

1.12 第一章练习答案

练习 1.14 熟悉矩阵空间的内积计算

- (1) 可以验证 $I_{2 \times 2}$ 和 σ^i 的在转置共轭下不变, 所以他们的对偶矢量对应的矩阵就是 $I_{2 \times 2}$ 和 σ^i 。
 (2) 由对偶矢量的定义, A 的对偶矢量是 $A^\dagger = a_0^* I_{2 \times 2}^\dagger + \sum_i a_i^* \sigma^{i\dagger} = a_0^* I_{2 \times 2} + \sum_i a_i^* \sigma^i$
 (3) 利用矩阵的矩阵表示,

$$\frac{1}{2} \text{Tr}[AB^\dagger] = \frac{1}{2} (AB^\dagger)_{ii} = \frac{1}{2} A_{ij} (B^\dagger)_{ji} = \frac{1}{2} A_{ij} B_{ij}^*.$$

条件 1:

$$\frac{1}{2} \text{Tr}[BA^\dagger] = \frac{1}{2} B_{ij} A_{ij}^* = \left(\frac{1}{2} A_{ij} B_{ij}^* \right)^* = \left(\frac{1}{2} \text{Tr}[AB^\dagger] \right)^*.$$

条件 2:

$$\frac{1}{2} \text{Tr}[AA^\dagger] = \frac{1}{2} A_{ij} A_{ij}^* = \frac{1}{2} |A_{ij}|^2 \geq 0.$$

条件 3: $\forall A, B \in V, C \in V^*, \forall a, b, c \in \mathbb{C}$, 有

$$\frac{1}{2} \text{Tr}[(a * A + b * B)C^\dagger] = \frac{a}{2} \text{Tr}[AC^\dagger] + \frac{b}{2} \text{Tr}[BC^\dagger].$$

所以该定义满足内积的要求。

- (4) 练习 1.9 中已经证明了这四个矩阵构成 2×2 复矩阵空间的一组基, 这里只需证明正交归一性即可。可以硬算, 也可以用 Pauli 矩阵的一个重要的关系式,

$$\sigma^i \sigma^j + \sigma^j \sigma^i = 2\delta^{ij} I_{2 \times 2}.$$

再利用矩阵求迹的性质,

$$\frac{1}{2} \text{Tr}[\sigma^i \sigma^j] = \frac{1}{4} \text{Tr}[\sigma^i \sigma^j + \sigma^j \sigma^i] = \frac{1}{2} \text{Tr}[I_{2 \times 2}] = 1.$$

- (5) 因为 $I_{2 \times 2}$ 和 σ^i 构成正交归一基, 所以 A 可以在这组基下展开

$$A = a_0 I_{2 \times 2} + a_i \sigma^i.$$

利用内积的定义, 有,

$$\begin{aligned} a_0 &= \frac{1}{2} \text{Tr}[I_{2 \times 2}^\dagger A] = \frac{5}{2} - 2i, \\ a_1 &= \frac{1}{2} \text{Tr}[\sigma^{1\dagger} A] = \frac{3}{2} + i, \\ a_2 &= \frac{1}{2} \text{Tr}[\sigma^{2\dagger} A] = 2 - \frac{i}{2}, \\ a_3 &= \frac{1}{2} \text{Tr}[\sigma^{3\dagger} A] = -\frac{3}{2} + 3i. \end{aligned}$$

练习 1.15 熟悉函数空间的内积计算

- (1) 按照内积定义中的三个条件证明即可。
 (2) 由球谐函数的性质

$$\int_0^\pi \theta \int_0^{2\pi} d\varphi \sin \theta Y_{lm}^*(\theta, \varphi) Y_{l'm'}(\theta, \varphi) = \delta_{ll'} \delta_{mm'},$$

设 $f(\theta, \varphi) = \sum_{lm} a_{lm} Y_{lm}(\theta, \varphi)$ 和 $g(\theta, \varphi) = \sum_{l'm'} b_{l'm'} Y_{l'm'}(\theta, \varphi)$, 由内积定义可得

$$\begin{aligned} \langle f|g \rangle &= \int_0^\pi d\theta \int_0^{2\pi} d\varphi f^*(\theta, \varphi) g(\theta, \varphi) \sin \theta \\ &= \sum_{lm'l'm'} a_{lm}^* b_{l'm'} \int_0^\pi \theta \int_0^{2\pi} d\varphi \sin \theta Y_{lm}^*(\theta, \varphi) Y_{l'm'}(\theta, \varphi) \\ &= \sum_{lm'l'm'} a_{lm}^* b_{l'm'} \delta_{ll'} \delta_{mm'} \\ &= \sum_{lm} a_{lm}^* b_{lm} \end{aligned}$$

练习 1.16 熟悉 Dirac 符号 bra 和 ket 的使用

取 $|1'\rangle = |v_1\rangle$, 依次取

$$|i'\rangle = |v_i\rangle - \sum_{j=1}^{i-1} \frac{\langle j'|v_i\rangle}{\langle j'|j'\rangle} |j'\rangle, \quad \forall j = 2 \dots n.$$

最后对所有的态做归一化即可,

$$|i\rangle = \frac{1}{\sqrt{\langle i'|i'\rangle}} |i'\rangle, \quad \forall i = 1 \dots n.$$

练习 1.17 熟悉单位算符的用法

$$\langle v| = \langle v| \left(\sum_{i=1}^n |i\rangle \langle i| \right) = \sum_{i=1}^n \langle v|i\rangle \langle i| = \sum_{i=1}^n v_i^* \langle i|$$

