

7章. 調和振動子のための経路積分

(6章を前提条件とする。)

ハミルトニアンを持つ調和振動子を考える

$$H(P, Q) = \frac{1}{2m}P^2 + \frac{1}{2}m\omega^2Q^2. \quad (7.1)$$

第6節の外力の存在下における基底状態から基底状態への状態遷移振幅の式を調和振動子の場合に特化することから始める。

$$\langle 0|0 \rangle_f = \int \mathcal{D}p \mathcal{D}q \exp i \int_{-\infty}^{+\infty} dt [pq - (1-i\epsilon)H + fq]. \quad (7.2)$$

(7.1) を見ると、 H に $1-i\epsilon$ を掛けることは $m^{-1} \rightarrow (1-i\epsilon)m^{-1}$

[または等価的に、 $m \rightarrow (1+i\epsilon)m$] と置き換えて、 $m\omega^2 \rightarrow (1-i\epsilon)m\omega^2$ となる。

次いで、ラグランジアンに渡すと、

$$\begin{aligned} \langle 0|0 \rangle_f &= \int D_q \exp i \int_{-\infty}^{+\infty} dt \left[m\dot{q}^2 - \left((1-i\epsilon) \left(\frac{1}{2}m\dot{q}^2 + \frac{1}{2}m\omega^2q^2 \right) \right) + fq \right] \\ &= \int D_q \exp i \int_{-\infty}^{+\infty} dt \left[\frac{1}{2}(1+i\epsilon)m\dot{q}^2 - \frac{1}{2}(1-i\epsilon)m\omega^2q^2 + fq \right] \end{aligned} \quad (7.3)$$

これから、 $m=1$ に設定することによって記法を簡略化する。

次に、フーリエ変換された変数を使用して、

$$\tilde{q}(E) = \int_{-\infty}^{+\infty} dt e^{iEt} q(t), \quad q(t) = \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{dE}{2\pi} e^{-iEt} \tilde{q}(E). \quad (7.4)$$

式中の大括弧内の式は、(7.3) が以下ようになる。

$$[\dots] = \int_{-\infty}^{+\infty} dt \frac{dE}{2\pi} \frac{dE'}{2\pi} \left[\frac{1}{2}(1+i\epsilon)(-iE)e^{-iEt} \tilde{q}(E)(-iE')e^{-iE't} \tilde{q}(E') - \frac{1}{2}(1-i\epsilon)\omega^2 e^{-iEt} \tilde{q}(E)e^{-iE't} \tilde{q}(E') \right. \\ \left. + \frac{1}{2}e^{-iEt} \tilde{f}(E)e^{-iE't} \tilde{q}(E') + \frac{1}{2}e^{-iE't} \tilde{f}(E')e^{-iEt} \tilde{q}(E) \right]$$

$$[\dots] = \frac{1}{2} \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{dE}{2\pi} \frac{dE'}{2\pi} e^{-i(E+E')t} \left[\begin{aligned} & \left(-(1+i\varepsilon)EE' - (1-i\varepsilon)\omega^2 \right) \tilde{q}(E)\tilde{q}(E') \\ & + \tilde{f}(E)\tilde{q}(E') + \tilde{f}(E')\tilde{q}(E) \end{aligned} \right] \quad (7.5)$$

唯一 t の依存関係は今や prefactor (前因子) であることに注意しなさい。 t で積分すると $2\pi\delta(E+E')$ の係数を生成する。その後、 E' で積分することで簡単に 7.6 を得ることができる。

$$\int_{-\infty}^{+\infty} dt e^{-i(E+E')t} = 2\pi\delta(E+E') \quad \text{であり}$$

$$\int_{-\infty}^{+\infty} dE' \delta(E+E') = 1 \quad \text{であってこのとき } E' \text{ は } -E \text{ に置き換わるので}$$

$$\begin{aligned} S &= \int_{-\infty}^{+\infty} dt [\dots] = \frac{1}{2} \int_{-\infty}^{+\infty} dt \frac{dE}{2\pi} \frac{dE'}{2\pi} e^{-i(E+E')t} \left[\begin{aligned} & \left(-(1+i\varepsilon)EE' - (1-i\varepsilon)\omega^2 \right) \tilde{q}(E)\tilde{q}(E') \\ & + \tilde{f}(E)\tilde{q}(E') + \tilde{f}(E')\tilde{q}(E) \end{aligned} \right] \\ &= \frac{1}{2} \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{dE}{2\pi} \frac{dE'}{2\pi} 2\pi\delta(E+E') \left[\begin{aligned} & \left(-(1+i\varepsilon)EE' - (1-i\varepsilon)\omega^2 \right) \tilde{q}(E)\tilde{q}(E') \\ & + \tilde{f}(E)\tilde{q}(E') + \tilde{f}(E')\tilde{q}(E) \end{aligned} \right] \\ &= \frac{1}{2} \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{dE}{2\pi} \left[\begin{aligned} & \left((1+i\varepsilon)E^2 - (1-i\varepsilon)\omega^2 \right) \tilde{q}(E)\tilde{q}(-E) \\ & + \tilde{f}(E)\tilde{q}(-E) + \tilde{f}(-E)\tilde{q}(E) \end{aligned} \right] \quad (7.6) \end{aligned}$$

大カッコ内の係数は $E^2 - \omega^2 + i(E^2 + \omega^2)\varepsilon$ に等しく、我々は

正の係数を ε に吸収して $E^2 - \omega^2 + i\varepsilon$ を得ることができる。

積分変数を次のように変更すると便利である。

$$\tilde{x}(E) = \tilde{q}(E) + \frac{\tilde{f}(E)}{E^2 - \omega^2 + i\varepsilon} \quad (7.7)$$

