

§ 时间反演对称性

“时间反演” 不准确，科幻。

“运动反转” reversal of motion 更准确，due to E. Wigner

时间反演对称：

如果在某时刻 $\vec{p}$ 变成 $-\vec{p}$
($t=0$)

粒子按原路返回 $\rightarrow$ 回到过去

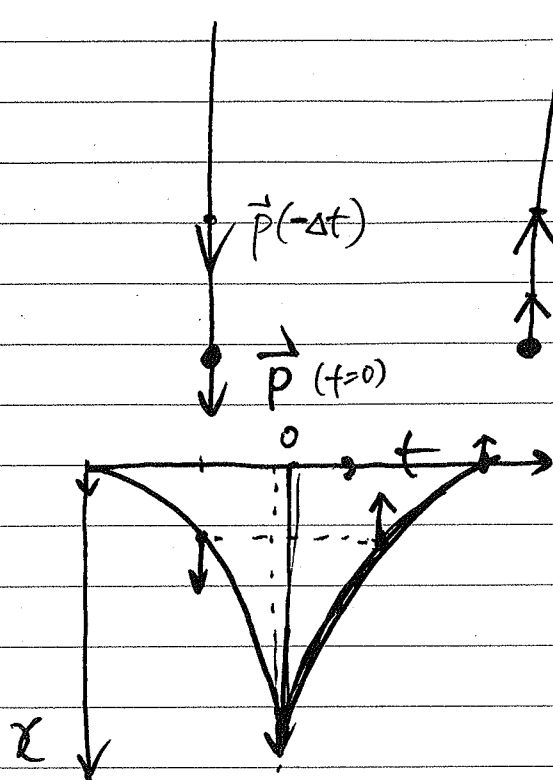
放录像，正放倒放都是对的

即都是真实的可能。

• 前提：没有耗散力（阻尼）。

桌面上滑块由于摩擦减速

停止，不能相反。（如果你看到录像相反，可以判断出来）。



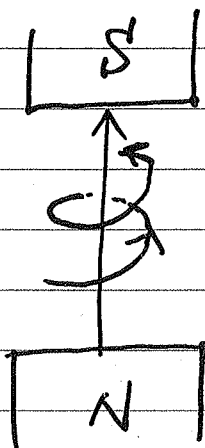
严格： $m\ddot{x} = -\nabla V(x)$ ，如果 $x(t)$ 是解，那么 $x(-t)$ 也是。

比如上面的例子：① $x(t) = vt + \frac{1}{2}gt^2$ ， v 是 $t=0$ 时速度

② $x(-t) = -vt + \frac{1}{2}gt^2$ 也是解。 $-v$ 是 $t=0$ 时速度。

解①在 $-t$ 等于解②在 t

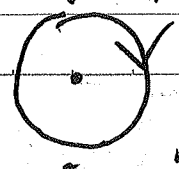
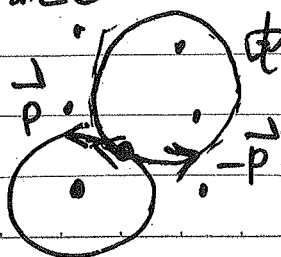
• 有磁场的情况



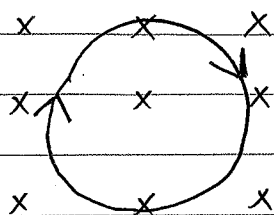
$F = q \vec{v} \times \vec{B} + q\vec{E}$
没有“运动反转”对称性！

电子轨迹。如果在某时刻 $\vec{p} \rightarrow -\vec{p}$
电子并不原路返回。

如果你看录像，反了！



然而,从微观角度看,如果产生磁场的电流也反向,那么



还是对的! 时间反演对称性还在!

取决于你怎么看.

量子力学情形:
$$\left[\begin{aligned} i\hbar \frac{\partial \psi(x,t)}{\partial t} &= H \psi(x,t) \Rightarrow -i\hbar \frac{\partial \psi^*(x,t)}{\partial t} = H \psi^*(x,t) \\ &\Rightarrow -i\hbar \frac{\partial \psi^*(x,-t)}{\partial (-t)} = H \psi^*(x,-t) = i\hbar \frac{\partial \psi^*(x,-t)}{\partial t} \end{aligned} \right]$$

$$i\hbar \frac{\partial \psi}{\partial t} = \left(-\frac{\hbar^2 \nabla^2}{2m} + V \right) \psi = H \psi \Rightarrow \psi(x,t) = \psi^*(x,-t) \text{ 也是解}$$

如果 $\psi(x,t) = \psi_E(x) e^{-i\frac{Et}{\hbar}}$ 是解, $\psi(x,-t) = \psi_E(x) e^{i\frac{Et}{\hbar}}$ 却并不是 S-eg 的解. $\therefore H \psi_E = E \psi_E$.