练习 1.18、1.19 熟悉 Dirac 符号 bra 和 ket 的使用

见教材 1.4 节。

练习 1.20 熟悉线性子空间的定义

(1) 是, (2) 是, (3) 否。

练习 1.21 熟悉线性子空间的定义

是

练习 1.22 熟悉线性子空间的定义

计 $V' = \{|u\rangle = \sum_{i=1}^3 a_i \sigma^i | \forall a_i \in \mathbb{C}, \forall |u\rangle, |v\rangle \in V',$ 则有 $|u\rangle = \sum_{i=1}^3 u_i \sigma^i$ 和 $|v\rangle = \sum_{i=1}^3 v_i \sigma^i$, 因此

$$a|u\rangle + b|v\rangle = \sum_{i=1}^3 (au_i + bv_i) \sigma^i$$

仍为 V' 中的元素, 封闭性成立。所以 V' 是 V 的三维线性子空间。

练习 1.23 熟悉直和空间的定义

$$V_z \oplus V_x = V_{xz}, V_z \oplus V_{xy} = V, V_z \oplus V_{xz} = V_{xz}.$$

练习 1.26 熟悉直积空间的定义

(1) 先取 V_1 上的基为 $\{\sin(kx)|k > 0 \in \mathbb{R}\}$ 和 V_2 上的基为 $\{\cos(kx)|k > 0 \in \mathbb{R}\}$. 下面判断正交性和归一性,

$$\int_{-\pi}^{\pi} dx \sin(kx) \sin(k'x) = \frac{1}{2} \int_{-\pi}^{\pi} dx [\cos((k-k')x) - \cos((k+k')x)] = \pi \delta(k-k')$$

$$\int_{-\pi}^{\pi} dx \cos(kx) \cos(k'x) = \frac{1}{2} \int_{-\pi}^{\pi} dx [\cos((k-k')x) + \cos((k+k')x)] = \pi \delta(k-k')$$

可见两个基都满足正交性, 但不满足归一性. 由上面计算, 可取正交归一基,

$$V_1 : \left\{ \frac{1}{\sqrt{\pi}} \sin(kx) | k > 0 \in \mathbb{R} \right\},$$

$$V_2 : \left\{ \frac{1}{\sqrt{\pi}} \cos(kx) | k > 0 \in \mathbb{R} \right\}.$$

(2) 由定义, $V_1 \otimes V_2$ 中元素是 $\{\sin(kx) \cos(k'y) | k > 0, k' > 0 \in \mathbb{R}\}$ 的线性组合, 可以记为所有的双变量函数

$$\{f(x, y) | f(-x, y) = -f(x, y), f(x, -y) = f(x, y), x, y \in (-\pi, \pi)\}.$$

练习 1.27 熟悉线性算符的定义

$\forall |u\rangle \in V$, 设 $|u'\rangle = \widehat{\Omega}|u\rangle$, 则

$$(a\langle w| + b\langle z|)\widehat{\Omega}|u\rangle = (a\langle w| + b\langle z|)|u'\rangle = a\langle w|u'\rangle + b\langle z|u'\rangle = a\langle w|\widehat{\Omega}|u\rangle + b\langle z|\widehat{\Omega}|u\rangle.$$

因为 $|u\rangle$ 是任选的, 所以有

$$(a\langle w| + b\langle z|)\widehat{\Omega} = a(\langle w|\widehat{\Omega}) + b(\langle z|\widehat{\Omega}).$$

练习 1.28 理解算符的矩阵表示依赖所选的空间和基矢量

(1)

$$\widehat{\Omega} = \begin{pmatrix} \cos \frac{\pi}{3} & -\sin \frac{\pi}{3} & 0 \\ \sin \frac{\pi}{3} & \cos \frac{\pi}{3} & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix},$$

(2)

$$\widehat{\Omega} = \begin{pmatrix} \cos \frac{\pi}{3} & -\sin \frac{\pi}{3} \\ \sin \frac{\pi}{3} & \cos \frac{\pi}{3} \end{pmatrix},$$

(3)

$$\widehat{\Omega} = e^{i\frac{\pi}{3}}$$

练习 1.29 理解算符乘积一般不能交换顺序, 熟悉算符对易的计算

绕 z 轴旋转 θ 角的矩阵为

$$R_z(\theta) = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta & 0 \\ \sin \theta & \cos \theta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

绕 x 轴旋转 θ 角的矩阵为

$$R_x(\theta) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \cos \theta & -\sin \theta \\ 0 & \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}$$

代入具体角度可得,

$$\hat{\Omega} = R_z(\pi/3) = \begin{pmatrix} 1/2 & -\sqrt{3}/2 & 0 \\ \sqrt{3}/2 & 1/2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad \hat{\Omega}' = R_z(\pi/6) = \begin{pmatrix} \sqrt{3}/2 & -1/2 & 0 \\ 1/2 & \sqrt{3}/2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix},$$

$$\hat{\Omega}'' = R_x(\pi/3) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1/2 & -\sqrt{3}/2 \\ 0 & \sqrt{3}/2 & 1/2 \end{pmatrix}$$

利用算符对易子和矩阵乘法定义, 可得

$$[\hat{\Omega}, \hat{\Omega}'] = 0_{3 \times 3},$$

$$[\hat{\Omega}, \hat{\Omega}''] = \begin{pmatrix} 0 & \sqrt{3}/4 & 3/4 \\ \sqrt{3}/4 & 0 & \sqrt{3}/4 \\ -3/4 & \sqrt{3}/4 & 0 \end{pmatrix}$$

$$[\hat{\Omega}', \hat{\Omega}'''] = \begin{pmatrix} 0 & 1/4 & \sqrt{3}/4 \\ -1/4 & 0 & \sqrt{3}/2 - 3/4 \\ -\sqrt{3}/4 & -\sqrt{3}/2 + 3/4 & 0 \end{pmatrix}.$$

练习 1.30 熟悉算符对易计算中的常用公式

(1)

$$lhs = [\hat{\Omega}, \hat{\Lambda}\hat{\Phi}] = \hat{\Omega}\hat{\Lambda}\hat{\Phi} - \hat{\Lambda}\hat{\Phi}\hat{\Omega},$$

$$rhs = \hat{\Lambda}(\hat{\Omega}\hat{\Phi} - \hat{\Phi}\hat{\Omega}) + (\hat{\Omega}\hat{\Lambda} - \hat{\Lambda}\hat{\Omega})\hat{\Phi} = \hat{\Omega}\hat{\Lambda}\hat{\Phi} - \hat{\Lambda}\hat{\Phi}\hat{\Omega}.$$

(2) $[\hat{\Omega}\hat{\Lambda}, \hat{\Phi}] = -[\hat{\Phi}, \hat{\Omega}\hat{\Lambda}]$, 再用第一问的结果.

练习 1.31 熟悉算符求逆计算中的常用公式

因为 $(\hat{\Omega}\hat{\Lambda})^{-1}(\hat{\Omega}\hat{\Lambda}) = (\hat{\Omega}\hat{\Lambda})(\hat{\Omega}\hat{\Lambda})^{-1} = \hat{I}$, $\hat{\Lambda}^{-1}\hat{\Omega}^{-1}(\hat{\Omega}\hat{\Lambda}) = (\hat{\Omega}\hat{\Lambda})\hat{\Lambda}^{-1}\hat{\Omega}^{-1} = \hat{I}$, 得证.