そして次を得る。

$$S = \frac{1}{2} \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{dE}{2\pi} \left[\tilde{x}(E)(E^2 - \omega^2 + i\epsilon)\tilde{x}(-E) - \frac{\tilde{f}(E)\tilde{f}(-E)}{E^2 - \omega^2 + i\epsilon} \right]. \quad (7.8)$$

証明 (7.7) (7.8) より

$$\begin{aligned} S &= \frac{1}{2} \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{dE}{2\pi} \left[\left(\tilde{q}(E) + \frac{\tilde{f}(E)}{E^2 - \omega^2 + i\epsilon} \right) (E^2 - \omega^2 + i\epsilon) \left(\tilde{q}(-E) + \frac{\tilde{f}(-E)}{E^2 - \omega^2 + i\epsilon} \right) \right. \\ &\quad \left. - \frac{\tilde{f}(E)\tilde{f}(-E)}{E^2 - \omega^2 + i\epsilon} \right] \\ &= \frac{1}{2} \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{dE}{2\pi} \left[\tilde{q}(E)(E^2 - \omega^2 + i\epsilon)\tilde{q}(-E) + \tilde{q}(E)\tilde{f}(-E) + \tilde{f}(E)\tilde{q}(-E) + \frac{\tilde{f}(E)\tilde{f}(-E)}{E^2 - \omega^2 + i\epsilon} \right. \\ &\quad \left. - \frac{\tilde{f}(E)\tilde{f}(-E)}{E^2 - \omega^2 + i\epsilon} \right] \\ &= \frac{1}{2} \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{dE}{2\pi} \left[\tilde{q}(E)(E^2 - \omega^2 + i\epsilon)\tilde{q}(-E) + \tilde{q}(E)\tilde{f}(-E) + \tilde{f}(E)\tilde{q}(-E) \right] \\ &\quad (E^2 - \omega^2 + i\epsilon) \text{ を } ((1+i\epsilon)E^2 - (1-i\epsilon)\omega^2) \text{ に置き換えて} \\ S &= \frac{1}{2} \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{dE}{2\pi} \left[((1+i\epsilon)E^2 - (1-i\epsilon)\omega^2)\tilde{q}(E)\tilde{q}(-E) + \tilde{q}(E)\tilde{f}(-E) + \tilde{f}(E)\tilde{q}(-E) \right] \quad (7.6) \end{aligned}$$

さらに (7.7) は $Dq \rightarrow Dx$ へと定数だけシフトさせたものなので

$$\begin{aligned} \langle 0|0 \rangle_f &= \exp \left[\frac{i}{2} \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{dE}{2\pi} \frac{\tilde{f}(E)\tilde{f}(-E)}{-E^2 + \omega^2 - i\epsilon} \right] \\ &\quad \times \int \mathcal{D}x \exp \left[\frac{i}{2} \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{dE}{2\pi} \tilde{x}(E)(E^2 - \omega^2 + i\epsilon)\tilde{x}(-E) \right]. \quad (7.9) \end{aligned}$$

となる。

ここが重要なポイントになる。(7.9) の 2行目の経路積分は、 $f=0$ の場合に $\langle 0||0 \rangle_f$ に対して

得られるものである。一方、外力がなければ、基底状態のシステムは

依然として基底状態のままとなるので、 $\langle 0||0 \rangle_{(f=0)} = 1$ となる。したがって、 $\langle 0||0 \rangle_f$ は式 (7.9)

の一行目から得られる。

$$\langle 0|0\rangle_f = \exp\left[\frac{i}{2} \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{dE}{2\pi} \frac{\tilde{f}(E)\tilde{f}(-E)}{-E^2 + \omega^2 - i\epsilon}\right]. \quad (7.10)$$

$\langle 0|0\rangle_f$ を時間領域変数の形で書き直すこともできる。

$$\langle 0|0\rangle_f = \exp\left[\frac{i}{2} \int_{-\infty}^{+\infty} dt dt' f(t)G(t-t')f(t')\right], \quad (7.11)$$

ただし

$$G(t-t') = \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{dE}{2\pi} \frac{e^{-iE(t-t')}}{-E^2 + \omega^2 - i\epsilon}. \quad (7.12)$$

$G(t-t')$ は振動子の運動方程式のグリーン関数であることに注意しなさい。

$$\left(\frac{\partial^2}{\partial t^2} + \omega^2\right)G(t-t') = \delta(t-t'). \quad (7.13)$$

(導出は問題7.2)

これは (7.12) 式を (7.13) 式に代入して直接見ることができる。その後 $\epsilon \rightarrow 0$ の限界をとる。

(7.12) の右辺のEに対する積分を複素線積分として行うことで留数定理により $G(t-t')$ を明示的に求めることができる。

結果は次のとおり。

$$G(t-t') = \frac{i}{2\omega} \exp(-i\omega|t-t'|). \quad (7.14)$$

(導出は問題7.1)

ここで、6章から演算子の時間秩序積の式を考えてみよう
初期状態および終状態が基底状態の場合、

$$\langle 0|TQ(t_1)\dots|0\rangle = \frac{1}{i} \frac{\delta}{\delta f(t_1)} \dots \langle 0|0\rangle_f \Big|_{f=0}. \quad (7.15)$$

