



МОСКОВСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ УНИВЕРСИТЕТ  
им. М.В. ЛОМОНОСОВА

ФИЗИЧЕСКИЙ ФАКУЛЬТЕТ

КАФЕДРА ФИЗИКИ КОЛЕБАНИЙ

**С.П. Вятчанин**

**Введение в квантовые и прецизионные  
измерения**

---

Москва 2017 г.

С. П. Вятчанин, “Введение в квантовые и прецизионные измерения”  
— М.: Физический факультет МГУ им. М.В. Ломоносова, 2017 г. — 76 с.

Методическое пособие представляет собой конспект лекций курса “Введение в квантовые измерения”, читаемого для студентов 3-его курса на кафедре физики колебаний физического факультета МГУ им. М.В. Ломоносова. Пособие написано по методическим материалам проф. В.Б. Брагинского, который в свое время и создал этот курс.

Рассмотрены ограничения на точность измерений координаты пробного тела: тепловые шумы механической степени свободы, тепловые шумы измерителя смещений на примере емкостного датчика, динамическое и флуктуационное обратное влияние измерителя.

Дано введение в квантовые измерения, введено понятие Стандартного Квантового Предела (СКП), способы его преодоления с помощью квантовых невозмущающих измерений (КНИ) и квантового вариационного измерения.

Рецензенты: канд. физ.-мат. наук., ст. науч. сотр. А.В. Гусев  
канд. физ.-мат. наук., ст. науч. сотр. В.В. Кулагин

Объем 4,75 п.л.

Тираж 30 экз.

Заказ № \_\_\_\_\_

119991, Москва.ГСП-1, ленинские горы, д.1, стр.2

Отпечатано в отделе оперативной печати

Физического факультета МГУ им. М.В. Ломоносова

© Физический факультет МГУ им. М.В. Ломоносова, 2017

© С.П. Вятчанин, 2017

# Оглавление

<b>1</b>	<b>Гауссовы шумы</b>	<b>3</b>
1.1	Характеристики шумов . . . . .	4
1.1.1	Автокорреляционная функция . . . . .	5
1.1.2	Спектральная плотность . . . . .	5
1.1.3	Другое определение спектральной плотности по средней мощности . . . . .	8
1.1.4	Теорема Винера-Хинчина . . . . .	10
1.1.5	Белый шум . . . . .	11
1.1.6	Преобразование шума в линейных цепях . . . . .	12
1.2	Тепловой шум. Формула Найквиста . . . . .	13
1.2.1	Формула Найквиста для механической системы . . . . .	15
1.2.2	Минимальная обнаружимая сила . . . . .	17
1.2.3	Сигнальное воздействие на высокодобротный механический осциллятор . . . . .	18
<b>2</b>	<b>Измерение в классической физике</b>	<b>21</b>
2.1	Принцип работы емкостного датчика . . . . .	21
2.2	Обратное динамическое влияние . . . . .	23
2.2.1	Внесение электро-магнитного затухания . . . . .	24
2.3	Ошибка измерения . . . . .	25
2.4	Обратное флуктуационное влияние . . . . .	27
2.4.1	Оптимальная накачка . . . . .	28
2.5	Емкостной датчик с настройкой на резонанс . . . . .	30
2.5.1	Ошибка измерения при резонансной накачке . . . . .	35
2.5.2	Обратное флуктуационное влияние . . . . .	35
2.5.3	Оптимальная накачка . . . . .	35
<b>3</b>	<b>Квантовые измерения</b>	<b>37</b>
3.1	Соотношения неопределенности Гейзенберга . . . . .	37
3.1.1	Свойства фотона . . . . .	37
3.1.2	Микроскоп Гейзенберга . . . . .	41

3.1.3	Свойства квантового измерения . . . . .	45
3.2	Стандартный квантовый предел . . . . .	46
3.2.1	Два измерения координаты . . . . .	46
3.3	Квантовые измерения, преодоление СКП . . . . .	52
3.3.1	Квантовый осциллятор в энергетическом состоянии	52
3.3.2	Схема подеромоторного измерителя энергии . . . .	53
3.3.3	Квантовые невозмущающие измерения . . . . .	56
3.3.4	Квантовое вариационное измерение . . . . .	62
<b>4</b>	<b>Задачи</b>	<b>69</b>

# Глава 1

## Гауссовы шумы

Неотемлемой частью процедуры измерений является анализ шумов, маскирующих полезный сигнал. Предсказать поведение шумовой компоненты, например, напряжения невозможно, однако знать ее характеристики (величину, спектр) необходимо. Это также как волнение на море: предсказать точное поведение поверхности воды нельзя, однако морякам важно знать среднюю амплитуду (сколько баллов шторм) и, может быть, характерные длины волн (частоты).