然而 $\psi^*(x,-t) = \psi_E^*(x) e^{-i\frac{Et}{\hbar}}$ 是 S-eg 的解.

如果在 $t=0$ 时, 波函数 $\psi(x) = \langle x|\alpha \rangle$, 那么对应 α 的波函数是 $\psi^*(x) = \langle x|\alpha \rangle^*$.

什么意思? 例: $t=0$ 时 $\psi(x) = \langle x|p \rangle = \frac{e^{ipx}}{\sqrt{2\pi}}$

$\psi^*(x) = \langle x|p \rangle^* = \frac{e^{-ipx}}{\sqrt{2\pi}} \rightarrow$ 动量反转!

量子制备: 对称操作.

$$R|\alpha\rangle = |\tilde{\alpha}\rangle, \quad R|\beta\rangle = |\tilde{\beta}\rangle$$

要求 $\langle \tilde{\beta}|\tilde{\alpha} \rangle = \langle \beta|R^\dagger R|\alpha \rangle \stackrel{\text{“} \langle \beta|\alpha \rangle \text{”}}{=} \langle \beta|\alpha \rangle$, 即 $R^\dagger R = I$ 么?

可以放松要求:

$$|\langle \tilde{\beta}|\tilde{\alpha} \rangle| = |\langle \beta|\alpha \rangle| \quad \text{即 另一个可能: } \langle \tilde{\beta}|\tilde{\alpha} \rangle = \langle \alpha|\beta \rangle = \langle \alpha|\beta \rangle^*$$

定义: 变换 $|\alpha\rangle \rightarrow |\tilde{\alpha}\rangle = \theta|\alpha\rangle, |\beta\rangle \rightarrow |\tilde{\beta}\rangle = \theta|\beta\rangle$

为反么正 (antiunitary), 如果:

$$\langle \tilde{\beta}|\tilde{\alpha} \rangle = \langle \beta|\alpha \rangle^*$$

$\theta(c_1|\alpha\rangle + c_2|\beta\rangle) = c_1^* \theta|\alpha\rangle + c_2^* \theta|\beta\rangle \rightarrow$ 反线性

反么子算符可以写成 $\theta = UK$, 其中 $U^\dagger U = 1$
 K : 复共轭算符

若 $K|a\rangle = c^* K|a\rangle$
 $|a\rangle = \sum_a |a\rangle \langle a|a\rangle$ 那么 ~~$K|a\rangle = \sum_a |a\rangle \langle a|a\rangle$~~

$$|\tilde{a}\rangle = K|a\rangle = \sum_a \langle a|a\rangle^* K|a\rangle = \sum_a \langle a|a\rangle^* |a\rangle$$

注意 K 不改变基矢! 理解: $|a\rangle = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$, K 无用.

但是: S_y 的基矢: $K(\frac{1}{\sqrt{2}}|+\rangle \pm \frac{i}{\sqrt{2}}|-\rangle) = \frac{1}{\sqrt{2}}|+\rangle \mp \frac{i}{\sqrt{2}}|-\rangle$
 (依赖于基矢选取)

但是若选 S_y 的基矢为基矢. $K|S_y \pm\rangle = |S_y \pm\rangle$ 不变.

• 证明 $\theta = UK$ 满足反么子条件:

回到反线性: $\theta(c_1|a\rangle + c_2|b\rangle) = UK(c_1|a\rangle + c_2|b\rangle)$
 $= c_1^* UK|a\rangle + c_2^* UK|b\rangle$
 $= c_1^* \theta|a\rangle + c_2^* \theta|b\rangle$

$\therefore \theta = UK$ 满足反线性

内积: $|a\rangle \rightarrow |\tilde{a}\rangle = \theta|a\rangle = \sum_{a'} \langle a'|a\rangle^* UK|a'\rangle$

$$= \sum_{a'} \langle a'|a\rangle^* U|a'\rangle = \sum_{a'} \langle a|a'\rangle U|a'\rangle$$

$$|\tilde{\beta}\rangle = \sum_{a'} \langle a'|\beta\rangle^* U|a'\rangle \xleftrightarrow{DC} \langle \tilde{\beta}| = \sum_{a'} \langle a'|\beta\rangle \langle a'|U^\dagger$$

$$\therefore \langle \tilde{\beta}|\tilde{a}\rangle = \sum_{a''} \sum_{a'} \langle a''|\beta\rangle \langle a''|U^\dagger U|a'\rangle \langle a|a'\rangle$$

$$= \sum_{a'} \langle a|a'\rangle \langle a'|\beta\rangle = \langle a|\beta\rangle$$

• 满足第一章

• θ 朝右作用到 ket
不能朝左!