练习 1.32 熟悉算符矩阵表示的公式

取三维欧氏空间的基为 $|1\rangle = (1, 0, 0)^T$, $|2\rangle = (0, 1, 0)^T$, $|3\rangle = (0, 0, 1)^T$, 带入(1.2)式计算即可.

练习 1.34 熟悉算符乘积的矩阵表示

因为

$$\langle i|\hat{\Omega}\hat{\Lambda}|j\rangle = \langle i|\hat{\Omega}\left(\sum_{k=1}^n |k\rangle\langle k|\right)\hat{\Lambda}|j\rangle = \sum_{k=1}^n \langle i|\hat{\Omega}|k\rangle\langle k|\hat{\Lambda}|j\rangle.$$

可得算符乘积的矩阵表示为算符矩阵表示的乘积.

练习 1.35 熟悉算符对对偶空间的作用

取线性空间 V 的一组正交归一基 $\{|i\rangle|i=1 \dots n\}$. $\forall |u\rangle \in V$, 设 $|u'\rangle = \hat{\Omega}|u\rangle$. 则 $|u'\rangle$ 的分量为

$$\langle j|u'\rangle = \sum_i \langle j|\hat{\Omega}|i\rangle\langle i|u\rangle.$$

左右两边做复共轭, 可得,

$$\langle u'|j\rangle = (\langle j|u'\rangle)^* = \sum_i (\langle j|\hat{\Omega}|i\rangle)^*(\langle i|u\rangle)^* = \sum_i (\langle j|\hat{\Omega}|i\rangle)^*\langle u|i\rangle.$$

另一方面, 有

$$\langle u'|j\rangle = \sum_i \langle u|i\rangle \langle i|\hat{\Lambda}|j\rangle.$$

比较上面两式, 可得

$$\langle i|\Lambda|j\rangle = (\langle j|\hat{\Omega}|i\rangle)^*.$$

即 $\hat{\Lambda}$ 的矩阵表示是 $\hat{\Omega}$ 矩阵表示的转置共轭, 记为 $\hat{\Lambda} = \hat{\Omega}^\dagger$.

练习 1.36 熟悉算符的运算

- (1) 取线性空间的一组正交归一基, 证明两个算符的矩阵表示相同。
- (2) 在 $\hat{\Omega}$ 左右两侧各插入一个单位算符, 然后利用 $\hat{\Omega}^\dagger$ 和 $\hat{\Omega}$ 的矩阵表示之间的关系。

练习 1.37 熟悉算符的运算

可通过矩阵表示证明 $(\hat{\Omega}\hat{\Lambda})^\dagger = \hat{\Lambda}^\dagger\hat{\Omega}^\dagger$.

练习 1.38 熟悉酉算符的性质

- (1) 若 $\hat{\Omega}$ 和 $\hat{\Lambda}$ 为酉算符, 则

$$(\hat{\Omega}\hat{\Lambda})^\dagger(\hat{\Omega}\hat{\Lambda}) = \hat{\Lambda}^\dagger\hat{\Omega}^\dagger(\hat{\Omega}\hat{\Lambda}) = \hat{I}.$$

- (2) 若 $\hat{\Omega}$ 为酉算符, $\forall |u\rangle, |v\rangle \in V$, 其在酉算符作用下映射到 $|u'\rangle = \hat{\Omega}|u\rangle, |v'\rangle = \hat{\Omega}|v\rangle$, 则

$$\langle u'|v'\rangle = \langle u|\hat{\Omega}^\dagger\hat{\Omega}|v\rangle = \langle u|v\rangle.$$

练习 1.39 熟悉本征方程

$\hat{\Omega}(a|u\rangle) = a\hat{\Omega}|u\rangle = a\omega|u\rangle = \omega(a|u\rangle)$, 所以 $a|u\rangle$ 仍为本征矢量且本征值仍为 ω .

练习 1.40 熟悉本征方程的解法

由本征值方程

$$\begin{vmatrix} 1-\lambda & 0 & 0 \\ 0 & -\lambda & -1 \\ 0 & 1 & -\lambda \end{vmatrix} = 0$$

可得 $\lambda_1 = 1, \lambda_2 = i, \lambda_3 = -i$. 带入方程即可得三个本征矢量

$$v_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad v_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -i \end{pmatrix}, \quad v_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ i \end{pmatrix}.$$

练习 1.41 熟悉厄米算符的性质

- (1) 设 $|u\rangle$ 为厄米算符 $\hat{\Omega}$ 的本征态, 对应的本征值为 ω , 即 $\hat{\Omega}|u\rangle = \omega|u\rangle$. 则有

$$\langle u|\hat{\Omega}|u\rangle = \omega\langle u|u\rangle.$$

另一方面, 有

$$\left(\langle u|\hat{\Omega}|u\rangle\right)^* = \langle u|\hat{\Omega}^\dagger|u\rangle = \langle u|\hat{\Omega}|u\rangle,$$

其中最后一步利用了 $\hat{\Omega}$ 是厄米算符的性质. 结合这两个式子, 可得 $\omega^*|u|^2 = \omega|u|^2 \Rightarrow \omega^* = \omega$.

(2) 设 $\hat{\Omega}$ 为厄米算符, $|\omega_1\rangle$ 和 $|\omega_2\rangle$ 是 $\hat{\Omega}$ 的两个本征态, 本征值分别为 ω_1 和 ω_2 且 $\omega_1 \neq \omega_2$, 可得

$$\langle \omega_1 | \hat{\Omega} | \omega_2 \rangle = \langle \omega_1 | \omega_2 \rangle \omega_2 = \omega_2 \langle \omega_1 | \omega_2 \rangle.$$

另一方面,

$$\left(\langle \omega_1 | \hat{\Omega} | \omega_2 \rangle \right)^* = \langle \omega_2 | \hat{\Omega}^\dagger | \omega_1 \rangle = \langle \omega_2 | \hat{\Omega} | \omega_1 \rangle = \omega_1 \langle \omega_2 | \omega_1 \rangle.$$

