

Squeezed 状態

1. $f(x) = e^{x\hat{A}}\hat{B}e^{-x\hat{A}}$ と定義する. この演算子 $f(x)$ をパラメーター x について展開することを考える:

$$f(x) = f(0) + x \left. \frac{df}{dx} \right|_{x=0} + \frac{x^2}{2} \left. \frac{d^2f}{dx^2} \right|_{x=0} + \dots \quad (1)$$

このとき $\frac{df(x)}{dx}, \frac{d^2f(x)}{dx^2}$ を求めよ. また (1) より

$$e^{\hat{A}}\hat{B}e^{-\hat{A}} = \hat{B} + [\hat{A}, \hat{B}] + \frac{1}{2}[\hat{A}, [\hat{A}, \hat{B}]] + \dots = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{1}{n!} \underbrace{[\hat{A}, [\hat{A}, [\dots, [\hat{A}, \hat{B}]]]]}_{\hat{A} \text{ が } n \text{ 個}} \quad (2)$$

が成り立つことを確認せよ.

2. 位相空間での移動演算子 $\hat{D}(x_0, p_0)$ を以下のように定義する.

$$\hat{D}(x_0, p_0) \equiv \exp \left\{ \frac{i}{\hbar} (p_0 \hat{X} - x_0 \hat{P}) \right\} \quad (3)$$

このとき (2) を用いて

$$\hat{D}(x_0, p_0) \hat{X} \hat{D}(x_0, p_0)^\dagger = \hat{X} - x_0 \hat{I} \quad (4)$$

$$\hat{D}(x_0, p_0) \hat{P} \hat{D}(x_0, p_0)^\dagger = \hat{P} - p_0 \hat{I} \quad (5)$$

を示せ. ここで \hat{I} は単位演算子である.

3. Squeezed 演算子を

$$\hat{S}(r) \equiv \exp \left\{ \frac{ir}{2\hbar} (\hat{X}\hat{P} + \hat{P}\hat{X}) \right\} \quad (6)$$

で定義する. ここで r は実のパラメーターである. このとき (2) を用いて

$$\hat{S}(r) \hat{X} \hat{S}^\dagger(r) = e^r \hat{X} \quad (7)$$

$$\hat{S}(r) \hat{P} \hat{S}^\dagger(r) = e^{-r} \hat{P} \quad (8)$$

を示せ.

3. 調和振動子の基底状態

$$\Psi_0(x) = \langle x | \Psi_0 \rangle = \left(\frac{m\omega}{\pi\hbar} \right)^{\frac{1}{4}} e^{-\frac{m\omega}{2\hbar} x^2} \quad (9)$$

に対して Squeezed 状態を

$$|s\rangle \equiv \hat{S}(r) \hat{D}(x_0, p_0) |\Psi_0\rangle \quad (10)$$

で定義する. このとき $\langle s | \hat{X} | s \rangle, \langle s | \hat{P} | s \rangle, \Delta \hat{X}, \Delta \hat{P}$ を計算せよ.