

הפוסטולאט של המכניקה הקלאסית

במכניקה הקלאסית השתתף הייסוס היק ממומנט נייטון (התמז, $m \cdot a = F$, חוק הכוח והתאוצה).

בדומה, במכניקה הקלאסית קיימת הנחת ייסוס אשר ~~היא~~ הנחת ייסוס

מסתירה את המשוואות אותן עלינו לפתור ואת האופן בו ציטת להפיק

עצם פיזיקליים מדויקים מתק הפשוט שנתקבלו. אלה היו הצדקה לצדו

הפוסטולאט כבר צנו בשיוזונים הקודמים וכאן נסכם אותם

באופן מסודר. נציין כי אין ניסוח אחד לפוסטולאט וכי בספרו ייסוס

אנחנו נתק לטוב ניסוחים שונים, ספרי שונה ומספרים של הנחת ייסוס.

1. מעבר המדרכת מתאור ד"י פונקציה, שנסמנה באות Ψ , אשר תלויה

בזמן ובכל הקואורדינטות של התקדוקים במדרכת:

$$\Psi = \Psi(\vec{r}_1, \vec{r}_2, \dots, \vec{r}_N, t)$$

פונקציה זו, הקרויה לעיתים גם פונקציה מצב (שם היא מתארת את

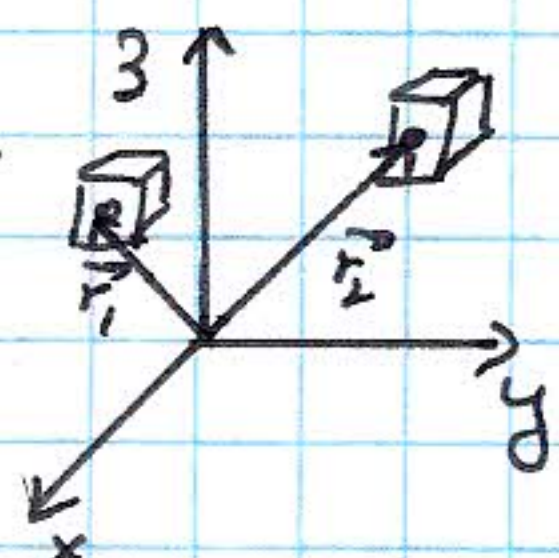
מצב המדרכת), מכילה את כל האופנימציה שניתן לצבורם

מדרכת נתונה. אומ צריכים כי Ψ תהיה תצ דרכית,

כצורה וגלית אנטיגל רובווי סופי (square integrable).

הגסת בנות לניסוח המדרכת בגודל קטן

$$d\vec{r}_1, d\vec{r}_2, \dots, d\vec{r}_N = dx_1 dy_1 dz_1 \cdot dx_2 dy_2 dz_2 \cdot \dots \cdot dx_N dy_N dz_N$$



במרחב המצבים

סביבה הקוואנטציה $(x_1, y_1, z_1, x_2, y_2, z_2, \dots, x_N, y_N, z_N) = (\vec{r}_1, \vec{r}_2, \dots, \vec{r}_N)$

בזמן נתון t נתונה ד"י

$$\rho = |\Psi(\vec{r}_1, \vec{r}_2, \dots, \vec{r}_N, t)|^2 d\vec{r}_1 d\vec{r}_2 \dots d\vec{r}_N$$

$\hat{H}\Psi = E\Psi$ המצב אנטיגל שמתאמה לעדיק עצמי של ההמילטוניאון ההמילטוניאון \hat{H}

(כמות מעבר עצמי סטציונרית) המעבר מתאור באופן מלא ד"י

הפונקציה:

$$\Psi(\vec{r}_1, \vec{r}_2, \dots, \vec{r}_N, t) = \underbrace{\Psi(\vec{r}_1, \vec{r}_2, \dots, \vec{r}_N)}_{\Psi(x)} e^{-iEt/\hbar} \underbrace{\Psi(t)}$$

היותו כאור המדבר המשוואות סרבוט התלויה בזמן אנטיגל

סרבוט הסטציונרית.