Мы начнем с напоминания о характеристиках случайного процесса. Будем рассматривать простейшую ситуацию, которую можно характеризовать следующими допущениями:

- Будем рассматривать только гауссовы случайные процессы, т.е. процессы с плотностью вероятности, описываемой гауссовым распределением. Гауссовы процессы наиболее часто встречаются в физике, поскольку обычно шумовой процесс есть совокупность большого числа независимых процессов. Напомним, что согласно центральной предельной теореме распределение вероятности случайной величины, являющейся суммой большого числа независимых случайных величин, асимптотически стремится к нормальному (гауссовому) распределению. Для нормального распределения все моменты случайной величины определяются первыми двумя моментами (средним и дисперсией). Часто случайные процессы молчаливо предполагаются гауссовыми.
- Будем использовать эргодическую гипотезу, согласно которой усреднение по ансамблю и по большому отрезку времени эквивалентны. Это весьма упрощает измерение характеристик случайного процесса. Для примера приведем игральный кубик. Для измерения вероятностей выпадения различных граней кубика мы

должны провести измерения. При измерении по ансамблю нам надо изготовить большое число одинаковых кубиков (допустим тысячу), бросить их одновременно и посчитать, как часто выпадает каждая грань. Понятно, что изготовить тысячу *одинаковых* кубиков — непростая задача. Однако, если можно использовать эргодическую гипотезу, то можно бросать *один (!)* игральный кубик.

- Будем рассматривать только стационарные случайные процессы, у которых характеристики (например, дисперсия) не зависят от времени. Ниже мы поясним это.

## 1.1 Характеристики шумов

Согласно эргодической гипотезе мы можем заменить усреднение по ансамблю усреднением по времени, т.е. можно приравнять для среднее по ансамблю  $\langle x \rangle$  и среднее по времени  $\bar{x}$  — тоже относится и к дисперсиям  $\bar{\sigma}$  (усреднение по времени) и  $\langle \sigma \rangle$  (пл ансамблю):

$$\bar{x} = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \int_{-T/2}^{T/2} x(t) dt \equiv \langle x \rangle, \quad (1.1)$$

$$\Delta x(t) = x(t) - \bar{x}, \quad \bar{\sigma} = \overline{\Delta x^2} = \overline{(x(t) - \bar{x})^2} \equiv \langle \sigma \rangle. \quad (1.2)$$

Кроме того, благодаря условию стационарности величины  $\bar{x}$  и  $\bar{\sigma}$  не зависят от времени. Забегая вперед, заметим, что, конечно, время усреднения  $T$  должно быть достаточно велико, насколько велико — обсудим ниже.

Ниже будем рассматривать шумовые напряжения и случайную величину обозначим  $u(t)$ . Пусть среднее  $\overline{u(t)} = 0$ . Тогда величина  $\overline{u(t)^2}$  соответствует мощности (выделяющейся на сопротивлении 1 Ом). Рассмотрим сумму двух случайных напряжений  $u_1(t) + u_2(t)$  (суммарное напряжение приложено к резистору 1 Ом). Тогда их мощность (выделяющаяся на сопротивлении 1 Ом) будет равна

$$\overline{(u_1(t) + u_2(t))^2} = \overline{u_1(t)^2} + \overline{u_2(t)^2} + 2 \cdot \overline{u_1(t)u_2(t)}. \quad (1.3)$$

Здесь первые два члена в правой части соответствуют средним мощностям каждого источника. Последний член пропорционален произведению двух случайных величин и описывает их *корреляцию*. Если источники  $u_1(t)$  и  $u_2(t)$  независимы друг от друга, то их произведение

в среднем будет равно нулю. В этом случае говорят, что источники *не коррелированы*. В общем случае величина  $\mathbf{u}_1(\mathbf{t})\mathbf{u}_2(\mathbf{t})$  называется корреляционной функцией шумов  $\mathbf{u}_1$  и  $\mathbf{u}_2$ .

### 1.1.1 Автокорреляционная функция

Среднее и дисперсия случайного процесса не описывают связи между значениями случайного напряжения в различные моменты времени. Для этого служит автокорреляционная функция, которая определяется следующим образом (напомним, что  $\mathbf{u}(\mathbf{t}) = \mathbf{0}$ ):

$$B(\tau) = \overline{\mathbf{u}(\mathbf{t})\mathbf{u}(\mathbf{t} - \tau)} = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \int_{-T/2}^{T/2} \mathbf{u}(\mathbf{t})\mathbf{u}(\mathbf{t} - \tau) dt. \quad (1.4)$$

Здесь  $\tau$  — временной сдвиг. При  $\tau = 0$  автокорреляционная функция равна дисперсии. Для стационарного процесса автокорреляционная функция, как это следует из определения (1.4), зависит только от  $|\tau|$ <sup>1</sup>. Таким образом можем записать следующие свойства автокорреляционной функции:

$$B(0) = \sigma = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \int_{-T/2}^{T/2} \mathbf{u}(\mathbf{t})^2 dt, \quad B(\tau) = B(-\tau). \quad (1.5)$$

Очевидно, что при  $\tau = 0$  автокорреляционная функция имеет максимум. Чем больше  $\tau$ , тем сильнее случайная величина “забывает” себя и поэтому  $|B(\tau > 0)| < B(0)$ . Характерное время  $\tau = \tau_0$ , при котором автокорреляционная функция значимо уменьшается (обычно  $|B(\tau_0)| = B(0)/e$ ,  $e$  — основание натурального логарифма), характеризует “память” системы и называется временем корреляции.