我々の明示的な式を使用して (7.11)、我々は

$$\begin{aligned}
\langle 0|TQ(t_1)Q(t_2)|0\rangle &= \frac{1}{i} \frac{\delta}{\delta f(t_1)} \frac{1}{i} \frac{\delta}{\delta f(t_2)} \langle 0|0\rangle_f \Big|_{f=0} \\
&= \frac{1}{i} \frac{\delta}{\delta f(t_1)} \left[\int_{-\infty}^{+\infty} dt' G(t_2 - t') f(t') \right] \langle 0|0\rangle_f \Big|_{f=0} \\
&= \left[\frac{1}{i} G(t_2 - t_1) + (\text{term with } f\text{'s}) \right] \langle 0|0\rangle_f \Big|_{f=0} \\
&= \frac{1}{i} G(t_2 - t_1) . \tag{7.16}
\end{aligned}$$

(導出は問題7.3c)

このようにしてより多くの $Q(t)$ の時間順序積の基底状態期待値を計算することができます。

$Q(t)$ の数が奇数の場合、prefactor (前因子) には常に残りの $f(t)$ が存在するため、結果はゼロ。 $Q(t)$ の数が偶数であれば、汎関数微分を適切な方法で使用して、非ゼロの結果を得る。従って、例えば、

$$\begin{aligned}
\langle 0|TQ(t_1)Q(t_2)Q(t_3)Q(t_4)|0\rangle &= \frac{1}{i^2} \left[G(t_1-t_2)G(t_3-t_4) \right. \\
&\quad + G(t_1-t_3)G(t_2-t_4) \\
&\quad \left. + G(t_1-t_4)G(t_2-t_3) \right] . \tag{7.17}
\end{aligned}$$

(導出は問題7.3c)

さらに一般的には

$$\langle 0|TQ(t_1) \dots Q(t_{2n})|0\rangle = \frac{1}{i^n} \sum_{\text{pairings}} G(t_{i_1}-t_{i_2}) \dots G(t_{i_{2n-1}}-t_{i_{2n}}) . \tag{7.18}$$

問題

問題 7.1 (7.12)式から始めて contour integral (線積分)により (7.14)式を求めよ。

$$G(t-t') = \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{dE}{2\pi} \left[\frac{e^{-iE(t-t')}}{-E^2 + \omega^2 - i\varepsilon} \right]$$

$$= \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{dE}{2\pi} \left[\frac{e^{-iE(t-t')}}{-(E + \omega - i\varepsilon)(E - \omega + i\varepsilon)} \right]$$

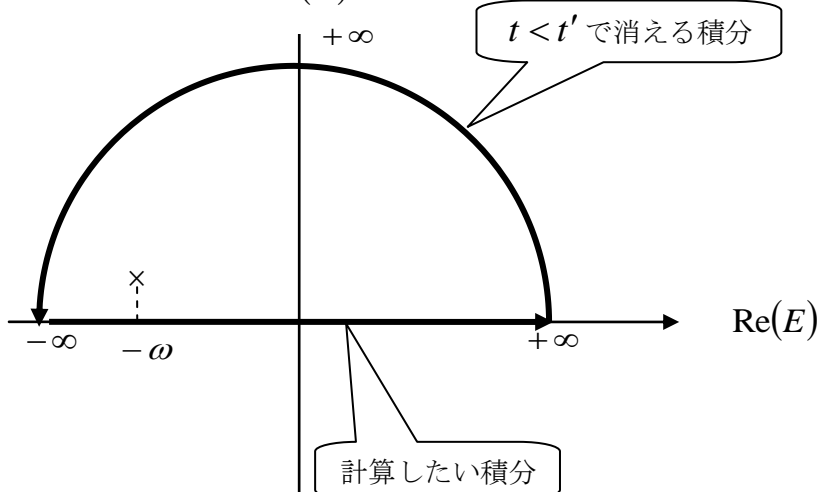
$t < t'$ の場合を考える。

E の実部と虚部の状態に依存して上記 [...] は以下ようになる。

		Re(E)		
		$-\infty$	有限	$+\infty$
Im(E)	$+\infty$	$\left[\frac{+0}{-\infty} \right] = -0$	$\left[\frac{+0}{-\infty} \right] = -0$	$\left[\frac{+0}{-\infty} \right] = -0$
	有限	$\left[\frac{\text{有限}}{-\infty} \right] = \pm 0$	$\left[\frac{\text{有限}}{\text{有限}} \right] = \text{有限}$	$\left[\frac{\text{有限}}{-\infty} \right] = \pm 0$
	$-\infty$	$\left[\frac{+\infty}{-\infty} \right]$	$\left[\frac{+\infty}{-\infty} \right]$	$\left[\frac{+\infty}{-\infty} \right]$

$t < t'$ で消える積分

Im(E)



