


从分析力学到量子力学

Jake


量子力学补习班(1)

集智俱乐部

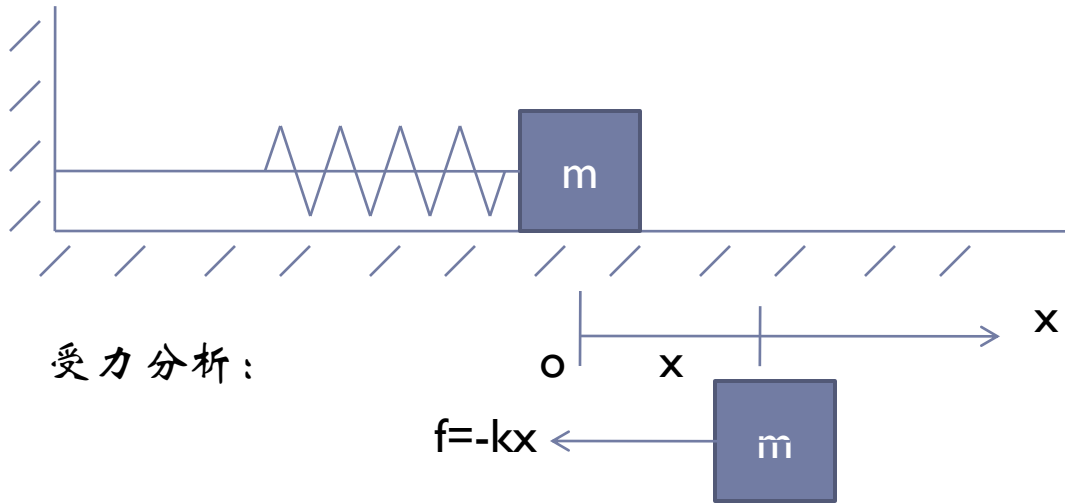
整体规划

- ▶ **从分析力学到量子力学**
 - ▶ 牛顿力学、拉格朗日力学与哈密顿力学
 - ▶ 简谐振子：从经典到量子
 - ▶ **产生湮灭算符与二次量子化**
 - ▶ 产生湮灭算符的引入
 - ▶ 多粒子系统与二次量子化
 - ▶ **量子场论初步1——Klein Gordon场**
 - ▶ 正则量子化
 - ▶ 路径积分量子化
 - ▶ 费曼图
 - ▶ **量子场论初步2——Dirac场**
 - ▶ 李群初步
 - ▶ 相对论初步
 - ▶ 狄拉克场
 - ▶ 其它量子场
 - ▶ **重正化群**
 - ▶ 重正化简介：渗流模型
 - ▶ ISING模型
 - ▶ 标量场的重正化
 - ▶ 统计场论和共形场论
-
- 

本次内容

- ▶ 一个实例——简谐振子
 - ▶ 牛顿力学求解——微分方程
 - ▶ 拉格朗日力学
 - ▶ 历史渊源
 - ▶ 最速降线问题与变分法
 - ▶ 拉氏力学求解——欧拉-拉格朗日方程
 - ▶ 拉氏力学与牛氏力学的关系
 - ▶ 最美力学定理——Noether定理
 - ▶ 哈密顿力学
 - ▶ 从拉格朗日量到哈密顿量
 - ▶ 哈密顿力学求解
 - ▶ 哈密顿方程的直观解释
 - ▶ 量子力学
 - ▶ 线性代数复习
 - ▶ 量子力学基本原理
 - ▶ 量子力学求解
 - ▶ 量子力学解的意义
-
- 

简谐振子

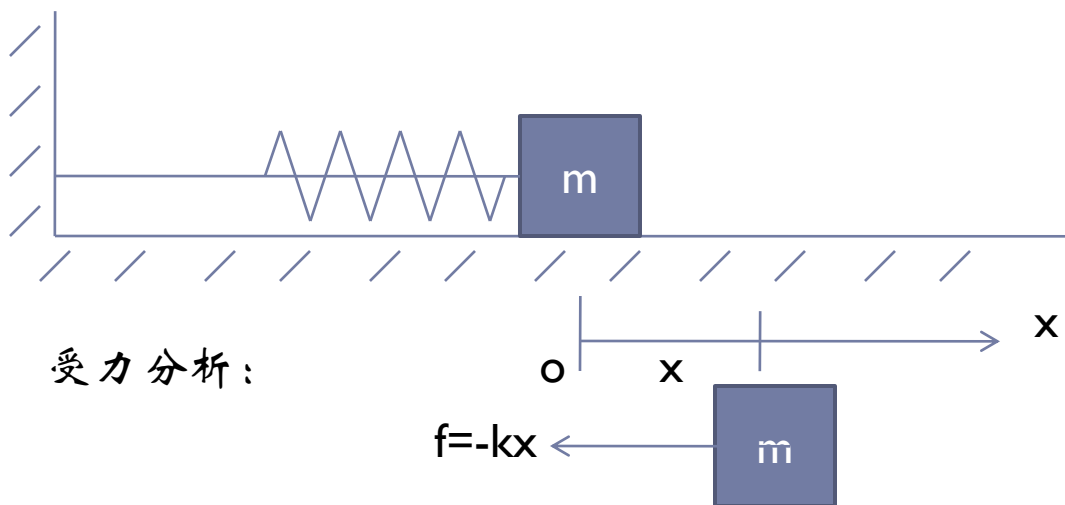


受力分析：

- ▶ 胡克定律： $f = -kx$
- ▶ 弹簧的势能：
- ▶ $V = kx^2/2$



牛顿力学分析



受力分析：

► 牛顿第二定律：

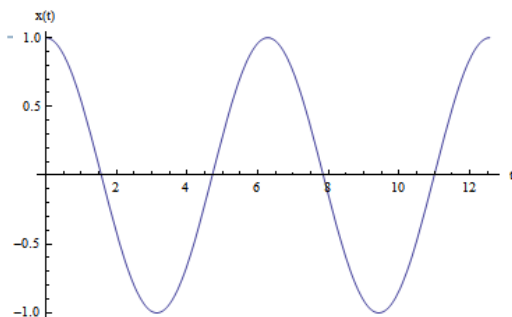
$$m \frac{dx^2(t)}{dt^2} = -kx(t) \Rightarrow m \frac{dx^2(t)}{dt^2} + kx(t) = 0$$

$$\begin{cases} m \frac{dx^2(t)}{dt^2} + kx(t) = 0 \\ x(t) = x_0, \frac{dx(t)}{dt} \Big|_{t=0} = 0 \end{cases} \Rightarrow x(t) = x_0 \cos(\omega t), \quad \text{where: } \omega = \sqrt{\frac{k}{m}}$$

