

§ 5★. Статистические суммы обобщенных канонических распределений

Соотношения, полученные для функций Z и Ω , а также Ξ и Z , можно обобщить на статистические суммы других более общих канонических распределений. Каноническому распределению с заданным параметром x соответствует каноническое распределение, которое определяется сопряженной силой X вместо x . Статистическая сумма Z_X является образом Лапласа (или производящей функцией) для статистической суммы Z_x . Функции Z_X и Z_x могут быть связаны друг с другом с помощью математических преобразований. Если эти преобразования провести асимптотически для больших (макроскопических) систем, то они совпадут с термодинамическими преобразованиями (преобразованиями Лежандра) для термодинамических функций.

§ 6. Классические конфигурационные интегралы

Пусть в системе, состоящей из N_A, N_B, \dots частиц сортов A, B, \dots , потенциальная энергия взаимодействия равна $U(\mathbf{r}_1, \mathbf{r}_2, \dots)$. Классическая статистическая сумма этой системы может быть записана в виде

$$Z_N = \left\{ \prod_A \left(\frac{2\pi m_A k T}{h^2} \right)^{3N_A/2} \right\} \frac{1}{N_A! N_B! \dots} \int \dots \int e^{-U/kT} d\Gamma_Q, \quad (2.31)$$

где уже проведено интегрирование по импульсам и $d\Gamma_Q$ представляет элемент объема в конфигурационном пространстве координат частиц, размерность которого равна $3(N_A + N_B + \dots)$. В этом случае интеграл

$$Q_{N_A, N_B, \dots} = \frac{1}{N_A! N_B! \dots} \int \dots \int e^{-U/kT} d\Gamma_Q \quad (2.32)$$

называется *конфигурационным интегралом*. Вероятность того, что реализуется определенная конфигурация положений частиц, определяется функцией

$$Pr(d\Gamma_Q) = \frac{1}{N_A! N_B! \dots} \frac{e^{-U/kT} d\Gamma_Q}{Q_N}. \quad (2.33)$$

Пусть $\{N\}$ представляет все координаты $\mathbf{r}_1, \mathbf{r}_2, \dots, \mathbf{r}_N$ системы, состоящей из N тождественных частиц. Тогда функция распределения вероятности заданной конфигурации этих N частиц может быть записана в виде

$$F_N\{N\} = \frac{1}{N!} \frac{e^{-U(N)/kT}}{Q_N}. \quad (2.34)$$

Иногда необходимо найти функции распределения вероятности для одной, двух, ..., n частиц, выбранных из полного числа N частиц. Такие приведенные функции распределения можно в принципе получить интегрированием функции (2.34).

§ 7★. Матрицы плотности

Определение. Пусть ψ_α , ψ_{α^*} , ... — квантовые состояния рассматриваемой системы и ψ_α^* , $\psi_{\alpha^*}^*$, ... — эрмитово сопряженные состояния. Они взаимно ортогональны и нормированы, т. е.

$$(\psi_{\alpha'}^*, \psi_{\alpha''}) = \delta_{\alpha'\alpha''} \quad (\langle \alpha' | \alpha'' \rangle = \delta_{\alpha'\alpha''}). \quad (2.35)$$

Если w_α представляет собой вероятность того, что система может быть обнаружена в состоянии α , то статистические свойства системы определяются оператором¹⁾

$$\rho = \sum_a w_\alpha \psi_\alpha \psi_\alpha^* = \sum_a |a\rangle w_\alpha \langle a|. \quad (2.36)$$

Вероятность w_α нормирована к единице:

$$\sum_\alpha w_\alpha = 1. \quad (2.36')$$

Оператор, определяемый соотношением (2.36), называется матрицей плотности (иногда условие нормировки может не выполняться, и все же оператор ρ называют матрицей плотности).

Пусть $\varphi_n = |n\rangle$ ($n = 1, 2, \dots$) — произвольная ортонормированная система в гильбертовом пространстве. Тогда в этом базисе матрица плотности (2.36) имеет вид

$$\langle n | \rho | m \rangle = \sum_\alpha \langle n | \alpha \rangle w_\alpha \langle \alpha | m \rangle. \quad (2.37)$$

1) Оператор типа $\psi_\alpha \psi_\alpha^*$ действует на вектор ψ в гильбертовом пространстве таким образом, что

$$\psi_\alpha \psi_\alpha^* \cdot \psi = \psi_\alpha (\psi_\alpha^* \psi).$$

Подобным же образом он действует на вектор ψ^* в сопряженном пространстве

$$\psi^* \cdot \psi_\alpha \psi_\alpha^* = (\psi^* \psi_\alpha) \psi_\alpha^*.$$

В обозначениях Дирака мы можем написать

$$\psi_\alpha = |\alpha\rangle, \quad \psi_\alpha^* = \langle \alpha|,$$

и поэтому

$$(\psi_\alpha^* \psi_{\alpha'}) = \langle \alpha' | \alpha'' \rangle,$$

$$\psi_\alpha \psi_\alpha^* \cdot \psi = |\alpha\rangle \langle \alpha| \psi, \quad \psi^* \cdot \psi_\alpha \psi_\alpha^* = \langle \psi | \alpha \rangle \langle \alpha|.$$

Этот способ записи уравнений для операторов и векторов очень удобен, если к нему привыкнуть.