$t < t'$ で消える積分

計算したい積分

−∞

円弧の経路 ($t < t'$ で消える積分) を加えても積分の結果は変わらないので周回積分に置き換えることができる。

$$\int_{-\infty}^{+\infty} \frac{dE}{2\pi} \rightarrow \oint \frac{dE}{2\pi}$$

留数定理

a に極があるとき

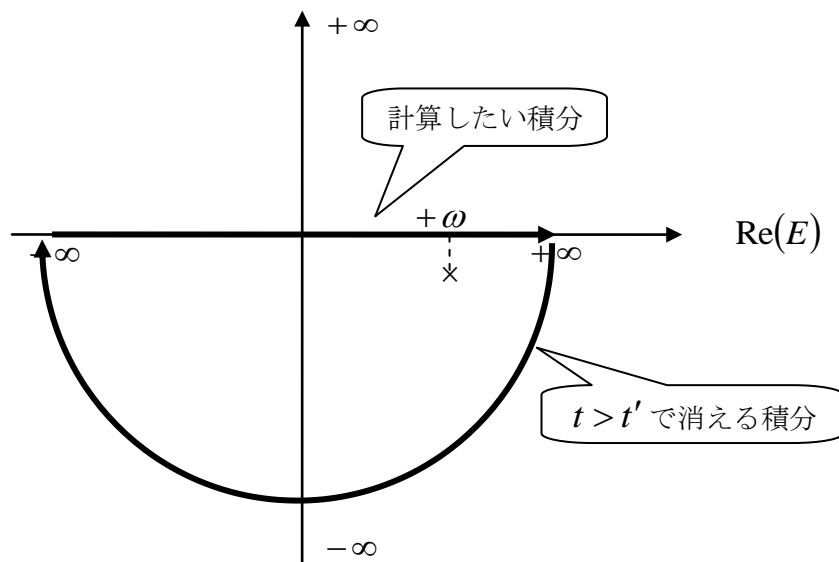
$$\oint_{z=a \text{ の周りを反時計周り}} dz f(z) = 2\pi i \lim_{z \rightarrow a} (z-a) f(z)$$

時計周りのときは結果に (-1) が加算される。

$t < t'$ のとき $z = -\omega$ の周りを反時計周りの経路をとるので

$$\begin{aligned} G(t-t') &= \oint \frac{dE}{2\pi} \left[\frac{e^{-iE(t-t')}}{-(E+\omega-i\varepsilon)(E-\omega+i\varepsilon)} \right] \\ &= 2\pi i \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} (E+\omega) \frac{1}{2\pi} \left[\frac{e^{-iE(t-t')}}{-(E+\omega)(E-\omega)} \right] = \frac{i}{2\omega} \exp(i\omega(t-t')) \end{aligned}$$

$t > t'$ のとき $E = +\omega$ の周りを時計周りの経路をとるので



$$\begin{aligned}
G(t-t') &= \oint \frac{dE}{2\pi} \left[\frac{e^{-iE(t-t')}}{-(E+\omega-i\varepsilon)(E-\omega+i\varepsilon)} \right] \\
&= -2\pi i \lim_{\varepsilon \rightarrow +0} (E-\omega) \frac{1}{2\pi} \left[\frac{e^{-iE(t-t')}}{-(E+\omega)(E-\omega)} \right] = \frac{i}{2\omega} \exp(-i\omega(t-t'))
\end{aligned}$$

従って $G(t-t') = \frac{i}{2\omega} \exp(-i\omega|t-t'|)$ となって 式(7.14)と一致する。

問題7.2 (7.14)式から(7.13)式を確認せよ

$$G(t-t') = \frac{i}{2\omega} \exp(-i\omega|t-t'|) \quad (7.14)$$

$$\begin{aligned}
\left(\frac{\partial^2}{\partial t^2} + \omega^2 \right) G(t-t') &= \left(\frac{\partial^2}{\partial t^2} + \omega^2 \right) \left(\frac{i}{2\omega} \exp(-i\omega|t-t'|) \right) \\
&= \left(\frac{\partial}{\partial t} \right) \left(\frac{i}{2\omega} (-i\omega)(-1+2\theta(t-t')) \exp(-i\omega|t-t'|) \right) + \left(\omega^2 \frac{i}{2\omega} \exp(-i\omega|t-t'|) \right) \\
&= (\delta(t-t') \exp(-i\omega|t-t'|)) + \left(\frac{1}{2} (-1+2\theta(t-t')) \exp(-i\omega|t-t'|) \right) \\
&\quad + \left(\frac{i\omega}{2} \exp(-i\omega|t-t'|) \right) \\
&= \delta(t-t') + \left(\frac{-i\omega}{2} (1+4\theta(t-t')-4(\theta(t-t'))^2) \exp(-i\omega|t-t'|) \right) \\
&\quad + \left(\frac{i\omega}{2} \exp(-i\omega|t-t'|) \right)
\end{aligned}$$

従って

$$\left(\frac{\partial^2}{\partial t^2} + \omega^2 \right) G(t-t') = \delta(t-t') \quad (7.13)$$

問題7.3) a) ハイゼンベルク運動方程式 $\dot{A} = i[H, A]$ を使って \dot{Q} と \dot{P} の明確な説明を見つけてください。

それらを解いてハイゼンベルク描像での演算子 $P(t)$ $Q(t)$ をシュレーディンガー描像での演算子 P Q から求めなさい。

$$\dot{P}(t) = \frac{\partial}{\partial t} P(t) = i[H(t), P(t)]$$

$$\dot{Q}(t) = \frac{\partial}{\partial t} Q(t) = i[H(t), Q(t)]$$

これらの解として

$$P(t) = e^{iHt} P e^{-iHt}$$

$$Q(t) = e^{iHt} Q e^{-iHt}$$

証明

$$\dot{P}(t) = \frac{\partial}{\partial t} P(t) = \frac{\partial}{\partial t} (e^{iHt} P e^{-iHt})$$

$$= iH e^{iHt} P e^{-iHt} + e^{iHt} P e^{-iHt} (-iH)$$

$$= iH e^{iHt} P e^{-iHt} + e^{iHt} P e^{-iHt} (-iH)$$

$$= i(e^{iHt} H P e^{-iHt} - e^{iHt} P H e^{-iHt})$$

$$= i(e^{iHt} H e^{-iHt} e^{iHt} P e^{-iHt} - e^{iHt} P e^{-iHt} e^{iHt} H e^{-iHt})$$

$$= i[H(t), P(t)]$$

$\dot{Q}(t)$ についても同様

問題7. 3b)