解曲线

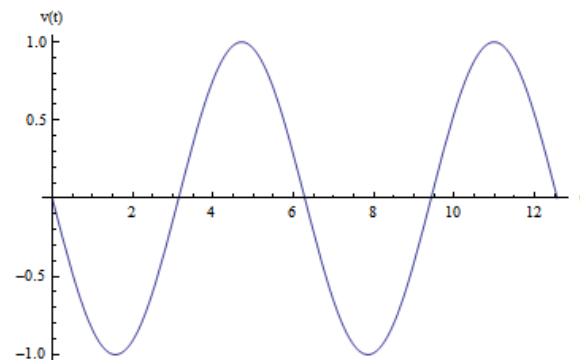
▶ 任意一时刻的位置

$$x(t) = x_0 \cos(\omega t), \quad \text{where: } \omega = \sqrt{\frac{k}{m}}$$

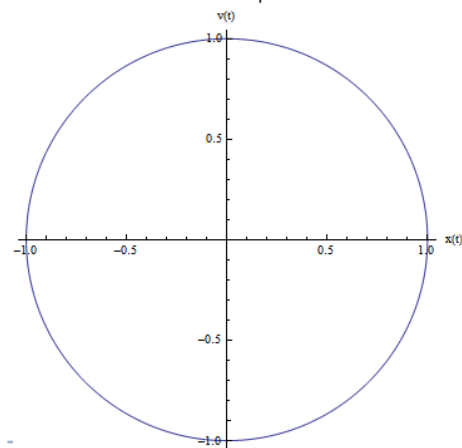


▶ 任意时刻的速度

$$v(t) = -\omega x_0 \sin(\omega t), \quad \text{where: } \omega = \sqrt{\frac{k}{m}}$$



▶ 消去t, x-v平面内的轨迹:



拉格朗日力学

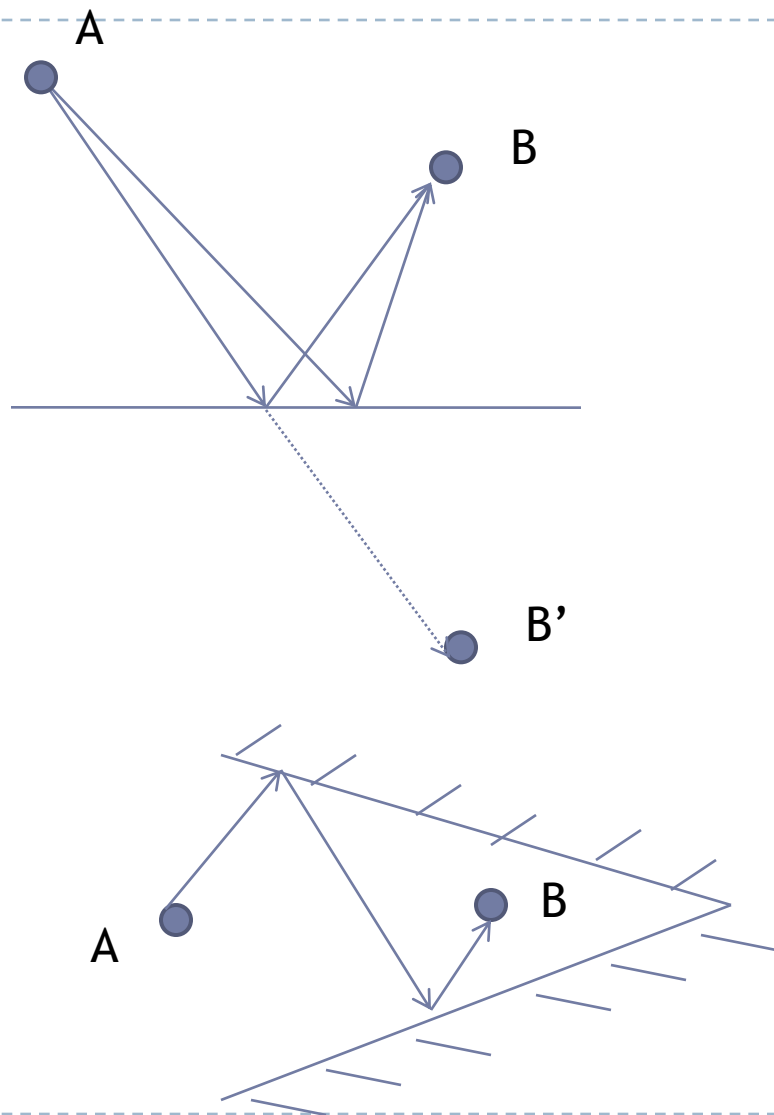
历史渊源

▶ 费马的光行最速原理

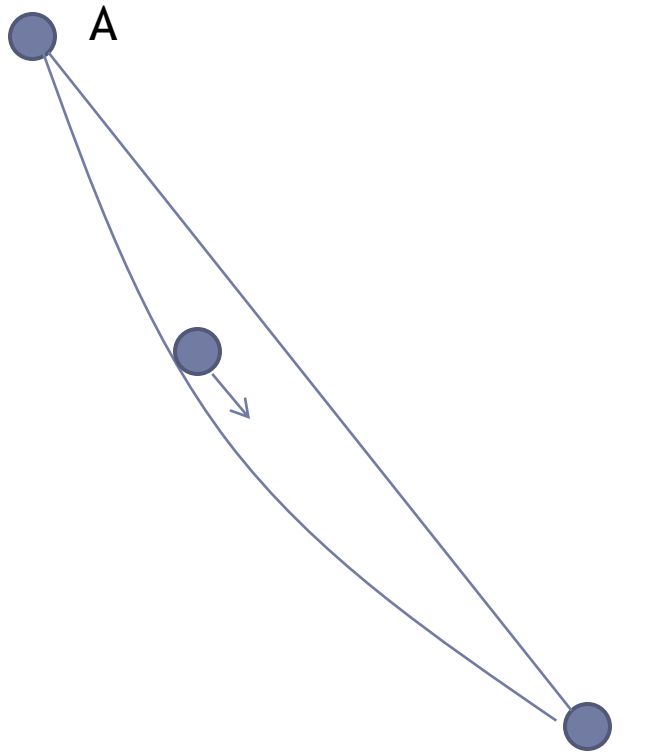


1601~1665

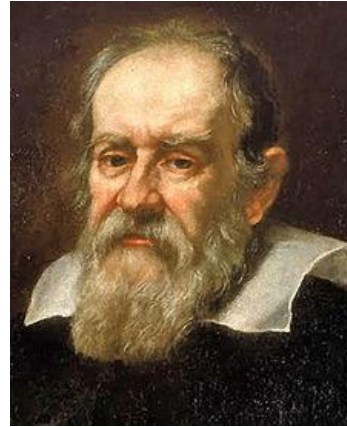
▶ 特德.将：《你一生的故事》



Brachistochrone (最速降线问题)



Find a path so that the time of a ball rolling along it can be minimized



Galileo Galilei

« Discourse on two new sciences »

Johann Bernoulli
Challenged mathematicians in the world (1696)



从微积分到变分学

- ▶ 微积分求函数极值的一般步骤：

$$\min f(x)$$

$$\text{set } \frac{df(x)}{dx} = 0 \Rightarrow x^*$$

$$\min f(x, y)$$

$$\text{set } \begin{cases} \frac{\partial f(x, y)}{\partial x} = 0 \\ \frac{\partial f(x, y)}{\partial y} = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x^* \\ y^* \end{cases}$$