结合上面两式, 并由 (1) 可知 ω_1 和 ω_2 是实数, 可得

$$(\omega_2 - \omega_1) \langle \omega_1 | \omega_2 \rangle = 0,$$

因为 $\omega_1 \neq \omega_2$, 可知 $\langle \omega_2 | \omega_1 \rangle = 0$, 即厄米算符对应不同本征值的本征态正交。

练习 1.42 证明互相对易的厄米算符可以构造 Hilbert 空间的正交归一基
设厄米算符 $[\hat{\Omega}, \hat{\Lambda}] = 0$, $|\omega\rangle$ 为 $\hat{\Omega}$ 的任一本征态, 对应的本征值为 ω 。

由 $[\hat{\Omega}, \hat{\Lambda}] = 0$, 可以推出,

$$\begin{aligned} [\hat{\Omega}, \hat{\Lambda}] &= 0 \\ \Rightarrow [\hat{\Omega}, \hat{\Lambda}]|\omega\rangle &= (\hat{\Omega}\hat{\Lambda} - \hat{\Lambda}\hat{\Omega})|\omega\rangle = 0 \\ \Rightarrow \hat{\Omega}\hat{\Lambda}|\omega\rangle &= \omega\hat{\Lambda}|\omega\rangle. \end{aligned}$$

所以 $\hat{\Lambda}|\omega\rangle$ 也是 $\hat{\Omega}$ 的本征态, 本征值为 ω 。

下面讨论两种情况:

(1) 若 $\hat{\Omega}$ 的本征值为 ω 的本征态只有一个 (不简并), 则 $\hat{\Lambda}|\omega\rangle$ 必然与 $|\omega\rangle$ 平行, 即两者只相差一个因子, 设其为 λ ,

$$\hat{\Lambda}|\omega\rangle = \lambda|\omega\rangle,$$

这正说明 $|\omega\rangle$ 也是 $\hat{\Lambda}$ 的本征态, 对应的本征值为 λ 。

(2) 若算符 $\hat{\Omega}$ 本征值为 ω 的本征态多于 1 个, 即存在简并。将其中线性无关的本征态记为 $\{|\omega, i\rangle | i = 1 \dots n\}$ 。 n 也被称为本征值为 ω 的“简并度”。设 V_ω 为 $\{|\omega, i\rangle | i = 1 \dots n\}$ 及其线性组合构成的空间, 由定义可证 V_ω 为 V 的线性子空间 (证封闭性)。因此可以选择 $\hat{\Lambda}$ 在 V_ω 的本征基矢 $|\omega, \lambda_i\rangle$ 作为 V_ω 的基底, 其满足

$$\hat{\Omega}|\omega, \lambda_i\rangle = \omega|\omega, \lambda_i\rangle, \quad \hat{\Lambda}|\omega, \lambda_i\rangle = \lambda_i|\omega, \lambda_i\rangle.$$

因此在重新选择 V_ω 的基底后, 所有基矢量都是 $\hat{\Omega}$ 和 $\hat{\Lambda}$ 的共同本征态。

练习 1.43 熟悉算符函数的计算

利用矩阵乘法很容易证明

$$\hat{\Omega}^2 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}, \quad \hat{\Omega}^3 = \hat{\Omega}$$

所以 $\hat{\Omega}$ 的奇数次方都能等于 $\hat{\Omega}$, 偶数次方都等于 $\hat{\Omega}^2$. 算符函数用 Taylor 展开理解, 对 $e^{i\theta\hat{\Omega}}$ 进行泰勒展开, 有

$$\begin{aligned} e^{i\theta\hat{\Omega}} &= \sum_{n=0}^{+\infty} \frac{1}{n!} (i\theta)^n \hat{\Omega}^n \\ &= I_{3\times 3} + \sum_{n=\text{even}, n\geq 2} \frac{1}{n!} (i\theta)^n \hat{\Omega}^n + \sum_{n=\text{odd}} \frac{1}{n!} (i\theta)^n \hat{\Omega}^n \\ &= I_{3\times 3} + \hat{\Omega}^2 \sum_{n=\text{even}, n\geq 2} \frac{1}{n!} (i\theta)^n + \hat{\Omega} \sum_{n=\text{odd}} \frac{1}{n!} (i\theta)^n \\ &= I_{3\times 3} + \hat{\Omega}^2 \sum_{j=1}^{+\infty} \frac{(-1)^j}{(2j)!} (\theta)^{2j} + i\hat{\Omega} \sum_{k=0}^{+\infty} \frac{(-1)^k}{(2k+1)!} (\theta)^{2k+1} \\ &= I_{3\times 3} + \hat{\Omega}^2 (\cos \theta - 1) + i\hat{\Omega} \sin \theta \\ &= \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta & 0 \\ \sin \theta & \cos \theta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}. \end{aligned}$$

在第四行, 我们定义了 $j = n/2$ 和 $k = (n-1)/2$. 从最后的结果可知, $e^{i\theta\hat{\Omega}}$ 对应绕 z 轴旋转 θ 角的操作。

练习 1.44 熟悉算符函数的运算

$$\begin{aligned} \frac{d}{ds} e^{is\hat{\Omega}} &= \frac{d}{ds} \sum_{n=0}^{+\infty} \frac{1}{n!} (is)^n \hat{\Omega}^n \\ &= \sum_{n=1}^{+\infty} \frac{1}{n!} (i)^n n s^{n-1} \hat{\Omega}^n \\ &= i\hat{\Omega} \sum_{n=1}^{+\infty} \frac{1}{(n-1)!} (i)^{n-1} s^{n-1} \hat{\Omega}^{n-1} \\ &= i\hat{\Omega} \sum_{k=0}^{+\infty} \frac{1}{k!} (i)^k s^k \hat{\Omega}^k \\ &= i\hat{\Omega} e^{is\hat{\Omega}} \end{aligned}$$

在第二行的求导中, 注意 Taylor 展开第一项是常数, 对 s 的求导为 0, 所以求和下限变成 $n=1$. 在第四行中我们定义 $k = n-1$. 可见单算符的函数求导和普通函数求导相同。

练习 1.45 熟悉算符函数的运算

一般算符函数的微分方程是很难求解的, 本质困难在于算符不对易。对于单算符的情况比较简单, 可以先将算符当成一个普通的数, 求解之后再证明解的正确性。

如果把 $\hat{\Omega}$ 当成一个数, 则有,

$$d\left(\frac{1}{f(s)}\right) = -\hat{\Omega} ds \Rightarrow f(s) = \frac{1}{c(\hat{\Omega}) - \hat{\Omega}s},$$