Теперь мы можем сказать, что требование большого времени усреднения  $T$  означает выполнение неравенства  $T \gg \tau_0$ .

### 1.1.2 Спектральная плотность

Основным понятием в радиофизике является спектральная плотность случайной величины. Традиционно ее определяют следующим образом. Пусть мы имеем источник (генератор) шумового напряжения  $\mathbf{u}_n(\mathbf{t})$ . Примем, что среднее напряжение равно нулю —  $\overline{\mathbf{u}_n(\mathbf{t})} = \mathbf{0}$ . Пусть

<sup>1</sup> Вообще говоря, случайный процесс называется стационарным в широком смысле, если его среднее и дисперсия не зависят от времени, а автокорреляционная функция зависит от модуля  $|\tau|$ .

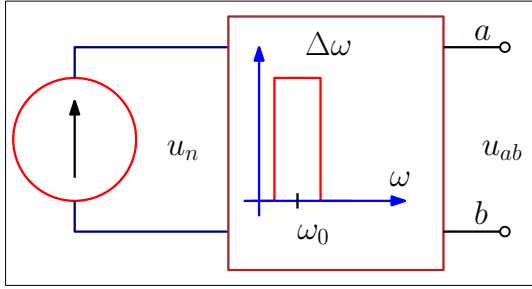


Рис. 1.1: К определению спектральной плотности.

мы измеряем напряжение на нем через узкополосный фильтр, как показано на рис. 1.1: коэффициент передачи фильтра равен единице в полосе  $\Delta\omega$ . На выходе фильтра мы получим реализацию случайного процесса — напряжение  $u_{ab}(t)$ . Используя эргодическую гипотезу и записывая реализации случайного напряжения на выходе фильтра в течение достаточно долгого времени мы можем измерить дисперсию случайного напряжения  $\Delta u_{ab}^2$ . Эта дисперсия будет пропорциональна полосе фильтра  $\Delta\omega$ :

$$\Delta u^2 \equiv \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{T} \int_{-T/2}^{T/2} u_{ab}(t)^2 dt \simeq \tilde{S}_u(\omega) \times 2 \times \frac{\Delta\omega}{2\pi} \quad (1.6)$$

Величину  $\tilde{S}_u(\omega)$  мы и назовем спектральной плотностью. Отсюда сразу следует физический смысл спектральной плотности: это среднеквадратичное напряжение шума, генерируемое в единичной спектральной полосе частот. Очевидно, что полная дисперсия будет определяться интегралом:

$$\sigma = \int_{-\infty}^{\infty} \tilde{S}_u(\omega) \frac{d\omega}{2\pi} \quad (1.7)$$

Подчеркнем, что здесь мы говорим от так называемом двустороннем определении спектральной плотности — величина  $\tilde{S}_u(\omega)$  определена для положительных и отрицательных частот. С “двусторонним” определением связано появление множителя  $2$  в (1.6). Часто говорят об одностороннем определении спектральной плотности  $S_u(\omega)$  (величина  $S_u(\omega)$  определена для положительных частот). Очевидно, что эти величины связаны равенством:

$$S_u(\omega) = 2\tilde{S}_u(\omega).$$

Для иллюстрации см. рис. 1.3.



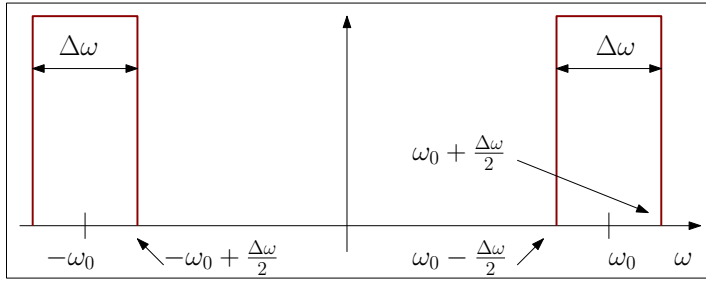


Рис. 1.2: Полосовой фильтр пропускает только частоты  $\omega_0 - \frac{\Delta\omega}{2} < \omega < \omega_0 + \frac{\Delta\omega}{2}$  и  $-\omega_0 - \frac{\Delta\omega}{2} < \omega < -\omega_0 + \frac{\Delta\omega}{2}$ .

Рассмотрим определение (1.6) более подробно. Для этого применим преобразование Фурье к случайной величине  $\mathbf{u}(t)$ :

$$\mathbf{u}(\omega) = \int_{-\infty}^{\infty} \mathbf{u}(t) e^{-i\omega t} dt, \quad \overline{\mathbf{u}(\omega)} = 0. \quad (1.8)$$

Последнее равенство очевидно, т.к.  $\overline{\mathbf{u}(t)} = 0$ . Напряжение на выходе узкополосного фильтра на рис. 1.1), будет равно (см. пояснения на рис. 1.2)

$$\mathbf{u}_{ab} = \int_{\Delta\omega} \mathbf{u}(\omega) e^{-i\omega t} \frac{d\omega}{2\pi}, \quad \int_{\Delta\omega} \equiv \int_{\omega_0 - \Delta\omega/2}^{\omega_0 + \Delta\omega/2} + \int_{-\omega_0 - \Delta\omega/2}^{-\omega_0 + \Delta\omega/2} \quad (1.9)$$