(כ"ה)

כעת ניתן להבין מדוע המעבר לקואורדינטות קלאסיות הוא טריוויה. המעבר הוא טריוויה:
המיליטריים באים אך ההסתברות למצביות התקדוק נשמרת:

$$\Psi^*(\vec{r}_1, \vec{r}_2, \dots, \vec{r}_N; t) \Psi(\vec{r}_1, \vec{r}_2, \dots, \vec{r}_N; t) = \Psi^*(\vec{r}_1, \dots, \vec{r}_N) e^{iEt/\hbar} \Psi(\vec{r}_1, \dots, \vec{r}_N) e^{-iEt/\hbar} =$$

$$= |\Psi(\vec{r}_1, \dots, \vec{r}_N)|^2 \underbrace{e^{iEt/\hbar} e^{-iEt/\hbar}}_1 = |\Psi(\vec{r}_1, \vec{r}_2, \dots, \vec{r}_N)|^2$$

ההסתברות באינה תלויה בזמן.

2. לכל אופרטור פיזיקלי מקבוצת המעברים האופרטור איננו הרמטי. הכבי

למצוא את הביטוי הרמטי של האופרטור זה אינו נכנס את הביטוי
הקלאסי של האופרטור ולהתאים את זה הקואורדינטות \vec{r} באופרטור \hat{r}
ואת כל המעבר \vec{p} באופרטור \hat{p} הרמטי:

$$\left\{ \begin{aligned} \vec{r} = (x, y, z) &\rightarrow \hat{r} = (\hat{x}, \hat{y}, \hat{z}) \\ \vec{p} &\rightarrow -i\hbar \vec{\nabla} = -i\hbar \left(\frac{\partial}{\partial x}, \frac{\partial}{\partial y}, \frac{\partial}{\partial z} \right) \end{aligned} \right.$$

הדרכים הנמצאות והיו תמיד ערכים עצמיים של האופרטור הרמטי

(במדידה של המעבר קודם לזמן המצביות הרמטי של האופרטור ואם כן המעבר
הרמטי חובבים להיות well-behaved).

כיוון שלאופרטור הרמטי ערכים עצמיים משנים הם ממשיים לכן
אופרטור פיזיקלי מקבוצת המעבר אדרה תצטרף אליהם והיו ממשיים גם הם.

3. אם \hat{A} הוא אופרטור ממשי למשל דינמי (פיזיקלי מקבוצת) A ונתון

אוסף מדרכות אופרטור נתון במצב Ψ_s העצמי של האופרטור \hat{A}

$$\hat{A} \Psi_s = a_s \Psi_s \quad \text{כך ש}$$

אזי הם מצויים שנתון עם המדרכת נקל למצוא את הערך העצמי

a_s וזוהי צב לברי.

4. אם \hat{A} הוא אופרטור איננו הרמטי המייצג אופרטור פיזיקלי ממשי של

המדרכת אזי אוסף הפונקציות העצמיות של \hat{A} Ψ_s המקיימות

$$\hat{A} \Psi_s = a_s \Psi_s$$

אזי הן מהווה סט שלם. כלומר, ניתן לפתור פונקציות

באמצעות סכום הנמצא הלאה.

$$\Psi(\vec{r}_1, \dots, \vec{r}_N) = \sum_n c_n \Psi_n(\vec{r}_1, \dots, \vec{r}_N)$$

כאשר Ψ_n ו- Ψ מקיימות את אלוות תנאי הסף.

הנורמליזציה הפרוסה ניתנת ע"י:

$$c_n = \int_{\Sigma} \Psi_n^*(\vec{r}_1, \vec{r}_2, \dots, \vec{r}_N) \Psi(\vec{r}_1, \dots, \vec{r}_N) d\Sigma$$

ומתקיימות (כני אטומי, פונקציה, טור פורייה-פונקציה, פונקציה, פונקציה).