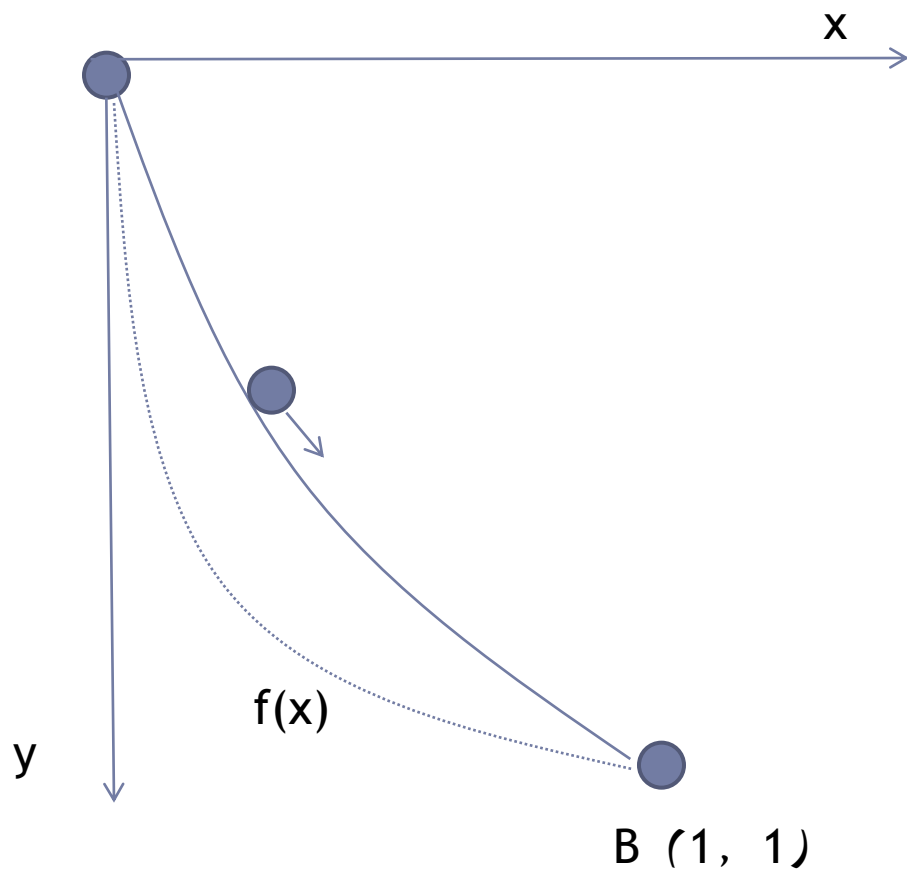
- ▶ 同样道理，求解最优曲线，需要对整个曲线进行微小的改变（变分），然后求函数的极值

$$\min F(y(x))$$

$$\text{set } \frac{\delta F(y(x))}{\delta y(x)} = 0$$



Brachistochrone (最速降线问题)



$$v = \sqrt{2gy} = \sqrt{2gf}$$

$$dl = \sqrt{(dx)^2 + (dy)^2} = \sqrt{1 + f'^2} dx$$

$$dt = dl / v = \frac{\sqrt{1 + f'^2} dx}{\sqrt{2gf}}$$

$$T = \int_0^1 \frac{\sqrt{1 + f'^2} dx}{\sqrt{2gf}}$$

$$\min_{f(x)} T(f(x)) = \int_0^1 \sqrt{\frac{1 + (f'(x))^2}{2gf(x)}} dx$$

$$s.t. \quad f(0) = 0, f(1) = 1$$

泛函极值与欧拉-拉格朗日方程

$$T = \int_0^1 F(x, f, f') dx, F(x, f, f') = \sqrt{\frac{1 + (f')^2}{2gf}}$$

$$\delta T = \int_0^1 \delta F(x, f, f') dx = \int_0^1 \left(\frac{\partial F}{\partial f} \delta f + \frac{\partial F}{\partial f'} \delta f' \right) dx$$

$$= \int_0^1 \left(\frac{\partial F}{\partial f} \delta f + \frac{\partial F}{\partial f'} \delta \frac{df}{dx} \right) dx = \int_0^1 \left(\frac{\partial F}{\partial f} \delta f + \left(\frac{d}{dx} \left(\frac{\partial F}{\partial f'} \delta f \right) \right) - \delta f \frac{d}{dx} \frac{\partial F}{\partial f'} \right) dx$$

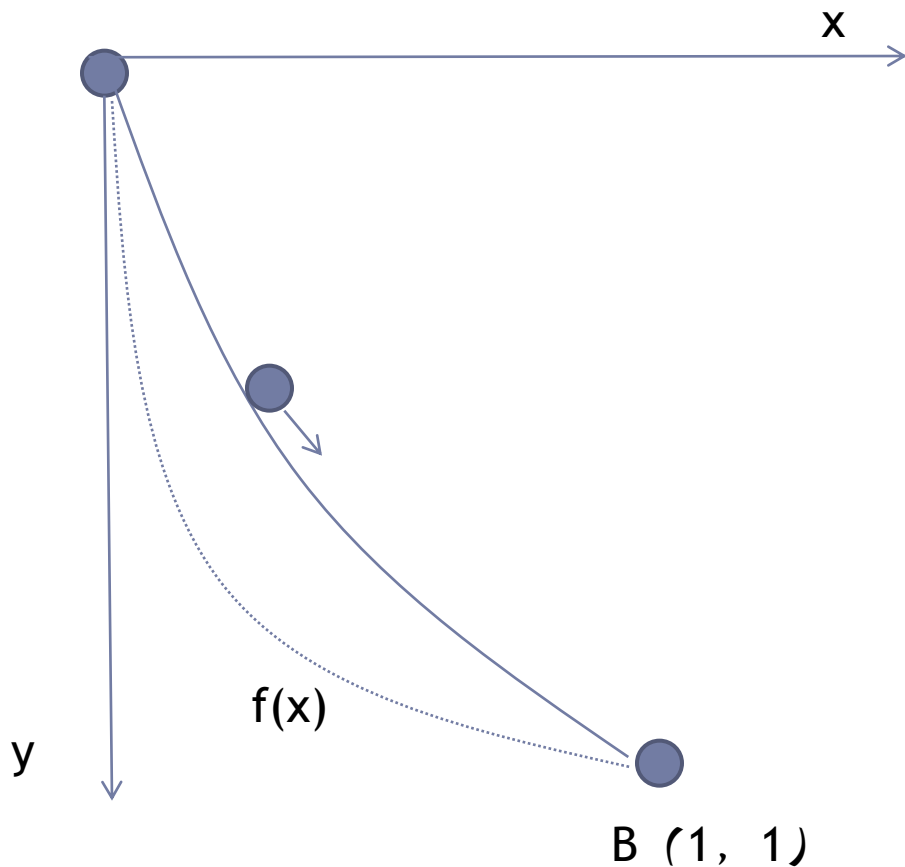
$$= \int_0^1 \left(\frac{\partial F}{\partial f} - \frac{d}{dx} \left(\frac{\partial F}{\partial f'} \right) \right) \delta f dx + \left(\delta f \cdot \frac{\partial F}{\partial f'} \right) \Big|_0^1$$

$$= \int_0^1 \left(\frac{\partial F}{\partial f} - \frac{d}{dx} \left(\frac{\partial F}{\partial f'} \right) \right) \delta f dx$$

$$\Rightarrow \frac{\partial F}{\partial f} - \frac{d}{dx} \left(\frac{\partial F}{\partial f'} \right) = 0$$

← 欧拉方程

Brachistochrone (最速降线问题)



$$\min_{f(x)} T(f(x)) = \int_0^1 \sqrt{\frac{1 + (f'(x))^2}{2gf(x)}} dx$$

$$s.t. \quad f(0) = 0, f(1) = 1$$

欧拉-拉格朗日方程:

$$2f(x)f''(x) + (f'(x))^2 + 1 = 0$$

$$\Rightarrow \begin{cases} x = \frac{C}{2}(\theta - \sin \theta) \\ f = \frac{C}{2}(1 - \cos \theta) \end{cases}$$