Среднее от этого напряжения будет равно нулю, а среднеквадратичное отклонение равно

$$\overline{\mathbf{u}_{ab}^2} = \int_{\Delta\omega} \int_{\Delta\omega} \overline{\mathbf{u}(\omega) \mathbf{u}^*(\omega')} e^{-i(\omega - \omega')t} \frac{d\omega d\omega'}{(2\pi)^2} \quad (1.10)$$

Сопоставляя это выражение и определение (1.6) спектральной плотности мы приходим к выводу, что должно выполняться равенство:

$$\overline{\mathbf{u}(\omega) \mathbf{u}(\omega')^*} = 2\pi \times \delta(\omega - \omega') \times 2\tilde{S}(\omega) \quad (1.11)$$

Ниже мы докажем эту формулу.

Применяя преобразование Фурье (1.8) к случайной величине  $\mathbf{u}(t)$ , вычислим среднее

$$\overline{\mathbf{u}(\omega) \mathbf{u}(\omega')^*} = \int \int_{-\infty}^{\infty} \overline{\mathbf{u}(t) \mathbf{u}(t')^*} e^{-i(\omega t - \omega' t')} dt dt' = \quad (1.12)$$

$$= \int \int_{-\infty}^{\infty} B(t - t') e^{-i(\omega t - \omega' t')} dt dt'. \quad (1.13)$$

Это выражение можно упростить, сняв одно интегрирование. Для этого сделаем замену переменных:

$$\tau = t - t', \quad \tau' = \frac{t + t'}{2}, \quad (1.14)$$

$$\omega t - \omega' t' = (\omega + \omega') \frac{\tau}{2} + (\omega - \omega') \tau' \quad (1.15)$$

и проинтегрируем по  $\tau'$ , принимая во внимание известное представление дельта-функции:

$$\delta(x) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} e^{ipx} dp \quad (1.16)$$

В итоге получаем:

$$\overline{\mathbf{u}(\omega) \mathbf{u}(\omega')^*} = 2\pi \delta(\omega - \omega') \tilde{\mathcal{S}}_{\mathbf{u}} \left( \frac{\omega + \omega'}{2} \right) = \quad (1.17)$$

$$= 2\pi \delta(\omega - \omega') \tilde{\mathcal{S}}_{\mathbf{u}}(\omega), \quad (1.18)$$

$$\tilde{\mathcal{S}}_{\mathbf{u}}(\omega) = \int_{-\infty}^{\infty} \mathbf{B}(\tau) e^{i\omega\tau} d\tau. \quad (1.19)$$

Нетрудно убедиться, что величина  $\tilde{\mathcal{S}}_{\mathbf{u}}(\omega)$  есть спектральная плотность шума  $\mathbf{u}$ . Смысл равенства (1.17) заключается в том, что спектральные гармоники  $\mathbf{u}(\omega)$  и  $\mathbf{u}(\omega')$  статистически не зависимы, а средний квадрат одной гармоники определяется спектральной плотностью  $\tilde{\mathcal{S}}_{\mathbf{u}}(\omega)$ .

### 1.1.3 Другое определение спектральной плотности по средней мощности

Часто определяют спектральную плотность по-другому, исходя из средней по времени мощности шума. Рассмотрим реализацию  $\mathbf{u}(t)$  случайного процесса длительности  $T$ , который выбираем достаточно большим (много больше возможного времени корреляции). Определим среднюю по времени мощность шума как

$$W_T = \frac{1}{T} \int_{-T/2}^{T/2} (\mathbf{u}(t))^2 dt \quad (1.20)$$

Преобразуем это выражение, вводя преобразование Фурье  $\mathbf{u}(\omega)$  процесса  $\mathbf{u}(t)$ :

$$\mathbf{u}(t) = \int_{-\infty}^{\infty} \mathbf{u}(\omega) e^{i\omega t} \frac{d\omega}{2\pi}, \quad \mathbf{u}(\omega) = \int_{-T/2}^{T/2} \mathbf{u}(t) e^{-i\omega t} dt \quad (1.21)$$

$$W_T = \frac{1}{T} \int_{-T/2}^{T/2} \int_{-\infty}^{\infty} \mathbf{u}(\omega) \mathbf{u}(\omega')^* e^{i(\omega - \omega')t} \frac{d\omega d\omega'}{(2\pi)^2} dt \quad (1.22)$$