(5) אם $\Psi(\vec{r}_1, \dots, \vec{r}_N; t)$ הוא פונקציה

היא מתפתחת עם הזמן כמשוואת שרדinger הממוצעת

של אנרגיה פונקציה A במשך זמן נתון ע"י

$$\langle \hat{A} \rangle = \int_{-\infty}^{\infty} \Psi^*(\vec{r}_1, \vec{r}_2, \dots, \vec{r}_N) \hat{A} \Psi(\vec{r}_1, \vec{r}_2, \dots, \vec{r}_N) d\Sigma$$

$d\Sigma = dx_1 dy_1 dz_1 \dots dx_N dy_N dz_N$

קיים סומון הנקרא סומון Dirac אשר מייצג אינטגרל של

באופן הבא (כמה מקובל).

$$\langle \Psi | \hat{A} | \Psi \rangle = \int_{-\infty}^{\infty} \Psi^*(\vec{r}_1, \dots, \vec{r}_N) \hat{A} \Psi(\vec{r}_1, \dots, \vec{r}_N) d\Sigma$$

$\langle \Psi | \leftrightarrow \Psi^*$ Bra
 $| \Psi \rangle \leftrightarrow \Psi$ ket

כאשר סכום מקובל:

$$\hat{A} | \Psi_n \rangle = a_n | \Psi_n \rangle$$

$$| \Psi \rangle = \sum_n c_n | \Psi_n \rangle$$

ורכיבים:

נרשם זהב את ערך הממוצע באופן הבא:

$$\langle \hat{A} \rangle = \langle \Psi | \hat{A} | \Psi \rangle = \sum_n c_n^* \langle \Psi_n | \hat{A} \sum_m c_m | \Psi_m \rangle =$$

$$= \sum_n \sum_m c_n^* c_m \langle \Psi_n | \hat{A} | \Psi_m \rangle = \sum_n \sum_m c_n^* c_m \langle \Psi_n | a_m | \Psi_m \rangle =$$

$$= \sum_n \sum_m c_n^* c_m a_m \langle \Psi_n | \Psi_m \rangle = \sum_n |c_n|^2 a_n$$

$$\langle \Psi_n | \Psi_m \rangle = \int_{\Sigma} \Psi_n^*(\vec{r}_1, \dots, \vec{r}_N) \Psi_m(\vec{r}_1, \dots, \vec{r}_N) d\Sigma = \delta_{nm}$$

6. התפתות המצב בזמן מתוארת על ידי משוואת שרדנר

$$i\hbar \frac{\partial \Psi(\vec{r}_1, \vec{r}_2, \dots, \vec{r}_N; t)}{\partial t} = \hat{H} \Psi(\vec{r}_1, \vec{r}_2, \dots, \vec{r}_N; t)$$

ההמילטוניאן

ההמילטוניאן \hat{H} היא אופרטור שחייב להיות באנרגיה. עד כדי קבוע הוא מורכב מ- \hat{p} ו- \hat{V} . ההמילטוניאן ניתן על ידי (ההמילטוניאן הקלאסי) $(\vec{p} - i\hbar \nabla)$:

$$\hat{H} = \sum_j -\frac{\hbar^2}{2m_j} \nabla_j^2 + \hat{V}(\vec{r}_1, \dots, \vec{r}_N); \nabla_j^2 = \frac{\partial^2}{\partial x_j^2} + \frac{\partial^2}{\partial y_j^2} + \frac{\partial^2}{\partial z_j^2}$$

כאשר \hat{V} אינו תלוי בזמן. ניתן לכתוב בתוך המשוואה

$$\Psi(\vec{r}_1, \vec{r}_2, \dots, \vec{r}_N; t) = \Psi(\vec{r}_1, \vec{r}_2, \dots, \vec{r}_N) \psi(t)$$

ובהצבה במשוואת שרדנר התלויה בזמן נקבל את משוואת שרדנר

$$\hat{H} \Psi_n(\vec{r}_1, \dots, \vec{r}_N) = E_n \Psi_n(\vec{r}_1, \dots, \vec{r}_N)$$

והפתרון המלא של המשוואה ניתן על ידי:

$$\Psi_n(\vec{r}_1, \vec{r}_2, \dots, \vec{r}_N; t) = \Psi_n(\vec{r}_1, \dots, \vec{r}_N) e^{-\frac{i}{\hbar} E_n t}$$

כך ש $|\Psi|^2$ אינו תלוי בזמן והמשפט הוא סטציונארי - ההסתברות אינה תלויה בזמן.