

## 1-6 不確定性關係

23

(a) 粒子的位置の測定

↓ 期待値の観測量

$$\left\{ \begin{array}{l} \langle x \rangle \equiv \int_{-\infty}^{\infty} \psi^*(x) x \psi(x) dx = \int_{-\infty}^{\infty} |\psi(x)|^2 x dx \\ \langle x^2 \rangle \equiv \int_{-\infty}^{\infty} |\psi(x)|^2 x^2 dx \end{array} \right.$$

● 簡単のため  $\psi(x)$  は偶関数と仮定する

i.e

$$\psi(x) = \psi(-x)$$

このとき  $\langle x \rangle = 0$ 

$$\begin{aligned} (\text{証明}) \quad \langle x \rangle &= \int_{-\infty}^{\infty} |\psi(x)|^2 x dx = \int_{-\infty}^{\infty} |\psi(-x)|^2 (-x) dx \\ &= - \int_{-\infty}^{\infty} |\psi(x)|^2 x dx = -\langle x \rangle \end{aligned}$$

$$\therefore \langle x \rangle = 0$$

(b) 運動量の理定 ( $\hat{p} = -i\hbar \frac{\partial}{\partial x}$ )

$$\left\{ \begin{array}{l} \langle \hat{p} \rangle \equiv \int_{-\infty}^{\infty} \psi^*(x) \left(-i\hbar \frac{\partial}{\partial x}\right) \psi(x) dx \\ \langle \hat{p}^2 \rangle \equiv \int_{-\infty}^{\infty} \psi^*(x) \left(-\hbar^2 \frac{\partial^2}{\partial x^2}\right) \psi(x) dx \end{array} \right.$$

$$\underline{\langle \hat{p} \rangle = 0} \quad \text{7-1あり}$$

【不確定性関係式】

$$\sqrt{\langle x^2 \rangle \cdot \langle \hat{p}^2 \rangle} \geq \frac{\hbar}{2}$$

0-1あり

一般的には

$$\left\{ \begin{array}{l} \Delta x \equiv \sqrt{\langle x^2 \rangle - \langle x \rangle^2} \\ \Delta p \equiv \sqrt{\langle \hat{p}^2 \rangle - \langle \hat{p} \rangle^2} \end{array} \right. \quad \text{ありあり}$$

$$\boxed{\Delta x \cdot \Delta p \geq \frac{\hbar}{2}} \quad \leftarrow \text{不確定性関係式}$$

$\Delta x$  (의 2차 12항을 1711)

$$\begin{aligned}(\Delta x)^2 &= \langle (x - \langle x \rangle)^2 \rangle \\ &= \langle x^2 - 2x\langle x \rangle + \langle x \rangle^2 \rangle \\ &= \langle x^2 \rangle - 2\langle x \rangle^2 + \langle x \rangle^2 \\ &= \langle x^2 \rangle - \langle x \rangle^2 \quad //\end{aligned}$$

• 不確定性關係式 (의

$$[x, p] = i\hbar \quad \text{의 2차 항을}$$

常 12 항을 1711

以下의 證明 1711

$$\langle x \rangle = 0$$

$$\langle p \rangle = 0 \quad \text{의 2차 항을 1711}$$

## [不確定性関係式の証明]

26

量子力学の式は  $[x, \hat{p}] = i\hbar$ 

$$\therefore \underline{x\hat{p} - \hat{p}x = i\hbar}$$

$$\text{B) } \left| \hat{p}t + ix \right|^2 \geq 0 \quad \text{である。}$$

 $\geq 0$  である  $t$  は任意の実数。

上式を変形すると

$$(\hat{p}t + ix)^* (\hat{p}t + ix) \geq 0$$

$$(\hat{p}t - ix) (\hat{p}t + ix) \geq 0$$

$$\left( \begin{array}{l} \text{任意 } \hat{p}, x \text{ は } \hat{p}^\dagger = \hat{p}, x^\dagger = x \\ \hat{p}^\dagger = \hat{p}, x^\dagger = x \end{array} \right)$$

$$\text{A), } \hat{p}^2 t^2 + i[\hat{p}, x]t + x^2 \geq 0$$

$$\therefore \boxed{\hat{p}^2 t^2 + \hbar t + x^2 \geq 0}$$

 $\geq 0$  である  $\psi(x)$  は任意の時刻  $t$  において成り立つ

$$\boxed{\langle \hat{p}^2 \rangle t^2 + \hbar t + \langle x^2 \rangle \geq 0}$$

 $\geq 0$  の式は任意の  $t$  (実数) に対して成り立つ

$$\langle \hat{p}^2 \rangle t^2 + ht + \langle x^2 \rangle \geq 0 \quad \text{これは二次関数 } t \text{ に対する}$$

判別式'0'の条件  
 $\swarrow$   
 判別式'0'の条件

$$D = h^2 - 4 \langle \hat{p}^2 \rangle \langle x^2 \rangle \leq 0$$

$$\therefore \boxed{\sqrt{\langle x^2 \rangle \langle \hat{p}^2 \rangle} \geq \frac{h}{2}}$$

よ、この証明は完成

(注) これは基本的には Schwarz の不等式と同じ:

$$|a| \cdot |b| \geq |(a \cdot b)|$$

$$\text{(証明)} \quad (at + b)^2 \geq 0 \quad (t \text{ は実数})$$

$$\therefore t^2 a^2 + 2(a \cdot b)t + b^2 \geq 0$$

任意の  $t$  に対して成り立つ  $\Rightarrow$  判別式'0'の条件

$$D = (a \cdot b)^2 - |a|^2 |b|^2 \leq 0$$

$$\therefore |a| \cdot |b| \geq |(a \cdot b)|$$