シュレーディンガー描像の演算子 Q と P を生成消滅演算子 a と a^\dagger で示しなさい。

ただし $H = \hbar\omega\left(a^\dagger a + \frac{1}{2}\right)$ さらに (a)の結果を元にハイゼンベルク描像の演算子 $Q(t)$ と

$P(t)$ を a と a^\dagger により示しなさい。

$$a = \sqrt{\frac{m\omega}{2\hbar}}Q + \frac{i}{\sqrt{2m\hbar\omega}}P$$

$$a^\dagger = \sqrt{\frac{m\omega}{2\hbar}}Q - \frac{i}{\sqrt{2m\hbar\omega}}P$$

とすると

$$a - a^\dagger = \frac{2i}{\sqrt{2m\hbar\omega}}P$$

$$P = \sqrt{\frac{m\hbar\omega}{2}}(a - a^\dagger)$$

$$a + a^\dagger = \sqrt{\frac{2m\omega}{\hbar}}Q$$

$$Q = \sqrt{\frac{\hbar}{2m\omega}}(a + a^\dagger)$$

$$H = \hbar\omega\left(a^\dagger a + \frac{1}{2}\right) = \hbar\omega\left(\left(\sqrt{\frac{m\omega}{2\hbar}}Q - \frac{i}{\sqrt{2m\hbar\omega}}P\right)\left(\sqrt{\frac{m\omega}{2\hbar}}Q + \frac{i}{\sqrt{2m\hbar\omega}}P\right) + \frac{1}{2}\right)$$

$$= \hbar\omega\left(\frac{m\omega}{2\hbar}Q^2 + \frac{1}{2m\hbar\omega}P^2 + \frac{i}{2\hbar}[Q, P] + \frac{1}{2}\right) = \hbar\omega\left(\frac{m\omega}{2\hbar}Q^2 + \frac{1}{2m\hbar\omega}P^2 - \frac{1}{2} + \frac{1}{2}\right)$$

$$= \left(\frac{1}{2m}P^2 + \frac{m\omega^2}{2}Q^2\right)$$

ただしここでは $[Q, P] = i\hbar$

$$P(t) = e^{iHt} P e^{-iHt} = \sqrt{\frac{m\hbar\omega}{2}} e^{iHt} (a - a^\dagger) e^{-iHt}$$

$$Q(t) = e^{iHt} Q e^{-iHt} = \sqrt{\frac{\hbar}{2m\omega}} e^{iHt} (a + a^\dagger) e^{-iHt}$$

問題7.3c) (b)の結果と $a|0\rangle = \langle 0|a^\dagger = 0$ をもとに(7.16)式と (7.17)式を確認しなさい。

$$a|0\rangle = \langle 0|a^\dagger = 0 \text{ より } \langle 0|a^\dagger a|0\rangle = 0$$

問題7.3bより

$$\begin{aligned} \langle 0|[P, Q]|0\rangle &= \langle 0|\left[\sqrt{\frac{m\hbar\omega}{2}}(a - a^\dagger), \sqrt{\frac{\hbar}{2m\omega}}(a + a^\dagger)\right]|0\rangle \\ &= -\frac{\hbar i}{2}\langle 0|((aa - a^\dagger a^\dagger + aa^\dagger - a^\dagger a) - (aa - a^\dagger a^\dagger - aa^\dagger + a^\dagger a))|0\rangle \\ &= -\hbar i\langle 0|(aa^\dagger - a^\dagger a)|0\rangle \\ &= -\hbar i \end{aligned}$$