拉格朗日力学——最小作用量原理



Joseph-Louis Lagrange
1736~1813



粒子走的真实路径是一条最偷懒路径

路径： $x(t), v(t)$

最偷懒：作用量最小

作用量：拉格朗日量沿路径的积分



Lagrangian

▶ Lagrangian: $L(x, \dot{x}, t) = T(x, \dot{x}, t) - V(x, \dot{x}, t)$

▶ 作用量(Action): $S(x, \dot{x}, t) = \int_a^b L(x, \dot{x}, t) dt$

▶ 最小作用量原理:

$$\min_{x, \dot{x}} S(x, \dot{x}, t) = \int_a^b L(x, \dot{x}, t) dt$$

$$s.t. \delta x|_{a,b} = 0$$

▶ 变分:

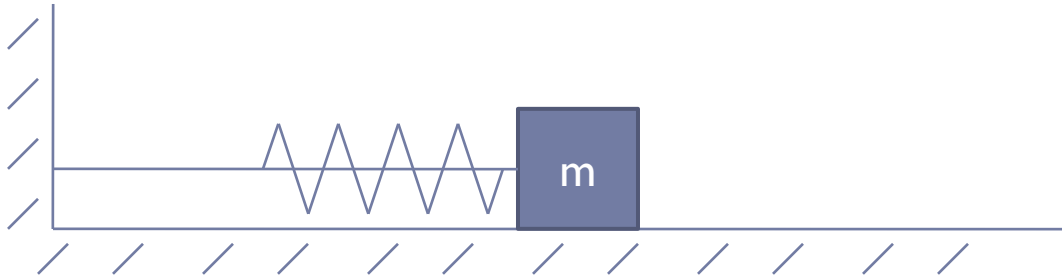
$$\delta S(x, \dot{x}, t) = \int_a^b \delta L(x, \dot{x}, t) dt = 0$$

$$\Rightarrow \frac{\partial L}{\partial x} - \frac{d}{dt} \left(\frac{\partial L}{\partial \dot{x}} \right) = 0$$



欧拉-拉格朗日方程

用拉格朗日力学求解谐振子



- ▶ 谐振子的运动路径： $x(t), v(t) = dx(t)/dt$
- ▶ 谐振子在任意路径、任意时刻的拉格朗日量：

$$L(x, \dot{x}, t) = \frac{1}{2} m \dot{x}^2 - \frac{1}{2} k x^2$$

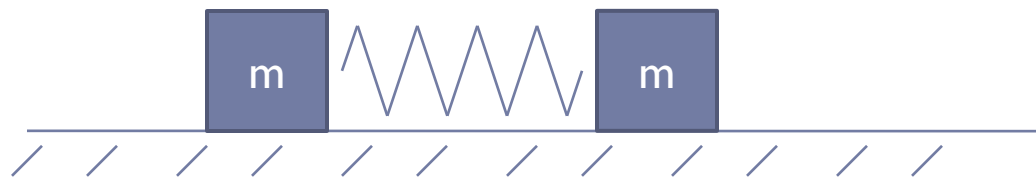
- ▶ 代入欧拉-拉格朗日方程：

$$\frac{\partial L}{\partial x} - \frac{d}{dt} \left(\frac{\partial L}{\partial \dot{x}} \right) = 0 \Rightarrow -kx - \frac{d}{dt} (m\dot{x}) = 0$$

$$m\ddot{x} + kx = 0$$



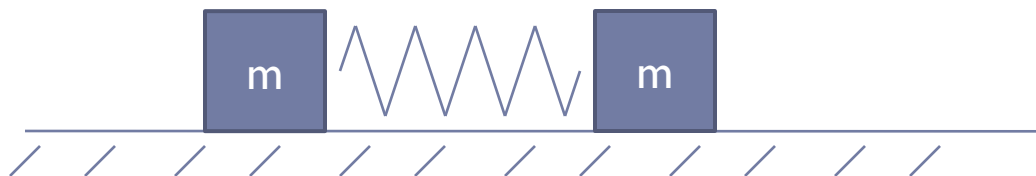
思考题



- ▶ 光滑平面上的相互连接的两个弹簧振子
- ▶ 弹簧的自然长度为0



思考题



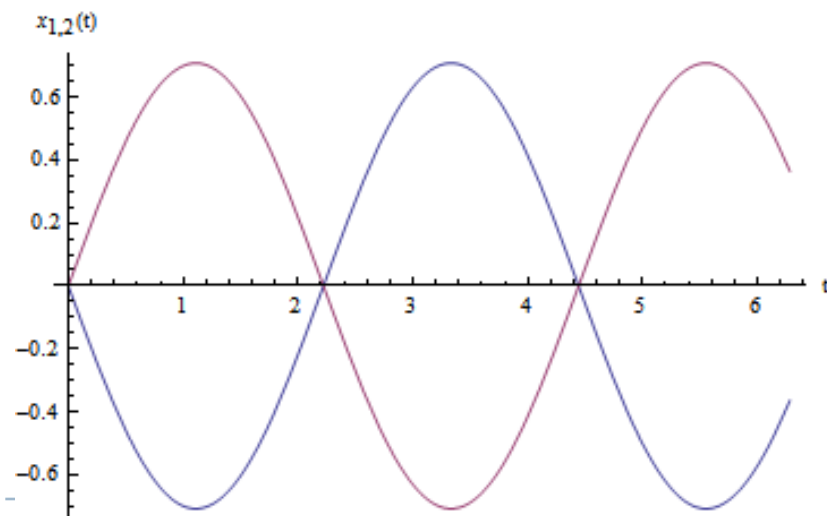
- ▶ 谐振子的运动路径： $x_{1,2}(t), v_{1,2}(t)$
- ▶ 谐振子在任意路径、任意时刻的拉格朗日量：

$$L(x_{1,2}, \dot{x}_{1,2}, t) = \frac{1}{2} m (\dot{x}_1^2 + \dot{x}_2^2) - \frac{1}{2} k (x_1 - x_2)^2$$

- ▶ 代入欧拉-拉格朗日方程：

$$\frac{\partial L}{\partial x_{1,2}} - \frac{d}{dt} \left(\frac{\delta L}{\delta \dot{x}_{1,2}} \right) = 0 \Rightarrow \begin{cases} -m\ddot{x}_1 - k(x_1 - x_2) = 0 \\ -m\ddot{x}_2 + k(x_1 - x_2) = 0 \end{cases}$$

$$\dot{x}_1(0) = -1, \dot{x}_2(0) = 1$$



从拉格朗日最小作用量原理到牛顿力学

- ▶ 假设n个粒子组成的保守系统的拉格朗日为：

$$L(x_i, \dot{x}_i, t) = \sum_{i=1}^n \frac{1}{2} m_i \dot{x}_i^2 - V(x_1, \dots, x_i, \dots, x_n)$$

$$\frac{\partial L}{\partial x_i} - \frac{d}{dt} \left(\frac{\partial L}{\partial \dot{x}_i} \right) = 0 \Rightarrow -m_i \ddot{x}_i - \frac{\partial V}{\partial x_i} = 0 \quad \leftarrow F_i$$

$$\Rightarrow m_i \ddot{x}_i = F_i$$

- ▶ 拉格朗日成立的条件：保守力学系统，即外力可以写成势函数对位置的一阶导数
-

最美力学定理——Noether定理

- ▶ 在物理学中，物理规律的对称性是指：物理系统经过了某种变换之后，物理规律仍然保持不变。
- ▶ 例如：
 - ▶ 时间平移对称性
 - ▶ 空间平移对称性
 - ▶ 角度旋转对称性
 - ▶ 时间反演对称性
 - ▶ 宇称对称性
- ▶ 著名的Noether定理：
- ▶ 物理系统中的对称性与守恒量一一对应