• 时间反演算符: Θ

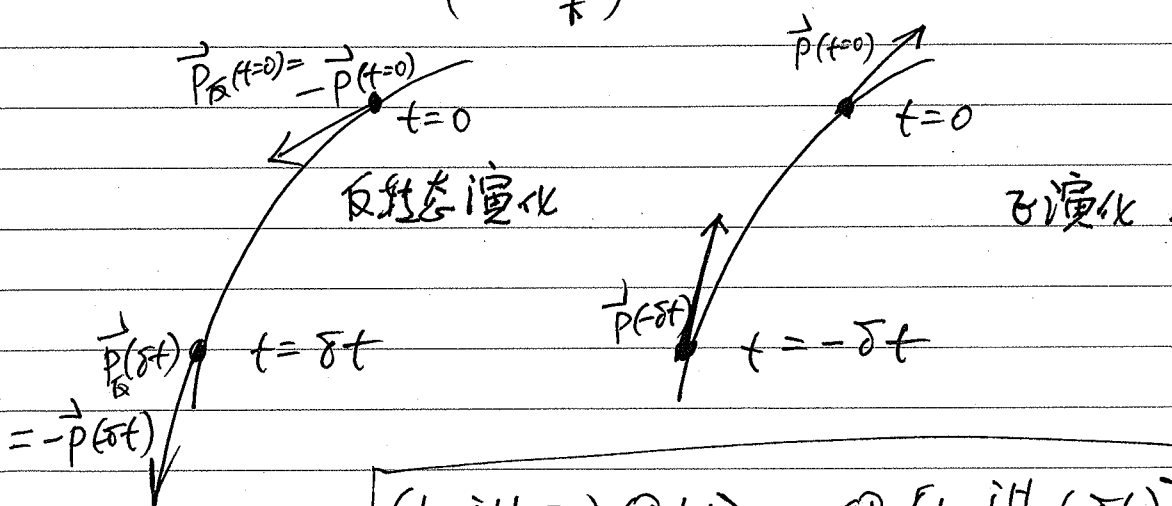
考虑 $|\alpha\rangle \rightarrow \Theta|\alpha\rangle \leftarrow$ 反演态. 或记为反态

比如: $|p\rangle \quad \Theta|p\rangle = |-p\rangle$

设 $t=0$ 时系统处于 $|\alpha\rangle$, 则由 $|t=-\delta t\rangle$ 演化而来

即: $|\alpha, \text{反演}\rangle = (1 - \frac{iH}{\hbar} \delta t) |t=-\delta t\rangle$

如果时间反演不变, 那么 $|t=-\delta t\rangle = (1 + \frac{iH}{\hbar} \delta t) |\alpha\rangle$
 $(1 - \frac{iH}{\hbar} \delta t) \Theta|\alpha\rangle$ 应该与 $\Theta|t=-\delta t\rangle$ 相同.



$$(1 - \frac{iH}{\hbar} \delta t) \Theta|\alpha\rangle = \Theta [1 - \frac{iH}{\hbar} (-\delta t)] |\alpha\rangle$$

$$\Rightarrow -iH \Theta|\alpha\rangle = \Theta iH |\alpha\rangle \quad *$$

• Θ 不是么? 若么子, 又约去 $i \Rightarrow \boxed{H\Theta = \Theta H} \quad \text{---} \quad \text{A}$

对于能量本征态 $|n\rangle \Rightarrow H\Theta|n\rangle = -\Theta H|n\rangle = (-E_n) \Theta|n\rangle$

对于自由粒子, 这是不允许的, $\because E_n > 0$

另一方面: $H = \frac{p^2}{2m}$, A $\Rightarrow \Theta^{-1} H \Theta = -\frac{p^2}{2m}$ 不可以.

出路:

• Θ 反么子: $\Theta iH|\alpha\rangle = -i\Theta H|\alpha\rangle$ 即 $\Theta = UK$, 其中 $U^\dagger U = 1$,
 对比 * 式: $\Rightarrow \boxed{H\Theta = \Theta H} \rightarrow \Theta^{-1} H \Theta = H$ K 为复共轭算符

• 注意: $\langle \beta | \Theta | \alpha \rangle \equiv \langle \beta | \cdot (\Theta | \alpha \rangle) \neq \langle \beta | \Theta \cdot | \alpha \rangle$
 前者没有定义.