其中 c 为 $\hat{\Omega}$ 的函数。由于算符函数的特殊性质, 我们还需要用练习 1.44 的方法判断一下该结果的正确性。

练习 1.46 熟悉算符函数的运算

(1) 若算符 \hat{H} 不含时间, 可以把算符 \hat{H} 当成普通的数字, 可以猜出一个解

$$\mathcal{U}(t) = e^{-\frac{i}{\hbar} \hat{H}(t-t_0)}.$$

然后用练习 1.44 的方法判断一下该结果的正确性。

(2) (3) 若算符 \hat{H} 是时间 t 的函数, 可以写出一个形式解,

$$\mathcal{U}(t) = e^{-\frac{i}{\hbar} \int_{t_0}^t \hat{H}(t') dt'}$$

下面检验得到的结果,

$$\begin{aligned} i\hbar \frac{d}{dt} \mathcal{U} &= i\hbar \frac{d}{dt} \sum_{n=0}^{+\infty} \frac{1}{n!} \left(-\frac{i}{\hbar} \int_{t_0}^t \hat{H}(t') dt' \right)^n \\ &= i\hbar \sum_{n=1}^{+\infty} \frac{1}{n!} \sum_{i=1}^n \left(-\frac{i}{\hbar} \int_{t_0}^t \hat{H}(t') dt' \right)^{i-1} \left(-\frac{i}{\hbar} \hat{H}(t) \right) \left(-\frac{i}{\hbar} \int_{t_0}^t \hat{H}(t') dt' \right)^{n-i} \\ &= \sum_{n=1}^{+\infty} \frac{1}{n!} \sum_{i=1}^n \left(-\frac{i}{\hbar} \int_{t_0}^t \hat{H}(t') dt' \right)^{i-1} \hat{H}(t) \left(-\frac{i}{\hbar} \int_{t_0}^t \hat{H}(t') dt' \right)^{n-i} \end{aligned}$$

在第二行中, 对积分的 n 次方求导时用到了莱布尼茨法则。如果 $\hat{H}(t)$ 能和它左边的积分对易, 那么就可以把 \hat{H} 移到最左边, 右边的积分就可以重新整理成一个 e 指数, 和练习 1.44 的步骤相同。

下面考察 $\hat{H}(t)$ 和 $\int_{t_0}^t \hat{H}(t') dt'$ 是否对易。可以把积分看成无数个 $\hat{H}(t_0 + k\Delta t)\Delta t$ 求和, 其中 k 从 1 取到 $(t - t_0)/\Delta t$ 。所以只有当 $\hat{H}(t)$ 和所有其他时刻的 $\hat{H}(t')$ 对易时, 才能将上式中的 $\hat{H}(t)$ 移到最左边。因此我们猜出的表达式只适用于不同时刻的 $\hat{H}(t)$ 都相互对易的情况。

前面说如果微分方程中只有一个算符, 可以将算符当作普通的数字处理。这里的结果并不和前面说的矛盾, 当 $\hat{H}(t)$ 依赖于参数 t 时, 不同 t 时的 \hat{H} 是不同的算符, 所以这个微分方程本质上包含无穷多个算符。

(4) 现在我们检验一下 Dyson 给出的解, 重点关注计算过程中是否用到不同时刻 $\hat{H}(t)$ 的对易,

$$\begin{aligned} i\hbar \frac{d}{dt} \mathcal{U} &= i\hbar \left[\frac{-i}{\hbar} \int_{t_0}^t dt_1 \hat{H}(t_1) + \sum_{n=2}^{+\infty} \left(\frac{-i}{\hbar} \right)^n \int_{t_0}^t dt_1 \int_{t_0}^{t_1} dt_2 \cdots \int_{t_0}^{t_{n-1}} dt_n \hat{H}(t_1) \hat{H}(t_2) \cdots \hat{H}(t_n) \right] \\ &= \hat{H}(t) + \sum_{n=2}^{+\infty} \left(\frac{-i}{\hbar} \right)^{n-1} \int_{t_0}^t dt_2 \cdots \int_{t_0}^{t_{n-1}} dt_n \hat{H}(t) \hat{H}(t_2) \cdots \hat{H}(t_n) \\ &= \hat{H}(t) \left[\hat{I} + \sum_{n=2}^{+\infty} \left(\frac{-i}{\hbar} \right)^{n-1} \int_{t_0}^t dt_2 \cdots \int_{t_0}^{t_{n-1}} dt_n \hat{H}(t_2) \cdots \hat{H}(t_n) \right] \\ &= \hat{H}(t) \left[\hat{I} + \sum_{k=1}^{+\infty} \left(\frac{-i}{\hbar} \right)^k \int_{t_0}^t dt_1 \cdots \int_{t_0}^{t_{k-1}} dt_k \hat{H}(t_1) \cdots \hat{H}(t_k) \right] \\ &= \hat{H}(t) \mathcal{U} \end{aligned}$$

在第四行中, 我们重新命名哑变量 $t_2 \rightarrow t_1, t_3 \rightarrow t_2 \dots t_n \rightarrow t_{n-1}$, 并且设 $k = n - 1$ 。在上面的计算中, 我们没有交换任何算符的顺序, 所以 Dyson 的解是原微分方程的解。

\mathcal{U} 是量子力学中的时间演化算符, 在量子力学和量子场论中有重要的地位。

练习 1.47 熟悉算符函数的运算规则

因为 $\hat{\Omega}\hat{\Lambda} = \hat{\Lambda}\hat{\Omega}$, 所以有 $\hat{\Omega}^m \hat{\Lambda}^n = \hat{\Lambda}^n \hat{\Omega}^m$, 其中 m 和 n 是任意正整数。然后可以证明,

$$e^{\hat{\Omega}} e^{\hat{\Lambda}} = \left(\sum_{n=0}^{+\infty} \frac{1}{n!} \hat{\Omega}^n \right) \left(\sum_{m=0}^{+\infty} \frac{1}{m!} \hat{\Lambda}^m \right) = \left(\sum_{m=0}^{+\infty} \frac{1}{m!} \hat{\Lambda}^m \right) \left(\sum_{n=0}^{+\infty} \frac{1}{n!} \hat{\Omega}^n \right) = e^{\hat{\Lambda}} e^{\hat{\Omega}}$$