ただし $\langle 0|aa^\dagger|0\rangle = 1$ を使用している。

7.16左辺に $\left(\frac{\partial^2}{\partial t_1^2} + \omega^2\right)$ を作用させると

$$\begin{aligned} \left(\frac{\partial^2}{\partial t_1^2} + \omega^2\right)\langle 0|TQ(t_1)Q(t_2)|0\rangle &= \left(\frac{\partial^2}{\partial t_1^2} + \omega^2\right)\langle 0|\theta(t_1 - t_2)(Q(t_1)Q(t_2)) + \theta(t_2 - t_1)(Q(t_1)Q(t_2))|0\rangle \\ &= \langle 0|\left[\begin{aligned} &\omega^2\theta(t_1 - t_2)(Q(t_1)Q(t_2)) + \omega^2\theta(t_2 - t_1)(Q(t_2)Q(t_1)) \\ &+ \frac{\partial}{\partial t_1}\left(\delta(t_1 - t_2)(Q(t_1)Q(t_2)) - \delta(t_2 - t_1)(Q(t_2)Q(t_1))\right) \right. \\ &\left. + \theta(t_1 - t_2)\left(\frac{1}{m}P(t_1)Q(t_2)\right) + \theta(t_2 - t_1)\left(\frac{1}{m}Q(t_2)P(t_1)\right) \right]|0\rangle \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
& \left. \begin{aligned}
& \omega^2 \theta(t_1 - t_2) (Q(t_1)Q(t_2)) + \omega^2 \theta(t_2 - t_1) (Q(t_2)Q(t_1)) \\
& + \delta(t_1 - t_2) \left(-\frac{\partial}{\partial t_1} Q(t_1)Q(t_2) \right) - \delta(t_2 - t_1) \left(-Q(t_2) \frac{\partial}{\partial t_1} Q(t_1) \right) \\
& + \delta(t_1 - t_2) \left(\frac{\partial}{\partial t_1} Q(t_1)Q(t_2) \right) - \delta(t_2 - t_1) \left(Q(t_2) \frac{\partial}{\partial t_1} Q(t_1) \right) \\
& + \delta(t_1 - t_2) \left(\frac{1}{m} P(t_1)Q(t_2) \right) - \delta(t_2 - t_1) \left(\frac{1}{m} Q(t_2)P(t_1) \right) \\
& + \theta(t_1 - t_2) \left(\frac{-m\omega^2}{m} Q(t_1)Q(t_2) \right) + \theta(t_2 - t_1) \left(\frac{-m\omega^2}{m} Q(t_2)Q(t_1) \right)
\end{aligned} \right\} |0\rangle \\
& = \langle 0 | \left(+\delta(t_1 - t_2) \left(\frac{1}{m} P(t_1)Q(t_2) \right) - \delta(t_2 - t_1) \left(Q(t_2) \frac{1}{m} P(t_1) \right) \right) |0\rangle \\
& = \langle 0 | \left(+\delta(t_1 - t_2) \left(\frac{1}{m} [P(t_1), Q(t_2)] \right) \right) |0\rangle \\
& = \langle 0 | \left(+\delta(t_1 - t_2) \left(\frac{1}{m} [e^{iHt_1} P e^{-iHt_1}, e^{iHt_2} Q e^{-iHt_2}] \right) \right) |0\rangle \\
& = \langle 0 | \left(+\delta(t_1 - t_2) \left(\frac{1}{m} [P, Q] \right) \right) |0\rangle \\
& = \langle 0 | \left(+\delta(t_1 - t_2) \left(-\frac{1}{m} i\hbar \right) \right) |0\rangle \\
& = \frac{1}{i} \delta(t_1 - t_2)
\end{aligned}$$

$$\text{ただし } \frac{\partial}{\partial t} P(t) = -m\omega^2 Q(t) \quad \frac{\partial}{\partial t} Q(t) = \frac{P}{m} \quad \delta(t_1 - t_2) = \delta(t_2 - t_1)$$

$$\frac{\partial}{\partial x} \delta x f(x) = -\delta x \frac{\partial f(x)}{\partial x} \quad \hbar=1 \quad m=1 \text{ を使用している。}$$

$$\frac{\partial}{\partial t} P(t) = -m\omega^2 Q(t) \quad \text{は以下から得ている。}$$

$$\dot{P}(t) = i[H, P(t)] = i \left[\frac{1}{2m} P(t)^2 + \frac{1}{2} m\omega^2 Q(t)^2, P(t) \right]$$

$$\begin{aligned}
&= \frac{i}{2m} P(t)^3 + \frac{i}{2} m \omega^2 Q(t)^2 P(t) - \left(\frac{i}{2m} P(t)^3 + \frac{1}{2} m \omega^2 P Q(t)^2 \right) \\
&= \frac{i}{2} m \omega^2 [Q(t)^2, P(t)] \\
&= -\frac{i}{2} m \omega^2 [P(t), Q(t)^2] = -\frac{i}{2} m \omega^2 ([P(t), Q(t)]Q(t) + Q[P(t), Q(t)]) \\
&= -\frac{i}{2} m \omega^2 (-iQ(t) - Q(t)i) \\
&= -m \omega^2 Q(t)
\end{aligned}$$

ただしライプニッツ則と $[Q(t), P(t)] = i$ を使用している。

ライプニッツ則

$$[A, BC] = [A, B]C + B[A, C]$$

$$\frac{\partial}{\partial t} Q(t) = \frac{P(t)}{m} \quad \text{も同様に}$$

$$\begin{aligned}
\dot{Q}(t) &= i[H, Q(t)] = i \left[\frac{1}{2m} P(t)^2 + \frac{1}{2} m \omega^2 Q(t)^2, Q(t) \right] \\
&= \frac{i}{2m} P(t)^2 Q(t) + \frac{i}{2} m \omega^2 Q(t)^3 - \left(\frac{i}{2m} Q(t) P(t)^2 + \frac{1}{2} m \omega^2 Q(t)^3 \right) \\
&= \frac{i}{2m} [P(t)^2, Q(t)] = \frac{-i}{2m} [Q(t), P(t)^2] = \frac{-i}{2m} ([Q(t), P(t)]P(t) + P[Q(t), P(t)]) \\
&= \frac{-i}{2m} (iP(t) + P(t)i) \\
&= \frac{P(t)}{m}
\end{aligned}$$

一方, 式(7.16)右辺に $\left(\frac{\partial^2}{\partial t_1^2} + \omega^2 \right)$ を作用させると式(7.13)より

$$\left(\frac{\partial^2}{\partial t_1^2} + \omega^2 \right) \frac{1}{i} G(t_1 - t_2) = \frac{1}{i} \delta(t_1 - t_2)$$

