 (最好 99%)
电路集成度	几十个

(4) 程序设计语言

(5) 量子算法

量子物理小结

德布罗意公式

$$E = h\nu \quad p = \frac{h}{\lambda}$$

波动力学

$$i\hbar \frac{\partial \psi}{\partial t} = \hat{H} \psi$$

- 1. 写下薛定谔方程
- 2. 变换
- 3. 得到目标函数

无限深方势阱

定态薛定谔方程

$$\hat{H} \phi = E \phi$$

$$\phi_n = \sqrt{\frac{2}{a}} \sin\left(\frac{n\pi x}{a}\right)$$

- 1. 分区域写下定态薛定谔方程
 - 2. 通解
 - 3. 边界定系数
- $$\psi = \sum_n C_n \phi_n$$

势垒隧穿

$$\hat{H} \phi = E \phi$$

- 1. 分区域
- 2. 通解 (入射、反射、透射)
- 3. 边界 $\rightarrow \psi \rightarrow R, T$

谐振子

$$\hat{H} \phi = E \phi$$

$$\phi_n$$

$$E_n = (n + \frac{1}{2}) \hbar \omega$$

- 1. 分区域
- 2. 通解
- 3. 边界

角动量分量

$$\hat{L}_z \phi = \lambda \phi$$

$$\lambda_n = m \hbar$$

$$\phi_n = e^{im\varphi}$$

- 1. 写下本征方程
- 2. 通解
- 3. 边界 (周期性)

角动量平方

$$\hat{L}^2 Y = E Y$$

$$E_n = l(l+1) \hbar^2$$

$$Y_{lm} = Y_{lm}(\theta, \varphi)$$

- 1. 写下本征方程
- 2. 通解 (分离变量)
- 3. 边界 (周期性)

氢原子

$$\hat{H}\psi = E\psi$$

$$E_n$$

$$\psi_{nlm}$$

- 1. 写下本征方程
- 2. 通解 (分离变量)
- 3. 边界 (周期)

矩阵力学

$$\text{波函数 } \psi = ()$$

$$\text{力学量算符 } \hat{F} = ()$$

自旋体系

$$\vec{S}\phi = \lambda\phi$$

- 1. 写下本征方程
- 2. 本征矢
- 3. 特征值 λ

自旋动力学

$$i\hbar \frac{\partial \psi}{\partial t} = \hat{H}\psi$$

- 1. 写下薛方程
- 2. 通解
- 3. 初态 \rightarrow 振荡

两自旋体系

$$\vec{S} = \vec{S}_1 + \vec{S}_2$$

$$\hat{S}_z$$

本征函数 4个