我们可以继续证明这个式子等于 $e^{\widehat{\Omega}+\widehat{\Lambda}}$,

$$\begin{aligned}
 e^{\widehat{\Omega}+\widehat{\Lambda}} &= \sum_{n=0}^{+\infty} \frac{1}{n!} (\widehat{\Omega} + \widehat{\Lambda})^n \\
 &= \sum_{n=0}^{+\infty} \frac{1}{n!} \sum_{m=0}^n \frac{n!}{m!(n-m)!} \widehat{\Omega}^m \widehat{\Lambda}^{n-m} \\
 &= \sum_{n=0}^{+\infty} \sum_{m=0}^n \frac{1}{m!} \frac{1}{(n-m)!} \widehat{\Omega}^m \widehat{\Lambda}^{n-m} \\
 &= \sum_{m=0}^{+\infty} \sum_{n=m}^{+\infty} \frac{1}{m!} \frac{1}{(n-m)!} \widehat{\Omega}^m \widehat{\Lambda}^{n-m} \\
 &= \sum_{m=0}^{+\infty} \sum_{k=0}^{+\infty} \frac{1}{m!} \frac{1}{k!} \widehat{\Omega}^m \widehat{\Lambda}^k \\
 &= \left(\sum_{m=0}^{+\infty} \frac{1}{m!} \widehat{\Omega}^m \right) \left(\sum_{k=0}^{+\infty} \frac{1}{k!} \widehat{\Lambda}^k \right) \\
 &= e^{\widehat{\Omega}} e^{\widehat{\Lambda}}.
 \end{aligned}$$

在第四行, 我们交换了求和的顺序 $\sum_{n=0}^{+\infty} \sum_{m=0}^n = \sum_{m=0}^{+\infty} \sum_{n=m}^{+\infty}$ 。在第五行, 我们定义 $k = n - m$ 。

练习 1.48 理解算符函数不能随便改变运算顺序

令 $f(x) = e^{x\widehat{\Omega}} e^{x\widehat{\Lambda}}$, 易见 $f(0) = 1$ 。对该函数求导,

$$\begin{aligned}
 \frac{df(x)}{dx} &= e^{x\widehat{\Omega}} \widehat{\Omega} e^{x\widehat{\Lambda}} + e^{x\widehat{\Omega}} \widehat{\Lambda} e^{x\widehat{\Lambda}} \\
 &= e^{x\widehat{\Omega}} e^{x\widehat{\Lambda}} \left[e^{-x\widehat{\Lambda}} \widehat{\Omega} e^{x\widehat{\Lambda}} + \widehat{\Lambda} \right]
 \end{aligned} \tag{1.5}$$

需要计算 $\widehat{\Omega} e^{x\widehat{\Lambda}}$, 先算 $\widehat{\Omega} \widehat{\Lambda}^n$,

$$\begin{aligned}
 \widehat{\Omega} \widehat{\Lambda} - \widehat{\Lambda} \widehat{\Omega} &= [\widehat{\Omega}, \widehat{\Lambda}], \\
 \widehat{\Omega} \widehat{\Lambda}^2 - \widehat{\Lambda}^2 \widehat{\Omega} &= [\widehat{\Omega}, \widehat{\Lambda}^2] = \widehat{\Lambda} [\widehat{\Omega}, \widehat{\Lambda}] + [\widehat{\Omega}, \widehat{\Lambda}] \widehat{\Lambda} = \widehat{\Lambda} \widehat{\Gamma} + \widehat{\Gamma} \widehat{\Lambda} = 2\widehat{\Lambda} \widehat{\Gamma}, \\
 \widehat{\Omega} \widehat{\Lambda}^3 - \widehat{\Lambda}^3 \widehat{\Omega} &= [\widehat{\Omega}, \widehat{\Lambda}^3] = \widehat{\Lambda}^2 [\widehat{\Omega}, \widehat{\Lambda}] + [\widehat{\Omega}, \widehat{\Lambda}^2] \widehat{\Lambda} = \widehat{\Lambda}^2 \widehat{\Gamma} + 2\widehat{\Gamma} \widehat{\Lambda}^2 = 3\widehat{\Lambda}^2 \widehat{\Gamma},
 \end{aligned}$$

用数学归纳法可证

$$\widehat{\Omega} \widehat{\Lambda}^n - \widehat{\Lambda}^n \widehat{\Omega} = n \widehat{\Lambda}^{n-1} \widehat{\Gamma}.$$

并由此可得

$$\widehat{\Omega} e^{x\widehat{\Lambda}} - e^{x\widehat{\Lambda}} \widehat{\Omega} = \widehat{\Omega} \left(\sum_{n=0}^{+\infty} \frac{1}{n!} x^n \widehat{\Lambda}^n \right) - \left(\sum_{n=0}^{+\infty} \frac{1}{n!} x^n \widehat{\Lambda}^n \right) \widehat{\Omega} = \sum_{n=0}^{+\infty} \frac{1}{n!} x^n [\widehat{\Omega}, \widehat{\Lambda}^n] = \sum_{n=1}^{+\infty} \frac{1}{n!} x^n n \widehat{\Lambda}^{n-1} \widehat{\Gamma} = e^{x\widehat{\Lambda}} x \widehat{\Gamma}.$$

整理一下可得

$$\widehat{\Omega} e^{x\widehat{\Lambda}} = e^{x\widehat{\Lambda}} (\widehat{\Omega} + x \widehat{\Gamma}).$$

将此式代入(1.5)可得,

$$\frac{df(x)}{dx} = e^{x\widehat{\Omega}} e^{x\widehat{\Lambda}} (\widehat{\Omega} + \widehat{\Lambda} + x \widehat{\Gamma}) = f(x) (\widehat{\Omega} + \widehat{\Lambda} + x \widehat{\Gamma}).$$

从此微分方程可以解出,

$$\log f(x) = c + x(\widehat{\Omega} + \widehat{\Lambda}) + \frac{x^2}{2} \widehat{\Gamma},$$

其中 c 为待定常数, 由 $f(0) = 1$ 可得 $c = 0$ 。对上式两边求 e 指数,

$$f(x) = e^{x(\widehat{\Omega}+\widehat{\Lambda})+\frac{x^2}{2}\widehat{\Gamma}}.$$

另一方面, 由 $f(x)$ 最初的定义, 可知,

$$e^{x\hat{\Omega}}e^{x\hat{\Lambda}} = e^{x(\hat{\Omega}+\hat{\Lambda})+\frac{x^2}{2}\hat{\Gamma}}.$$