Emmy Noether
(1882-1935)

拉格朗日框架下的证明

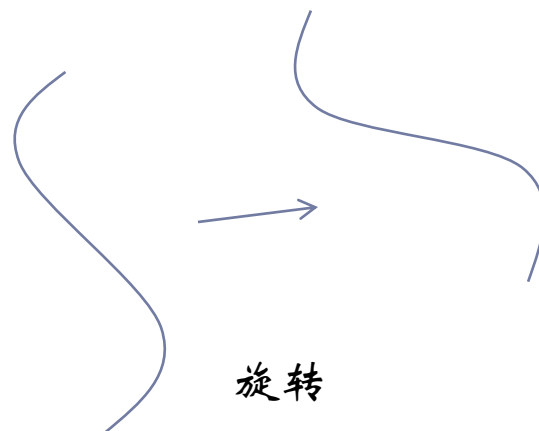
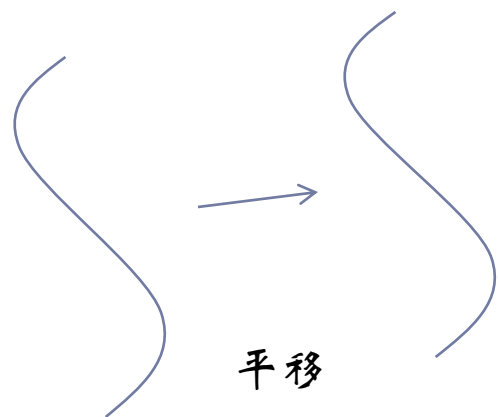
- ▶ 从不同的参数的角度看系统
- ▶ 用一组小参数 θ 来刻画变换
- ▶ 相应地，拉格朗日量的自变量会发生变化：

$$x \rightarrow x' + \frac{\partial x}{\partial \theta} d\theta$$

$$\dot{x} \rightarrow \dot{x}' + \frac{\partial \dot{x}}{\partial \theta} d\theta$$

- ▶ 例如平移： $\frac{\partial x}{\partial \theta} = 1, \frac{\partial \dot{x}}{\partial \theta} = 0$
- ▶ 平面旋转： $\frac{\partial x}{\partial \theta} = -y, \frac{\partial y}{\partial \theta} = x, \frac{\partial \dot{x}}{\partial \theta} = -\dot{y}, \frac{\partial \dot{y}}{\partial \theta} = \dot{x}$
- ▶ 由于 L 刻画了系统的全部特性，所以对称性意味着相应的 L 不变

$$dL = \sum_i \left(\frac{\partial L}{\partial x_i} \frac{\partial x_i}{\partial \theta} + \frac{\partial L}{\partial \dot{x}_i} \frac{\partial \dot{x}_i}{\partial \theta} \right) d\theta = 0$$



推导Noether定理

- ▶ 系统对称的条件：

$$\sum_i \left(\frac{\partial L}{\partial x_i} \frac{\partial x_i}{\partial \theta} + \frac{\partial L}{\partial \dot{x}_i} \frac{\partial \dot{x}_i}{\partial \theta} \right) \Big|_{\theta=0} = 0$$

- ▶ 拉格朗日欧拉方程： $\frac{\partial L}{\partial x_i} - \frac{d}{dt} \left(\frac{\partial L}{\partial \dot{x}_i} \right) = 0 \Rightarrow \frac{\partial L}{\partial x_i} = \frac{d}{dt} \left(\frac{\partial L}{\partial \dot{x}_i} \right)$

- ▶ 从而： $\frac{d}{dt} \left(\sum_i \frac{\partial L}{\partial \dot{x}_i} \frac{\partial x_i}{\partial \theta} \right) = 0$

- ▶ 因此 $\sum_i \frac{\partial L}{\partial \dot{x}_i} \frac{\partial x_i}{\partial \theta}$ 为一个守恒的物理量

- ▶ 例如如果L平移对称，即 $\frac{\partial L}{\partial \dot{x}} = p$ 守恒

- ▶ 如果L旋转对称，即角动量守恒

$$\frac{\partial L}{\partial \dot{x}} \frac{\partial x}{\partial \theta} + \frac{\partial L}{\partial \dot{y}} \frac{\partial y}{\partial \theta} = -y \frac{\partial L}{\partial \dot{x}} + x \frac{\partial L}{\partial \dot{y}} = -y p_x + x p_y = J$$

哈密顿力学

哈密顿

- ▶ 作用量是一个全局的信息
- ▶ 欧拉拉格朗日方程是二阶方程
- ▶ 哈密顿给出了一种一阶方程的描述
- ▶ 哈密顿量是系统的状态量
- ▶ 哈密顿使得牛顿力学便成为一个动力系统



William Rowan Hamilton (1805–1865)

▶

从拉格朗日方程导出哈密顿方程

▶ 动量:

$$p_i = \frac{\partial L}{\partial \dot{x}_i}$$

▶ 哈密顿量:

$$H(x_i, p_i, t) = \sum_i \dot{x}_i p_i - L \stackrel{\text{如果}V\text{与}\dot{x}\text{无关}}{=} T + V$$

▶ 由欧拉拉格朗日方程

$$\dot{p} = \frac{d}{dt} \left(\frac{\partial L}{\partial \dot{x}} \right) = \frac{\partial L}{\partial x} = - \frac{\partial H}{\partial x}$$

▶ 由哈密顿量定义:

$$\dot{x} = \frac{\partial H}{\partial p}$$

▶ 综合:

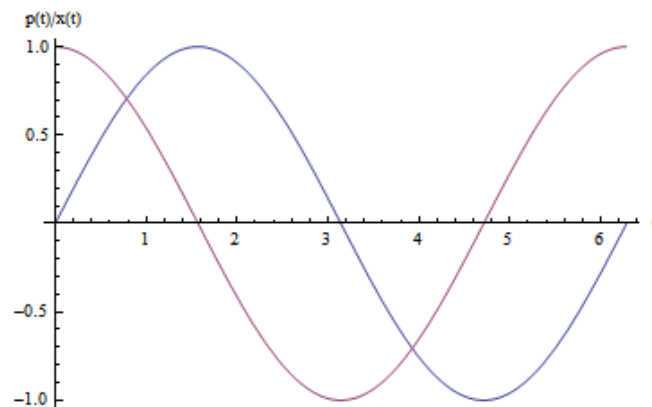
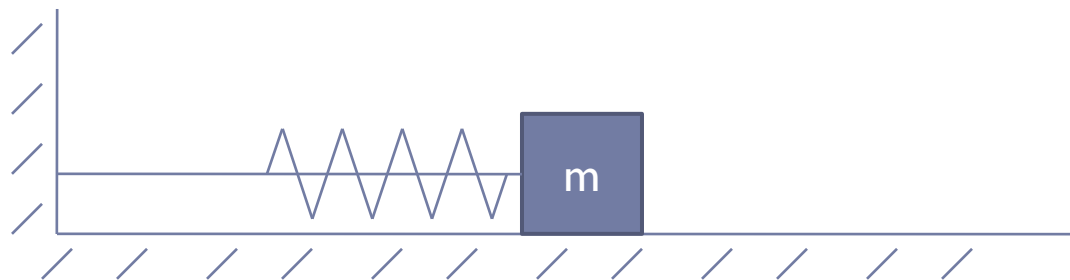
$$\begin{cases} \dot{q} = \frac{\partial H}{\partial p} \\ \dot{p} = - \frac{\partial H}{\partial q} \end{cases}$$