• 时间反演下算符的行为：奇还是偶

定理： $\langle \beta | A | \alpha \rangle = \langle \tilde{\alpha} | \Theta A^\dagger \Theta^{-1} | \tilde{\beta} \rangle$ 其中 $|\tilde{\alpha}\rangle = \Theta |\alpha\rangle$
 其中 A 是线性算符 $|\tilde{\beta}\rangle = \Theta |\beta\rangle$

证明： 定义 $|\gamma\rangle \equiv A^\dagger |\beta\rangle$ ， 那么 $\langle \alpha | \gamma \rangle = \langle \beta | A$

$$\begin{aligned} \langle \beta | A | \alpha \rangle &= \langle \gamma | \alpha \rangle = \langle \tilde{\alpha} | \tilde{\gamma} \rangle \quad \leftarrow \text{反么子} \\ &= \langle \tilde{\alpha} | \Theta A^\dagger | \beta \rangle = \langle \tilde{\alpha} | \Theta A^\dagger \Theta^{-1} \Theta | \beta \rangle \\ &= \langle \tilde{\alpha} | \Theta A^\dagger \Theta^{-1} | \tilde{\beta} \rangle \end{aligned}$$

当 $A^\dagger = A$ ， $\Rightarrow \langle \beta | A | \alpha \rangle = \langle \tilde{\alpha} | \Theta A \Theta^{-1} | \tilde{\beta} \rangle$

• 我们称 A 是奇 (odd) 若 $\Theta A \Theta^{-1} = -A$ ，
 偶 若 $\Theta A \Theta^{-1} = A$ 。

对比 $\langle \beta | A | \alpha \rangle$
 $= \langle \tilde{\beta} | \Theta A \Theta^{-1} | \tilde{\alpha} \rangle$

于是有： 反么性质： $\langle \beta | A | \alpha \rangle = \pm \langle \tilde{\alpha} | A | \tilde{\beta} \rangle = \pm \langle \tilde{\beta} | A | \tilde{\alpha} \rangle^*$
 对于 $|\beta\rangle = |\alpha\rangle$ $\rightarrow$ 实部较
 $\langle \alpha | A | \alpha \rangle = \pm \langle \tilde{\alpha} | A | \tilde{\alpha} \rangle \rightarrow$ 期望值。

例： 应有 $\langle \alpha | \vec{p} | \alpha \rangle = -\langle \tilde{\alpha} | \vec{p} | \tilde{\alpha} \rangle$

那么 $\Theta \vec{p} \Theta^{-1} = -\vec{p}$ ， 奇

另一方面： $\vec{p} \Theta |\tilde{\beta}\rangle = -\Theta \vec{p} \Theta^{-1} \Theta |\tilde{\beta}\rangle = -\vec{p}' \Theta |\tilde{\beta}\rangle$

$\Rightarrow |\tilde{\beta}\rangle$ 的反么态是 $|\tilde{\beta}'\rangle$ ， 与之前讨论 S_{eq} 一致。

类似地， 我们预计 $\langle \alpha | \vec{x} | \alpha \rangle = \langle \tilde{\alpha} | \vec{x} | \tilde{\alpha} \rangle$

那么 $\Theta \vec{x} \Theta^{-1} = \vec{x}$ ， even.

$\vec{x} \Theta |\tilde{\beta}\rangle = \vec{x}' \Theta |\tilde{\beta}\rangle \Rightarrow \Theta |\tilde{\beta}\rangle = |\tilde{\beta}'\rangle$
 $\rightarrow$ 任意态

对易关系： $[x_i, p_j] = i\hbar \delta_{ij} \Rightarrow [x_i, p_j] |\alpha\rangle = i\hbar \delta_{ij} |\alpha\rangle$

$\Rightarrow \Theta [x_i, p_j] \Theta^{-1} \Theta |\alpha\rangle = \Theta i\hbar \delta_{ij} |\alpha\rangle = -i\hbar \delta_{ij} \Theta |\alpha\rangle$

$\Rightarrow [x_i, -p_j] \Theta |\alpha\rangle = -i\hbar \delta_{ij} \Theta |\alpha\rangle \therefore$ 对易关系对反么态不变！

这都 Θ 是反么子！

要保证 $[J_i, J_j] = i\hbar \epsilon_{ijk} J_k$ 不变, 须 $\boxed{\oplus J \oplus^{-1} = -J}$

证明: $\oplus [J_i, J_j] (\oplus^{-1} \oplus) |\alpha\rangle = -i\hbar \epsilon_{ijk} \oplus J_k \oplus^{-1} \oplus |\alpha\rangle$

$$[J_i, J_j] \oplus |\alpha\rangle = i\hbar \epsilon_{ijk} J_k \oplus |\alpha\rangle$$

对应角动量, 容易理解. $\vec{J} = \vec{r} \times \vec{p}$