取 $x = 1$ 即可得,

$$e^{\hat{\Omega}}e^{\hat{\Lambda}} = e^{\hat{\Omega}+\hat{\Lambda}+\frac{1}{2}\hat{\Gamma}} = e^{\hat{\Omega}+\hat{\Lambda}}e^{\frac{1}{2}\hat{\Gamma}}, \quad (1.6)$$

最后一步用到了 $[\hat{\Omega} + \hat{\Lambda}, \hat{\Gamma}] = 0$ 和练习 1.47 的结论。在(1.6)式中交换 $\hat{\Omega}$ 和 $\hat{\Lambda}$, 相应的 $\hat{\Gamma} = [\hat{\Omega}, \hat{\Lambda}]$ 换成 $-\hat{\Gamma}$, 可得

$$e^{\hat{\Lambda}}e^{\hat{\Omega}} = e^{\hat{\Lambda}+\hat{\Omega}-\frac{1}{2}\hat{\Gamma}} = e^{\hat{\Omega}+\hat{\Lambda}}e^{-\frac{1}{2}\hat{\Gamma}}, \quad (1.7)$$

结合(1.6)和(1.7)式, 可得,

$$e^{\hat{\Omega}}e^{\hat{\Lambda}} = e^{\hat{\Lambda}}e^{\hat{\Omega}}e^{\hat{\Gamma}}.$$

练习 1.49 熟悉无穷维 Hilbert 空间中的运算

(1)

$$\begin{aligned} \tilde{f}(k) &= \int \frac{dx}{\sqrt{2\pi}} f(x) e^{-ikx} \\ \Rightarrow \langle k|f \rangle &= \int dx \langle x|f \rangle \langle k|x \rangle = \langle k| \left(\int dx |x \rangle \langle x| \right) |f \rangle \\ &\Rightarrow \int dx |x \rangle \langle x| = \hat{I}. \end{aligned}$$

(2)

$$\begin{aligned} f(x_0) &= \langle x = x_0|f \rangle = \int dx \langle x = x_0|x \rangle \langle x|f \rangle = \int dx \langle x = x_0|x \rangle f(x) \\ \Rightarrow \langle x = x_0|x \rangle &= \delta(x - x_0). \end{aligned}$$

(3)

$$|f \rangle = \left(\int dx |x \rangle \langle x| \right) |f \rangle = \int dx f(x) |x \rangle.$$

(4)

$$\langle f|g \rangle = \langle f| \left(\int dx |x \rangle \langle x| \right) |g \rangle = \int dx \langle f|x \rangle \langle x|g \rangle = \int dx f^*(x)g(x).$$

若 $\langle f|g \rangle = 0$, 则称 $|f \rangle$ 和 $|g \rangle$ 两矢量正交。

(5)

$$\langle f|f \rangle = \int dx |f(x)|^2 \geq 0.$$

(6)

$$\begin{aligned} \delta(x - x') &= \langle x'|x \rangle = \langle x'| \left(\int dk |k \rangle \langle k| \right) |x \rangle = \int dp \langle x'|p \rangle \langle p|x \rangle = \int \frac{dk}{2\pi} e^{ikx'} e^{-ikx} = \int \frac{dp}{2\pi} e^{ip(x' - x)} \\ \Rightarrow \int \frac{dk}{2\pi} e^{ik(x' - x)} &= \delta(x' - x) \end{aligned}$$

(7)

$$\begin{aligned} \tilde{f}(k) &= \langle k|f \rangle = |k \rangle \left(\int dk' |k' \rangle \langle k'| \right) |f \rangle = \int dk' \langle k|k' \rangle \tilde{f}(k') \\ \Rightarrow \langle k|k' \rangle &= \delta(x - x') \end{aligned}$$

练习 1.50 复习 δ 函数的运算

(1) 利用分部积分,

$$\int_a^b dx \delta'(x - x') f(x) = \delta(x - x') f(x) \Big|_{x=a}^b - \int dx \delta(x - x') f'(x) = -f'(x').$$

(2) δ 函数是个分布, 分布只有放在积分中才有意义, 取光滑函数 $f(x)$, 有

$$\int_{x_{\min}}^{x_{\max}} dx \delta(ax) f(x) = \int_{x_{\min}/a}^{x_{\max}/a} \frac{dy}{a} \delta(y) f(y/a),$$

其中我们做了变量代换 $y = ax$. 当 $a > 0$ 时, 该积分等于 $f(0)/a$; 若 $a < 0$, 则有 $x_{\min}/a > x_{\max}/a$, 交换积分上下限会给出一个负号, 所以积分结果为 $-f(0)/a$. 写在一起即为

$$\int_{x_{\min}}^{x_{\max}} dx \delta(ax) f(x) = \frac{f(0)}{|a|}.$$

若两个分布对任意函数的积分都相等, 则称这两个分布相等. 从上面的结果容易看出 $\delta(ax) = \delta(x)/|a|$.

(3) 因为 $\delta(f(x))$ 函数在 $f(x) \neq 0$ 处必然为 0, 所以只需要关注 $f(x)$ 零点附近的区域. 在每一个零点附近, 可以对 $f(x)$ 做 Taylor 展开. 设 x_i 是第 i 个零点, 在 x_i 附近有,

$$f(x) = f(x_i) + f'(x_i)(x - x_i) + \mathcal{O}((x - x_i)^2) = f'(x_i)(x - x_i) + \mathcal{O}((x - x_i)^2),$$

利用 (2) 中的结论, 即在 x_i 附近有,

$$\delta(f(x)) = \frac{\delta(x - x_i)}{|f'(x_i)|}.$$

再将所有零点的贡献相加即可.

(4) 取任意光滑函数 $f(x)$, 有

$$\int_{x_{\min}}^{x_{\max}} dx \frac{d}{dx} \theta(x - x') f(x) = \theta(x - x') f(x) \Big|_{x_{\min}}^{x_{\max}} - \int_{x_{\min}}^{x_{\max}} dx \theta(x - x') f'(x) \quad (1.8)$$

若 $x_{\max} < x'$, 则右边两项均为 0. 若 $x_{\min} > x'$, 则(1.8)式右边为

$$f(x_{\max}) - f(x_{\min}) - \int_{x_{\min}}^{x_{\max}} dx f'(x) = 0.$$

若 $x_{\max} > x' > x_{\min}$, (1.8)式右边为

$$f(x_{\max}) - \int_{x'}^{x_{\max}} dx f'(x) = f(x').$$

这三种积分结果和 $\delta(x - x')$ 的积分相同, 命题得证.