哈密顿方程



由哈密顿方程求解谐振子



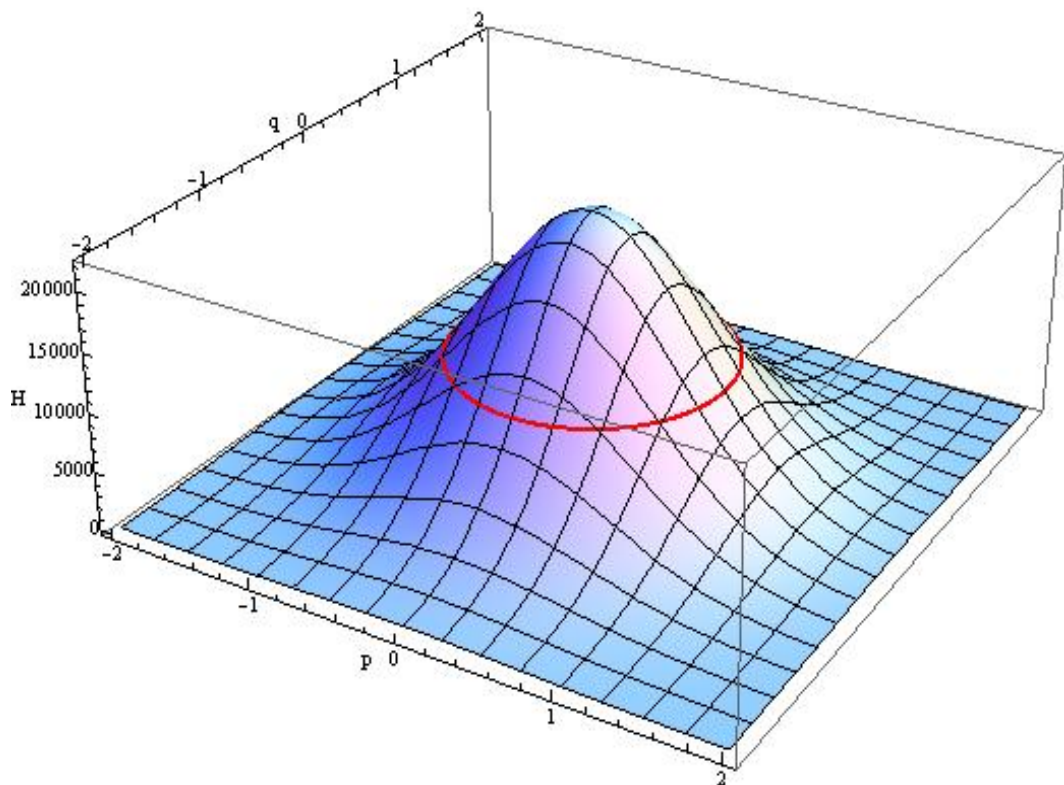
- ▶ 系统的哈密顿量:

$$H = \frac{p^2}{2m} + k \frac{q^2}{2}$$

- ▶ 哈密顿方程:

$$\begin{cases} \dot{q} = \frac{\partial H}{\partial p} \\ \dot{p} = -\frac{\partial H}{\partial q} \end{cases} \quad \longrightarrow \quad \begin{cases} \dot{q} = \frac{p}{m} \\ \dot{p} = -kq \end{cases} \quad \longrightarrow \quad \begin{cases} q = \frac{\sin\left(\sqrt{\frac{k}{m}}t\right)}{\sqrt{km}} \\ p = \cos\left(\sqrt{\frac{k}{m}}t\right) \end{cases}$$

如何理解哈密顿方程



- ▶ 如果将粒子运动的轨迹画在 $(p, q, H(p, q))$ 三维空间中。
- ▶ 则哈密顿方程刚好是运动轨迹沿着 H 曲面的等高线运动
- ▶ 这也就是意味着哈密顿的守恒性导出了哈密顿方程

量子力学

线性代数基础

▶ 向量

$$|x\rangle = (x_1, x_2, \dots, x_n)^T, |y\rangle$$

▶ 思考：一个函数 $f(x)$ 可以看作是无穷维空间中的向量

▶ 向量内积：

$$\langle x|y\rangle = (x_1^*, x_2^*, \dots, x_n^*) \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix}$$

▶ 赋予了内积的向量空间为希尔伯特空间

▶ 设线性空间为 S （向量的集合），如果任意一个向量 $|x\rangle$ 都可以展开为一组向量 $(|a_1\rangle, |a_2\rangle, \dots)$ 的线性组合，则该向量组为该空间的一组基，且 x_1, x_2, \dots, x_n 为向量 $|x\rangle$ 在该组基下的坐标

$$|x\rangle = x_1|a_1\rangle + x_2|a_2\rangle + \dots + x_n|a_n\rangle$$



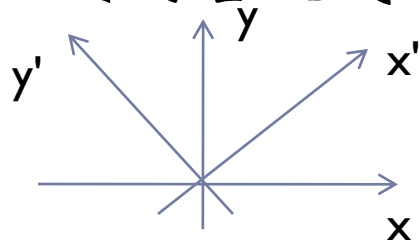
线性代数基础

▶ 算符（矩阵）：A, B

▶ 算符作用到向量上可以得到新的向量，例如旋转算符

$$T \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x \cos \theta - y \sin \theta \\ x \sin \theta + y \cos \theta \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix}$$

▶ 不同的基之间可以通过算符进行坐标变换。例如：



$$\begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} = T \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \theta & \sin \theta \\ -\sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x \cos \theta - y \sin \theta \\ x \sin \theta + y \cos \theta \end{pmatrix}$$

▶ 基变换：设两组基： $(|x_1\rangle, |x_2\rangle, \dots)$, $(|y_1\rangle, |y_2\rangle, \dots)$ ，那么从第一组基到第二组基的变换矩阵为：

$$T_{ij} = \langle x_i | y_j \rangle$$

线性代数基础

- ▶ 算符A的本征值(eigen value)方程：

$$AX = \lambda X$$

- ▶ 其中满足该方程的 λ 为本征值。一般的，A的阶是n的话，A就会有n个本征值。

- ▶ 对于任意一个本征值 λ_i ，满足如下方程的向量为本征向量

$$A|\lambda_i\rangle = \lambda_i|\lambda_i\rangle$$

- ▶ 例如： $A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix}$, $\lambda_1 = 1/2(5 + \sqrt{33})$, $\lambda_2 = 1/2(5 - \sqrt{33})$

$$|\lambda_1\rangle = (-4/3 + 1/6(5 + \sqrt{33}), 1), |\lambda_2\rangle = (-4/3 + 1/6(5 - \sqrt{33}), 1)$$