Здесь мы используем то, что для действительной функции  $\mathbf{u}(t)$  справедливо равенство  $\mathbf{u}(t) = \mathbf{u}^*(t)$ . Теперь рассмотрим предел  $T \rightarrow \infty$ :

$$\lim_{T \rightarrow \infty} W_T = \lim_{T \rightarrow \infty} \left( \frac{1}{T} \int_{-T/2}^{T/2} (\mathbf{u}(t))^2 dt \right) = \sigma \equiv B(0), \quad (1.23)$$

$$\begin{aligned} \lim_{T \rightarrow \infty} W_T &= \int_{-\infty}^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} \lim_{T \rightarrow \infty} \left( \frac{\mathbf{u}(\omega) \mathbf{u}(\omega')^*}{T} \right) e^{i(\omega - \omega')t} \frac{d\omega d\omega'}{(2\pi)^2} dt = \\ &= \int_{-\infty}^{\infty} \int_{-\infty}^{\infty} \lim_{T \rightarrow \infty} \left( \frac{\mathbf{u}(\omega) \mathbf{u}(\omega')^*}{T} \right) 2\pi \delta(\omega - \omega') \frac{d\omega d\omega'}{(2\pi)^2} = \\ &= \int_{-\infty}^{\infty} \lim_{T \rightarrow \infty} \left( \frac{|\mathbf{u}(\omega)|^2}{T} \right) \frac{d\omega}{(2\pi)^2} = B(0) \end{aligned} \quad (1.24)$$

Теперь мы можем записать

$$\lim_{T \rightarrow \infty} \left( \frac{1}{T} \int_{-T/2}^{T/2} (\mathbf{u}(t))^2 dt \right) = \int_{-\infty}^{\infty} \lim_{T \rightarrow \infty} \left( \frac{|\mathbf{u}(\omega)|^2}{T} \right) \frac{d\omega}{(2\pi)^2} \quad (1.25)$$

Отсюда спектральную плотность средней мощности шума определяют как

$$S_u(\omega) = \lim_{T \rightarrow \infty} \left( \frac{|\mathbf{u}(\omega)|^2}{T} \right) \quad (1.26)$$

Сравниваем (1.19) и (1.26), используя (1.24):

$$\tilde{S}(\omega) = S_u(\omega) = \lim_{T \rightarrow \infty} \left( \frac{|\mathbf{u}(\omega)|^2}{T} \right) \quad (1.27)$$

Таким образом мы видим, что определения (1.19) и (1.26) эквивалентны. Однако, в настоящее время проще измерять спектральную плотность по определению (1.26) — просто отцифровав шумовой сигнал, вычислить его Фурье преобразование  $\mathbf{u}(\omega)$  по формуле (1.21) и подставить в (1.26).

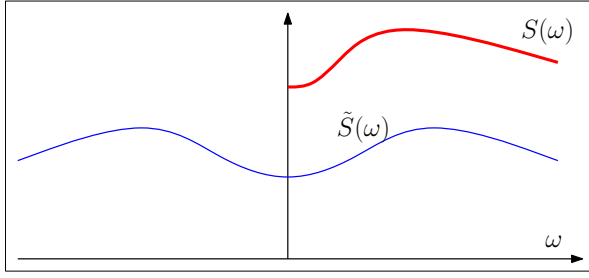


Рис. 1.3: Одностороннее ( $S(\omega)$ ) и двустороннее ( $\tilde{S}(\omega)$ ) определение спектральной плотности.

### 1.1.4 Теорема Винера-Хинчина

Равенство (1.19) утверждает, что автокорреляционная функция и спектральная плотность связаны преобразованием Фурье. Следовательно, верно и обратное преобразование Фурье. Эти два утверждения и составляют содержание теоремы Винера-Хинчина:

$$\tilde{S}_u(\omega) = \int_{-\infty}^{\infty} B(\tau) e^{i\omega\tau} d\tau, \quad (1.28)$$

$$B(\tau) = \int_{-\infty}^{\infty} \tilde{S}_u(\omega) e^{-i\omega\tau} \frac{d\omega}{2\pi} \quad (1.29)$$

Подчеркнем, что спектральная плотность  $\tilde{S}_u(\omega)$  определена для положительных и отрицательных частот. Очевидно, что функция  $\tilde{S}_u(\omega)$  четна (это очевидно из (1.28) в силу четности автокорреляционной функции  $B(\tau)$ ).

Везде ниже мы будем пользоваться так называемым односторонним определением спектральной плотности<sup>2</sup>  $S(\omega) = 2\tilde{S}_u(\omega)$  — см. рис. 1.3. Тогда теорема Винера-Хинчина (1.28, 1.29) переписывается в виде:

$$S_u(\omega) = 4 \int_0^{\infty} B(\tau) \cos(\omega\tau) d\tau \quad (1.30)$$

$$B(\tau) = \int_0^{\infty} S_u(\omega) \cos(\omega\tau) \frac{d\omega}{2\pi} \quad (1.31)$$

Из формулы (1.31) сразу следует, что дисперсия  $\sigma_u$  случайного напряжения определяется интегралом:

$$\sigma_u = B(0) = \int_0^{\infty} S_u(\omega) \frac{d\omega}{2\pi}. \quad (1.32)$$

<sup>2</sup>Т.е.  $S(\omega)$  определена только для положительных  $\omega$ . При этом определение автокорреляционной функции  $B(\tau)$  не изменяется, но определяется только для положительных  $\tau$ .