となって一致するので式(7.16)の正しさが確認できた。

式(7.17)左辺に $\left(\frac{\partial^2}{\partial t_1^2} + \omega^2 \right) \left(\frac{\partial^2}{\partial t_2^2} + \omega^2 \right) \left(\frac{\partial^2}{\partial t_3^2} + \omega^2 \right) \left(\frac{\partial^2}{\partial t_4^2} + \omega^2 \right)$ を作用させると

$$\begin{aligned}
& \left(\frac{\partial^2}{\partial t_1^2} + \omega^2 \right) \left(\frac{\partial^2}{\partial t_2^2} + \omega^2 \right) \left(\frac{\partial^2}{\partial t_3^2} + \omega^2 \right) \left(\frac{\partial^2}{\partial t_4^2} + \omega^2 \right) \langle 0 | T Q(t_1) Q(t_2) Q(t_3) Q(t_4) | 0 \rangle \\
&= \left(\frac{\partial^2}{\partial t_1^2} + \omega^2 \right) \left(\frac{\partial^2}{\partial t_2^2} + \omega^2 \right) \left(\frac{\partial^2}{\partial t_3^2} + \omega^2 \right) \left(\frac{\partial^2}{\partial t_4^2} + \omega^2 \right) \\
& \langle 0 | \left(\begin{aligned} & \theta(t_1 - t_3) \theta(t_1 - t_4) \theta(t_2 - t_3) \theta(t_2 - t_4) (T Q(t_1) Q(t_2)) (T Q(t_3) Q(t_4)) \\ & + \theta(t_1 - t_2) \theta(t_1 - t_4) \theta(t_3 - t_2) \theta(t_3 - t_4) (T Q(t_1) Q(t_3)) (T Q(t_2) Q(t_4)) \\ & + \theta(t_1 - t_2) \theta(t_1 - t_3) \theta(t_4 - t_2) \theta(t_4 - t_3) (T Q(t_1) Q(t_4)) (T Q(t_2) Q(t_3)) \end{aligned} \right) | 0 \rangle \\
&= \frac{2}{i^2} \begin{pmatrix} \delta(t_1 - t_2) \delta(t_3 - t_4) \\ + \delta(t_1 - t_3) \delta(t_2 - t_4) \\ + \delta(t_1 - t_4) \delta(t_2 - t_3) \end{pmatrix}
\end{aligned}$$

一方7.17右辺に $\left(\frac{\partial^2}{\partial t_1^2} + \omega^2 \right) \left(\frac{\partial^2}{\partial t_2^2} + \omega^2 \right) \left(\frac{\partial^2}{\partial t_3^2} + \omega^2 \right) \left(\frac{\partial^2}{\partial t_4^2} + \omega^2 \right)$ を作用させると

$$\begin{aligned}
& \left(\frac{\partial^2}{\partial t_1^2} + \omega^2 \right) \left(\frac{\partial^2}{\partial t_2^2} + \omega^2 \right) \left(\frac{\partial^2}{\partial t_3^2} + \omega^2 \right) \left(\frac{\partial^2}{\partial t_4^2} + \omega^2 \right) \frac{2}{i^2} \begin{pmatrix} G(t_1 - t_2) G(t_3 - t_4) \\ + G(t_1 - t_3) G(t_2 - t_4) \\ + G(t_1 - t_4) G(t_2 - t_3) \end{pmatrix} \\
&= \frac{2}{i^2} \begin{pmatrix} \delta(t_1 - t_2) \delta(t_3 - t_4) \\ + \delta(t_1 - t_3) \delta(t_2 - t_4) \\ + \delta(t_1 - t_4) \delta(t_2 - t_3) \end{pmatrix}
\end{aligned}$$

となって一致するので式(7.17)の正しさが確認できた。ただし時間順序積の奇数個どうしの組み合わせに関する項がゼロになることを利用している。

一例を挙げると

$$\begin{aligned}
& \left(\frac{\partial^2}{\partial t_1^2} + \omega^2 \right) \left(\frac{\partial^2}{\partial t_2^2} + \omega^2 \right) \left(\frac{\partial^2}{\partial t_3^2} + \omega^2 \right) \left(\frac{\partial^2}{\partial t_4^2} + \omega^2 \right) \\
& \langle 0 | \theta(t_1 - t_2) \theta(t_1 - t_3) \theta(t_1 - t_4) (Q(t_1) (T Q(t_2) Q(t_3) Q(t_4))) | 0 \rangle \\
&= \left(\frac{\partial^2}{\partial t_1^2} + \omega^2 \right) \left(\frac{\partial^2}{\partial t_2^2} + \omega^2 \right) \left(\frac{\partial^2}{\partial t_3^2} + \omega^2 \right) \left(\frac{\partial^2}{\partial t_4^2} + \omega^2 \right) \\
& \langle 0 | \theta(t_1 - t_2) \theta(t_1 - t_3) \theta(t_1 - t_4) (Q(t_1) (T Q(t_2) Q(t_3) Q(t_4))) | 0 \rangle
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
&= \left(\frac{\partial^2}{\partial t_2^2} + \omega^2 \right) \left(\frac{\partial^2}{\partial t_3^2} + \omega^2 \right) \left(\frac{\partial^2}{\partial t_4^2} + \omega^2 \right) \\
&\left\langle 0 \left| \left(\begin{aligned} &\omega^2 \theta(t_1 - t_2) \theta(t_1 - t_3) \theta(t_1 - t_4) (Q(t_1) (TQ(t_2) Q(t_3) Q(t_4))) \\ &+ \frac{\partial}{\partial t_1} \left(\begin{aligned} &\delta(t_1 - t_2) \theta(t_1 - t_3) \theta(t_1 - t_4) (Q(t_1) (TQ(t_2) Q(t_3) Q(t_4))) \\ &+ \theta(t_1 - t_2) \theta(t_1 - t_3) \theta(t_1 - t_4) \left(\frac{1}{m} P(t_1) (TQ(t_2) Q(t_3) Q(t_4)) \right) \end{aligned} \right) \end{aligned} \right) \right| 0 \rangle \\
&= \left(\frac{\partial^2}{\partial t_2^2} + \omega^2 \right) \left(\frac{\partial^2}{\partial t_3^2} + \omega^2 \right) \left(\frac{\partial^2}{\partial t_4^2} + \omega^2 \right) \\
&\left\langle 0 \left| \left(\begin{aligned} &\omega^2 \theta(t_1 - t_2) \theta(t_1 - t_3) \theta(t_1 - t_4) (Q(t_1) (TQ(t_2) Q(t_3) Q(t_4))) \\ &\left(\begin{aligned} &\delta(t_1 - t_2) \theta(t_1 - t_3) \theta(t_1 - t_4) \left(-\frac{1}{m} P(t_1) (TQ(t_2) Q(t_3) Q(t_4)) \right) \\ &+ \delta(t_1 - t_2) \theta(t_1 - t_3) \theta(t_1 - t_4) \left(\frac{1}{m} P(t_1) (TQ(t_2) Q(t_3) Q(t_4)) \right) \\ &+ \theta(t_1 - t_2) \theta(t_1 - t_3) \theta(t_1 - t_4) \left(-\frac{m\omega^2}{m} (TQ(t_2) Q(t_3) Q(t_4)) \right) \end{aligned} \right) \end{aligned} \right) \right| 0 \rangle \\
&= 0
\end{aligned}$$