- ▶ 算符A的本征向量构成了一组基。
-

量子力学基本原理（简化版）

- ▶ P1: 微观物理系统的状态可以表示为希尔伯特空间中的向量。
- ▶ P2: 物理量都用厄米算符表示（特征根为实数的算符）来表示。其中算符的本征值对应着可得到的物理量数值，本征向量 $|v\rangle$ 与状态向量 $|s\rangle$ 的内积平方 $|\langle v|s\rangle|^2$ 为测到物理量为 v 的概率！其中 $\langle v|s\rangle$ 为概率幅。
- ▶ P3: 设粒子的位置对应算符 X ，动量对应算符 P ，则对于任何一个状态 $|s\rangle$ ，它在 X 算符的本征向量空间下的概率幅分布 $f(x)$ 与它在 P 算符本征向量概率幅分布 $g(p)$ 构成了傅立叶变换对。

$$f(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi\hbar}} \int_{-\infty}^{+\infty} g(p) e^{i\frac{xp}{\hbar}} dp$$

- ▶ 在位置表象下：

$$X \rightarrow x, P \rightarrow -i\hbar \frac{\partial}{\partial x}$$

$$Xf(x) \rightarrow xf(x), Pf(x) \rightarrow -i\hbar \frac{\partial f(x)}{\partial x}$$

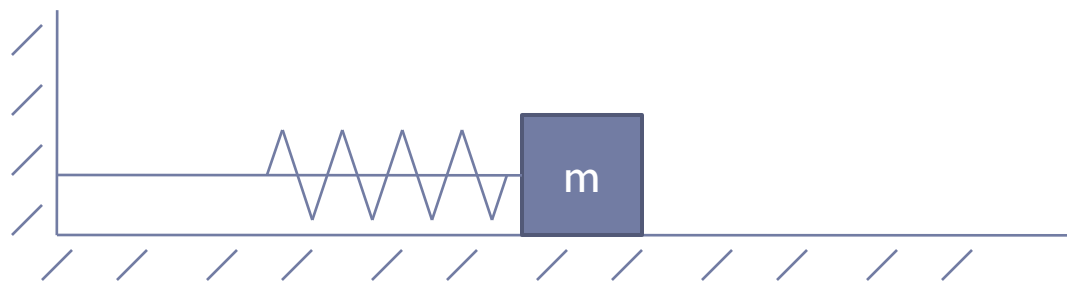
薛定谔方程

- ▶ P4: 物理系统态向量的演化遵循薛定谔方程，其中H为哈密顿算符

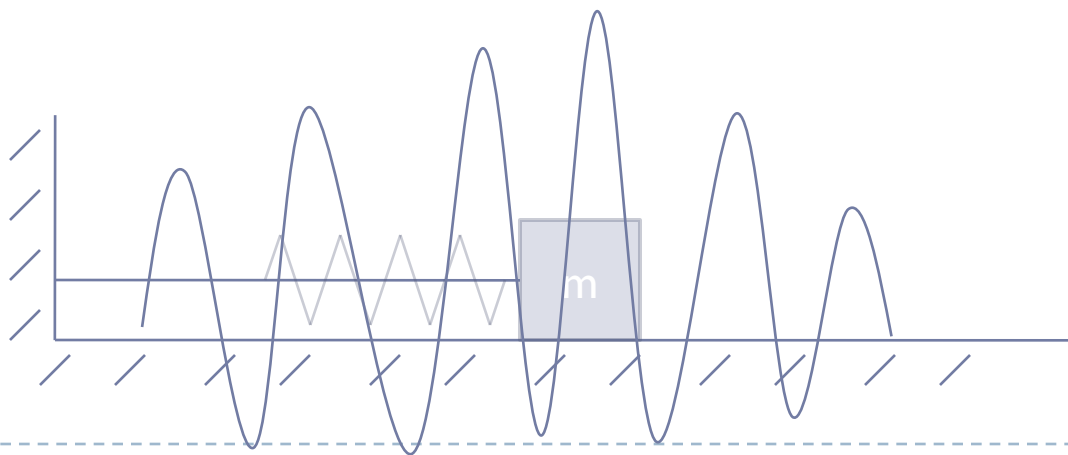
$$ih \frac{\partial |s\rangle}{\partial t} = H |s\rangle$$
$$\Rightarrow \begin{cases} ih \frac{\partial s_1}{\partial t} = H s_1 \\ \vdots \\ ih \frac{\partial s_i}{\partial t} = H s_i \end{cases}$$



量子版本的谐振子



实体变成了概率浮云



薛定谔方程

$$H = \frac{1}{2m} P^2 + \frac{k}{2} X^2$$

在X的表象下：

$$H = -\frac{1}{2m} \frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{k}{2} x^2$$

薛定谔方程：

$$\begin{aligned} ih \frac{\partial \psi(x,t)}{\partial t} &= H \psi(x,t) \\ \Rightarrow ih \frac{\partial \psi(x,t)}{\partial t} &= \left(-\frac{1}{2m} \frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{k}{2} x^2 \right) \psi(x,t) \end{aligned}$$

二阶偏微分方程



薛定谔方程求解

求解二阶偏微分方程

$$ih \frac{\partial \psi(x,t)}{\partial t} = \left(-\frac{1}{2m} \frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{k}{2} x^2 \right) \psi(x,t)$$

假设: $\psi(x,t) = f(x)g(t)$

$$ihf(x) \frac{dg(t)}{dt} = g(t) \left(-\frac{1}{2m} \frac{\partial^2 f(x)}{\partial x^2} + \frac{k}{2} x^2 f(x) \right)$$

$$\Rightarrow ih \frac{dg(t)}{g(t)dt} = -\frac{1}{2mf(x)} \frac{\partial^2 f(x)}{\partial x^2} + \frac{k}{2} x^2$$

观察发现, 左边仅仅与时间有关, 右边仅仅与空间有关, 左=右意味着:
它们都等于某个常数E

$$ih \frac{dg(t)}{g(t)dt} = E \Rightarrow g(t) = Ce^{-i\frac{E}{\hbar}t}$$

问题归结为H的本征值问题

$$-\frac{1}{2mf(x)} \frac{\partial^2 f(x)}{\partial x^2} + \frac{k}{2} x^2 = E \Rightarrow Hf(x) = Ef(x)$$

谐振子薛定谔方程的解

- ▶ 要使得上述方程成立，首先E必须取分立值，即哈密顿算符的本征值（n为任意 ≥ 0 的整数）：

$$E_n = (n + \frac{1}{2})h\sqrt{\frac{k}{m}}$$

- ▶ 其次，对于任意一个本征值，H的本征向量（波函数）为：

$$|E_n\rangle = f_n(x) = \left(\frac{\sqrt{m\omega/h}}{\sqrt{\pi}2^n n!}\right)^{1/2} \exp\left(-\frac{m\omega}{2h}x^2\right) L_n(\sqrt{m\omega/h}x)$$

- ▶ 其中 $L_n(\sqrt{m\omega/h}x)$ 是一个很复杂的函数，被称为厄米多项式。
- ▶ 最终薛定谔方程的解为：

$$\psi_n(x,t) = g(t)f_n(x) = \left(\frac{\sqrt{m\omega/h}}{\sqrt{\pi}2^n n!}\right)^{1/2} \exp\left(-\frac{m\omega}{2h}x^2\right) L_n(\sqrt{m\omega/h}x) \exp(-itE_n/h)$$