Это равенство можно переписать в виде  $\sigma_u = \sum \overline{\Delta u^2(\omega)}$  и тогда спектральную плотность можно понять как отношение среднего квадрата напряжения  $\overline{\Delta u^2(\omega)}$ , генерируемое в узкой полосе  $\Delta\omega/2\pi$ , к этой полосе частот:

$$S_u(\omega) = 2\pi \lim_{\Delta\omega \rightarrow 0} \frac{\overline{\Delta u^2(\omega)}}{\Delta\omega} \quad (1.33)$$

Выражение (1.33) соответствует определению спектральной плотности через дисперсию случайной величины на выходе узкополосного фильтра.

### 1.1.5 Белый шум

Важным случаем шума является модель белого шума, для которого спектральная плотность не зависит от частоты, т.е.  $S_u(\omega) = S_0$ . Из (1.31), используя (1.16), получаем для автокорреляционной функции

$$B(\tau) = S_0 \delta(\tau)/2. \quad (1.34)$$

Модель белого шума описывает случайный процесс *без памяти*. Чтобы продемонстрировать это, вспомним представление дельта-функции в виде предела некоторой обычной функции (это называют представлением дельта-функции, которых существует множество), например, такого:

$$\delta(t) = \lim_{\tau_0 \rightarrow 0} D(\tau, \tau_0), \quad (1.35)$$

$$D(\tau, \tau_0) = \frac{1}{\sqrt{2\pi\tau_0^2}} \exp\left(\frac{-\tau^2}{2\tau_0^2}\right), \quad \int_{-\infty}^{\infty} D(\tau, \tau_0) d\tau = 1 \quad (1.36)$$

Из этого определения видно, что дельта-функцию можно понимать как “колокол” с центром в начале координат, ширина которого стремится к нулю при постоянной площади под “колоколом”. Функцию  $D(\tau, \tau_0)$  часто называют “размазанной” дельта-функцией<sup>3</sup>. Ей полезно пользоваться для понимания свойств дельта-функции.

<sup>3</sup> Заметим, что дельта-функции соответствует множество таких “размазанных” функций (т.е. представлений дельта-функции), например

$$\delta(\tau) = \lim_{\tau_0 \rightarrow 0} \frac{\sin(\tau/\tau_0)}{\pi\tau}, \quad \text{или} \quad \delta(\tau) = \lim_{\tau_0 \rightarrow 0} \frac{\tau_0}{\pi(\tau^2 + \tau_0^2)}$$

Ниже для определенности и удобства мы будем пользоваться функцией  $D(\tau, \tau_0)$

Теперь понятно, что если заменить дельта-функцию в (1.34) на  $D(\tau, \tau_0)$ , то получим время корреляции равно  $\tau_0$ , а в пределе автокорреляционная функция (1.34) описывает случайный процесс с нулевым временем корреляции.

Полезно найти спектральную плотность для автокорреляционной функции  $B_D$

$$B_D(\tau) = \frac{S_0 D(\tau, \tau_0)}{2}, \quad (1.37)$$

$$S_D(\omega, \tau_0) = S_0 \int_{-\infty}^{\infty} D(\tau, \tau_0) \exp(-i\omega\tau) d\tau = S_0 \exp\left(\frac{-\tau_0^2 \omega^2}{2}\right). \quad (1.38)$$

Мы видим, что ширина спектра  $\Delta\omega_D = \sqrt{2}/\tau_0$  спектральной плотности  $S_D$  неограниченно увеличивается при  $\tau_0 \rightarrow 0$ .

Еще раз повторим, модель белого шума описывает случайный процесс без последействия. Конечно, введение дельта-функции — это абстракция. Реально в любых физических процессах есть конечное время “памяти” (в нашем примере это время  $\tau_0$ ). Конечное время “памяти”  $\tau_0$  приводит к тому, что спектральная плотность оказывается постоянной лишь до частот  $\sim 1/\tau_0$  и уменьшается для бóльших частот. Однако, если диапазон интересующих нас частот много меньше, чем  $\sqrt{2}/\tau_0$ , то введение модели белого шума вполне оправдано.

### 1.1.6 Преобразование шума в линейных цепях

Рассмотрим как преобразуется шум в линейных цепях. Нас будут интересовать, естественно, шумовые характеристики.

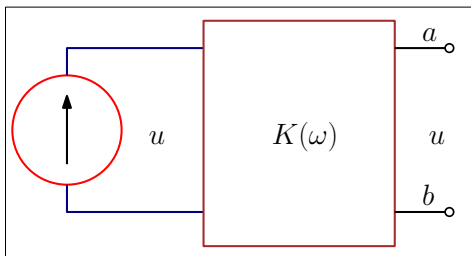


Рис. 1.4: Схема преобразования шума, проходящего через линейное устройство.

Пусть на вход линейного устройства с коэффициентом передачи  $K(\omega)$  (рис. 1.4) действует источник шума, спектральная плотность напряжения  $S_{ВХ}(\omega)$  которого известна. Нам надо найти спектральную плотность шума на выходе устройства.