$$\text{ただし } \frac{\partial}{\partial t} P(t) = -m\omega^2 Q(t) \quad \frac{\partial}{\partial t} Q(t) = \frac{P(t)}{m} \quad \frac{\partial}{\partial x} \delta x f(x) = -\delta x \frac{\partial f(x)}{\partial x} \quad \hbar = 1$$

$m = 1$ を使用している。

問題 7.4) $t = -\infty$ における基底状態にある調和振動子を考慮して外力が $f(t)$ である場合に

$t = +\infty$ において調和振動子が依然として基底状態にある確率 $|\langle 0|0 \rangle_f|^2$ を計算せよ。

明らか (manifestly) に実際の説明として答えを書きなさい。そしてフーリエ変換

$$\tilde{f}(E) = \int_{-\infty}^{+\infty} dt e^{iEt} f(t) \text{ を用いなさい。}$$

他の評価されていない積分を用いてはならない。(Your answer should not involve any other unevaluated integrals.)

7.11 に 7.14 を代入し

$$\begin{aligned}
|\langle 0|0 \rangle_f| &= \exp \left[\frac{i}{2} \int_{-\infty}^{+\infty} dt dt' f(t) \frac{i}{2\omega} \exp(-i\omega|t-t'|) f(t') \right] \\
&= \exp \left[\frac{-1}{2} \int_{-\infty}^{+\infty} dt dt' f(t) \frac{1}{2\omega} \exp(-i\omega|t-t'|) f(t') \right]
\end{aligned}$$

a を複素数とすると $|\exp[a]|^2 = \exp[2\operatorname{Re}(a)]$

$$|\langle 0|0\rangle_f|^2 = \exp\left[2\operatorname{Re}\left(\frac{-1}{2}\int_{-\infty}^{+\infty} dt dt' f(t) \frac{1}{2\omega} \exp(-i\omega|t-t'|) f(t')\right)\right]$$

$t > t'$ のとき

$$\begin{aligned} |\langle 0|0\rangle_f|^2 &= \exp\left[2\operatorname{Re}\left(\frac{-1}{2}\int_{-\infty}^{+\infty} dt dt' f(t) \frac{1}{2\omega} \exp(-i\omega(t-t')) f(t')\right)\right] \\ &= \exp\left[2\operatorname{Re}\left(\frac{-1}{2}\int_{-\infty}^{+\infty} dt dt' f(t) \frac{1}{2\omega} \exp(-i\omega(t)) \exp(i\omega(t')) f(t')\right)\right] \\ &= \exp\left[2\operatorname{Re}\left(\frac{-1}{2} \frac{1}{2\omega} \int_{-\infty}^{+\infty} dt \exp(-i\omega(t)) f(t) \int_{-\infty}^{+\infty} dt' \exp(i\omega(t')) f(t')\right)\right] \\ &= \exp\left(-\frac{\tilde{f}(E)\tilde{f}^*(E)}{2\omega}\right) \end{aligned}$$

$t < t'$ のとき

$$\begin{aligned} |\langle 0|0\rangle_f|^2 &= \exp\left[2\operatorname{Re}\left(\frac{-1}{2}\int_{-\infty}^{+\infty} dt dt' f(t) \frac{1}{2\omega} \exp(i\omega(t-t')) f(t')\right)\right] \\ &= \exp\left[2\operatorname{Re}\left(\frac{-1}{2}\int_{-\infty}^{+\infty} dt dt' f(t) \frac{1}{2\omega} \exp(i\omega(t)) \exp(-i\omega(t')) f(t')\right)\right] \\ &= \exp\left[2\operatorname{Re}\left(\frac{-1}{2} \frac{1}{2\omega} \int_{-\infty}^{+\infty} dt \exp(i\omega(t)) f(t) \int_{-\infty}^{+\infty} dt' \exp(-i\omega(t')) f(t')\right)\right] \\ &= \exp\left(-\frac{\tilde{f}(E)\tilde{f}^*(E)}{2\omega}\right) \end{aligned}$$

従って答えは $|\langle 0|0\rangle_f|^2 = \exp\left(-\frac{\tilde{f}(E)\tilde{f}^*(E)}{2\omega}\right)$