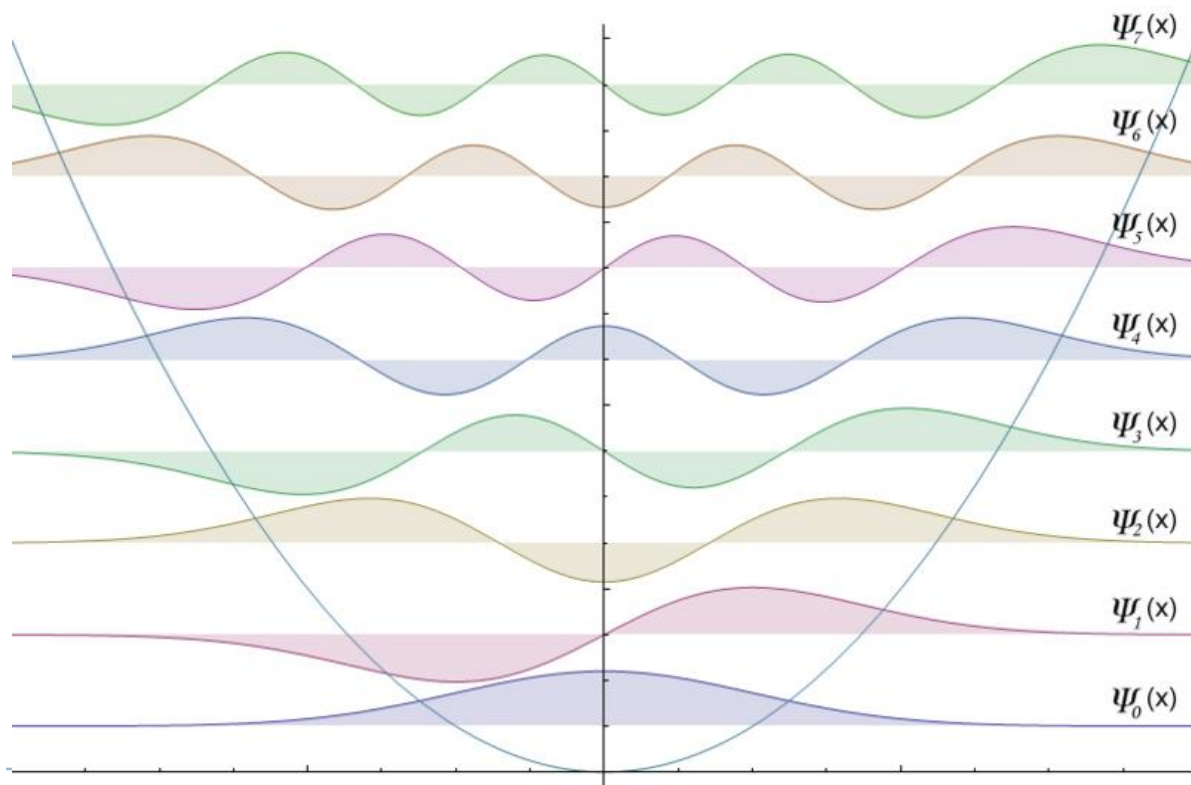
- ▶ 其中，n由初始条件确定

几率解释

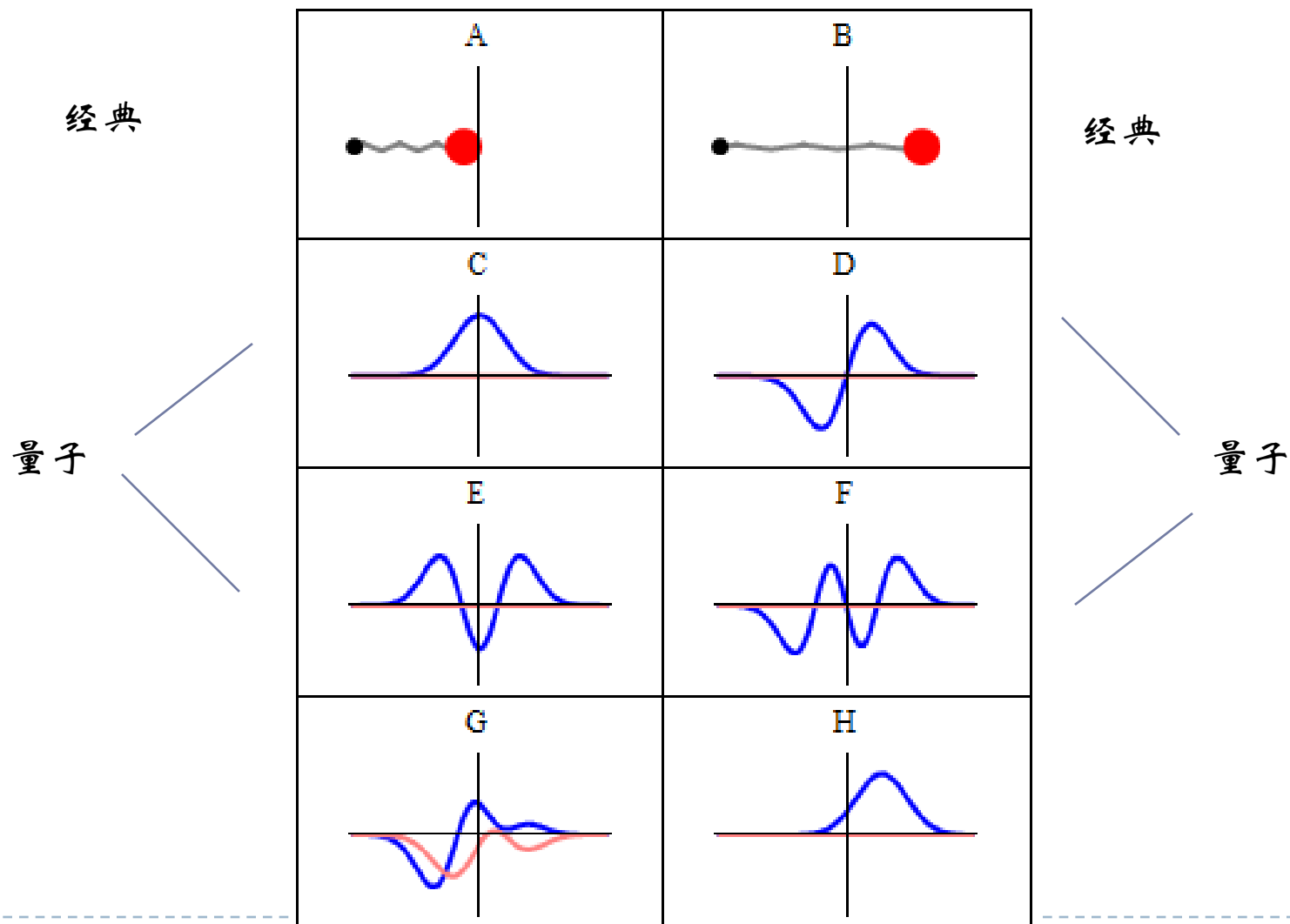
- ▶ 在任意时刻，振子的位置为 x 的概率为：

$$p_n(x,t) = |\langle x | \psi_n \rangle|^2 = |\psi_n(x,t)|^2 = (f_n(x))^2$$

- ▶ 所以概率分布是稳定的。



总体图景



参考文献

- ▶ 有关量子概率、不确定性原理等内容
 - ▶ 《当概率变成复数》
 - ▶ “量子决策”读书会1,2,3
 - ▶ 一本从信息论角度讨论量子概率等问题的好书：《宇宙极问》
- ▶ 有关分析力学：《理论物理学》
- ▶ 有关量子力学的进一步阅读：《高等量子力学》