Можем записать для входного и выходного напряжения:

$$\begin{aligned} \overline{\mathbf{u}_{\text{ВХ}}(\omega) \mathbf{u}_{\text{ВХ}}(\omega')^*} &= 2\pi \delta(\omega - \omega') \times S_{\text{ВХ}}(\omega), \\ \overline{\mathbf{u}_{\text{ВЫХ}}(\omega) \mathbf{u}_{\text{ВЫХ}}(\omega')^*} &= 2\pi \delta(\omega - \omega') \times S_{\text{ВЫХ}}(\omega), \end{aligned}$$

Теперь, пользуясь связью входного и выходного напряжений, мы можем получить связь спектральных плотностей шума на входе и на выходе:

$$\mathbf{u}_{\text{ВЫХ}}(\omega) = \mathbf{K}(\omega) \mathbf{u}_{\text{ВХ}}, \Rightarrow S_{\text{ВЫХ}}(\omega) = |\mathbf{K}(\omega)|^2 S_{\text{ВХ}}(\omega), \quad (1.39)$$

$$S_{\text{ВЫХ}}(\omega) = |\mathbf{K}(\omega)|^2 S_{\text{ВХ}}(\omega). \quad (1.40)$$

Формула (1.40) и описывает преобразование шума в линейных цепях.

## 1.2 Тепловой шум. Формула Найквиста

Благодаря хаотическому тепловому движению носителей заряда в проводнике возникают случайные токи внутри проводника, а следовательно, на концах его — случайные напряжения. Время корреляции такого шума мало и поэтому с хорошей степенью приближения его можно рассматривать как белый шум.

Для оценки времени корреляции, рассмотрим *внутри проводника* цилиндр площадью  $S$  и высотой  $d$ . Пусть на основаниях цилиндра случайно появились заряды, которые будут уменьшаться (релаксировать). Время релаксации зарядов (а значит, и время корреляции!) можно оценить представив цилиндр как  $RC$  цепочку:

$$R = \rho \cdot \frac{S}{d}, \quad C = \frac{\epsilon_0 \epsilon d}{S}, \quad (1.41)$$

где  $\rho$  — удельное сопротивление,  $\epsilon$  — диэлектрическая проницаемость,  $\epsilon_0 \simeq 9 \times 10^{-12} \text{ Ф м}^{-1}$  — электрическая постоянная вакуума. Время релаксации  $\tau$  равно

$$\tau = RC = \epsilon_0 \epsilon \rho \quad (1.42)$$

Подчеркнем, мы получили, что  $\tau$  *не зависит* от геометрии выбранного цилиндра. Для меди и алюминия  $\rho_{\text{Cu}} = 1.7 \times 10^{-8} \text{ Ом}\cdot\text{м}$ ,  $\rho_{\text{Al}} = 2.7 \times 10^{-8} \text{ Ом}\cdot\text{м}$ , отсюда получаем оценку времени релаксации заряда в металле  $\tau \simeq (1.5 \dots 2.5) \cdot 10^{-17} \text{ с}$ , которое приблизительно равно и времени корреляции теплового шума.

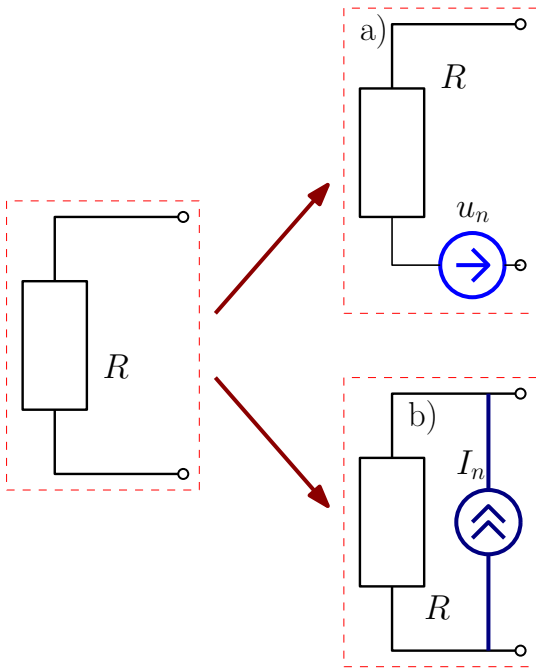


Рис. 1.5: Представление реального сопротивления  $R$ , как нешумящего сопротивления с шумовым генератором напряжения  $u_n$  (а) или тока  $I_n$  (б).

Любое сопротивление  $R$  можно рассматривать, как содержащее эквивалентный генератор шума — напряжения или тока, как показано на рис. 1.5 справа (само сопротивление, естественно, принимается нешумящим). Поскольку тепловой шум является белым, то спектральные плотности этих генераторов напряжения или тока не будут зависеть от частоты.

Односторонние спектральные плотности  $S_u(\omega) = S_0$  эквивалентного генератора напряжения и  $S_I(\omega)$  эквивалентного генератора тока теплового шума равна<sup>4</sup>

$$S_u(\omega) = 4k_B T R, \quad S_I(\omega) = \frac{4k_B T}{R}, \quad (1.43)$$

где  $k_B$  — постоянная Больцмана,  $T$  — абсолютная температура.