练习 1.51 练习用矩阵表示证明算符的性质

只需证明 \hat{D} 的矩阵表示不是厄米矩阵, 在坐标基矢下,

$$\langle x | \hat{D} | x' \rangle \neq \left(\langle x' | \hat{D} | x \rangle \right)^*$$

上式的左手边为 $\frac{d}{dx} \delta(x - x')$, 右手边为

$$\left(\frac{d}{dx'} \delta(x' - x) \right)^* = \frac{d}{dx'} \delta(x' - x) = \frac{d(x' - x)}{dx'} \frac{d}{d(x' - x)} \delta(x' - x) = \frac{d}{d(x' - x)} \delta(x' - x) = \frac{dx}{d(x' - x)} \frac{d}{dx} \delta(x' - x) = \frac{d}{dx} \delta(x - x')$$

所以

$$\langle x | \hat{D} | x' \rangle = - \left(\langle x' | \hat{D} | x \rangle \right)^*,$$

说明 \hat{D} 为反厄米算符.

练习 1.52 熟悉 \hat{K} 算符的本征态和本征值

设 \hat{K} 的本征态为 $|\psi_k\rangle$, 相应的本征值为 k , 即

$$\hat{K} |\psi_k\rangle = k |\psi_k\rangle,$$

取坐标基底,

$$\begin{aligned} \langle x|(-i)\hat{D}\left(\int dx'|x'\rangle\langle x'|\right)|\psi_k\rangle &= k\langle x|\psi_k\rangle \\ \Rightarrow \int dx' \left(-i\delta(x-x')\frac{d}{dx'}\right)\psi_k(x') &= k\psi_k(x) \\ \Rightarrow \frac{d}{dx}\psi_k(x) &= ik\psi_k(x) \\ \Rightarrow \psi_k(x) &= ce^{ikx} \end{aligned}$$

其中第二行中我们设 $\psi_k(x) = \langle x|\psi_k\rangle$, c 为归一化常数。因为 \hat{K} 是厄米算符, 其本征值 k 为实数。若取 $c = 1/\sqrt{2\pi}$, 即有 $|\psi_k\rangle = |k\rangle$, 其中 $|k\rangle$ 是 1.10 节中定义的“波数”基矢。所以算符 \hat{K} 的本征态是 $|k\rangle$, 对应的本征值是 k 。

练习 1.53 熟悉 \hat{X} 算符

坐标基矢下矩阵表示的第 x' 行, 第 x 列的矩阵元为

$$\langle x'|\hat{X}|x\rangle = x\langle x'|x\rangle = x\delta(x-x').$$

练习 1.54 熟悉 \hat{X} 算符

波数基矢下矩阵表示的第 k' 行, 第 k 列的矩阵元为

$$\begin{aligned} \langle k'|\hat{X}|k\rangle &= \langle k'|\left(\int dx'|x'\rangle\langle x'|\right)\hat{X}\left(\int dx|x\rangle\langle x|\right)|k\rangle \\ &= \int dx' \int dx \langle k'|x'\rangle\langle x'|\hat{X}|x\rangle\langle x|k\rangle \\ &= \int dx' \int dx \frac{1}{2\pi} e^{ikx - ik'x'} x\delta(x' - x) \\ &= \int \frac{dx}{2\pi} x e^{-i(k'-k)x} \\ &= i \frac{d}{dk'} \int \frac{dx}{2\pi} e^{-i(k'-k)x} \\ &= i \frac{d}{dk'} \delta(k' - k) = -i \frac{d}{dk} \delta(k' - k) \end{aligned}$$

其中最后一行列出了两个常用的表达式。

练习 1.55 熟悉 \hat{X} 算符

在坐标基底, \hat{X} 的矩阵元为

$$\langle x'|\hat{X}|x\rangle = x\delta(x' - x)$$

满足

$$\langle x'|\hat{X}|x\rangle = \left(\langle x|\hat{X}|x'\rangle\right)^*,$$

所以 \hat{X} 为厄米算符。

练习 1.56 熟悉 \hat{X} 算符

在坐标基底, 下,

$$\langle x|g\rangle = \langle x|\hat{X}|f\rangle = x\langle x|f\rangle \Rightarrow g(x) = x \times f(x).$$

练习 1.57 熟悉 \hat{X} 和 \hat{K} 算符, 熟悉用矩阵表示进行算符运算

$$\begin{aligned}
\langle x'|[\hat{X}, \hat{K}]|x\rangle &= \langle x'|\hat{X}\hat{K} - \hat{K}\hat{X}|x\rangle \\
&= x'\langle x'|\hat{K}|x\rangle - x\langle x'|\hat{K}|x\rangle \\
&= (x' - x)\langle x'|\hat{K}|x\rangle \\
&= (x' - x)\left(-i\frac{d}{dx'}\delta(x - x')\right) \\
&= -i\frac{d}{dx'}[(x' - x)\delta(x - x')] + i\delta(x - x')\frac{d}{dx'}(x' - x) \\
&= i\delta(x - x') \\
&= i\langle x'|x\rangle
\end{aligned}$$

在第五行，我们用了分部积分。第五行的第一项等于 0，因为 $x\delta(x) = 0$ 。比较第一行和最后一行，有

$$[\hat{X}, \hat{K}] = i\hat{I}.$$

练习 1.58 熟悉 \hat{X} 和 \hat{K} 算符，熟悉用矩阵表示进行算符运算

$$\begin{aligned}
\langle k'|[\hat{X}, \hat{K}]|k\rangle &= \langle k'|\hat{X}\hat{K} - \hat{K}\hat{X}|k\rangle \\
&= (k - k')\left(i\frac{d}{dk'}\delta(k' - k)\right) \\
&= i\frac{d}{dk'}[(k - k')\delta(k' - k)] - i\delta(k' - k)\frac{d}{dk'}(k - k') \\
&= i\delta(k' - k) \\
&= i\langle k'|k\rangle
\end{aligned}$$

在第三行，我们用了分部积分。第三行的第一项等于 0，因为 $k\delta(k) = 0$ 。比较第一行和最后一行，有

$$[\hat{X}, \hat{K}] = i\hat{I}.$$