Формула (1.43) и есть формула Найквиста в рамках классической физики. В квантовом случае (т.е.  $T \rightarrow 0$ ) эта формула должна быть переписана в виде:

$$S_u(\omega) = 4\kappa T R \Rightarrow 4R \left( \frac{\hbar\omega}{2} + \frac{\hbar\omega}{e^{\hbar\omega/\kappa T} - 1} \right), \quad (1.44)$$

$$T = 300^\circ\text{K} \Rightarrow f_{\text{гр}} = \frac{\omega_{\text{гр}}}{2\pi} = \frac{\kappa T}{h} \simeq 6 \cdot 10^{12} \text{ Гц.}$$

<sup>4</sup> Спектральная плотность  $S_I(\omega)$  эквивалентного генератора тока будет при этом равна  $S_I(\omega) = S_u(\omega)/R^2$  (это следует из теоремы об эквивалентном генераторе).



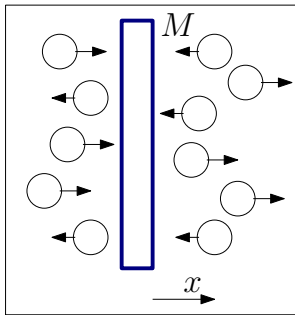


Рис. 1.6: Одномерная модель броуновской частицы массы  $M$  и поперечного сечения  $S$ , которая может двигаться только по оси  $x$ . Случайно ударяющиеся с обеих сторон молекулы создают случайную тепловую силу  $F_{\text{fl}}$ . Они же создают и вязкость.

где  $\hbar$  — постоянная Планка. Здесь мы привели оценку частоты  $f_{\text{гр}}$ , разделяющей квантовый и классический случаи при комнатной температуре. При  $f \ll f_{\text{гр}}$  справедлива классическая формула Найквиста, при  $f \gg f_{\text{гр}}$  можно пользоваться асимптотикой квантовой формулы, заменив в (1.43)  $kT \rightarrow \hbar\omega/2$ , в промежуточном случае  $f \sim f_{\text{гр}}$  надо пользоваться точной формулой (1.44).

Подчеркнем, что тепловые шумы являются фундаментальными и они существуют в любой системе с диссипацией, находящейся в состоянии термодинамического равновесия. Наличие параметра диссипации (сопротивление  $R$ ) в формуле Найквиста можно качественно объяснить тем, что рассеяние энергии в системе тем больше, чем больше связь ее с термостатом. Величина этой же связи описывает случайное воздействие термостата на систему. Очевидно, что в системе без диссипации тепловые шумы будут отсутствовать, а чем больше диссипация — тем больше тепловые шумы.

Не случайно теорема Найквиста является частным случаем флуктуационно-диссипативной теоремы (ФДТ) [1, 2]. Физический смысл ФДТ заключается в том, что чем больше потери в системе на данной частоте при внешнем воздействии, тем больше спектральная плотность шумов на этой же частоте.

### 1.2.1 Формула Найквиста для механической системы

Рассмотрим механическую систему с диссипацией, например, одномерную броуновскую частицу массы  $M$  двигающуюся вдоль оси  $x$  (см. Рис. 1.6):

$$M\ddot{x} + N\dot{x} = F_{\text{fl}}. \quad (1.45)$$

Здесь  $\mathbf{H}$  — коэффициент вязкости (сила вязкого трения  $\mathbf{F}_{\text{тр}} = -\mathbf{H}\mathbf{v}$ ,  $\mathbf{v} = \dot{\mathbf{x}}$  — скорость),  $\mathbf{F}_{\text{fl}}$  — случайная сила тепловых флуктуаций. Для броуновской частицы мы можем считать спектральную плотность  $\mathbf{S}_{\text{F}}$  силы  $\mathbf{F}_{\text{fl}}$  постоянной — физически это означает, что за время релаксации  $1/\delta$  ( $\delta = \mathbf{H}/\mathbf{M}$  — затухание) происходит очень много соударений молекул. Иначе — время между соударениями много меньше времени  $1/\delta$ . Из этого предположения мы выведем саму величину  $\mathbf{S}_{\text{F}}$ .

Пользуясь законом преобразования шума в линейных цепях (1.40) мы из (1.45) находим фурье-образ скорости  $\mathbf{v}(\omega)$ , а затем спектральную плотность  $\mathbf{S}_{\mathbf{v}}(\omega)$  скорости:

$$\mathbf{v}(\omega) = \frac{\mathbf{F}_{\text{fl}}(\omega)}{\mathbf{M}(i\omega + \delta)}, \quad \Rightarrow \quad \mathbf{S}_{\mathbf{v}}(\omega) = \frac{\mathbf{S}_{\text{F}}}{\mathbf{M}^2(\omega^2 + \delta^2)} \quad (1.46)$$

Мы помним, что дисперсия скорости равна интегралу от спектральной плотности по всем частотам, откуда находим:

$$\langle \mathbf{v}^2 \rangle = \int_0^{\infty} \mathbf{S}_{\mathbf{v}}(\omega) \frac{d\omega}{2\pi} = \frac{\mathbf{S}_{\text{F}}}{4\mathbf{M}\mathbf{H}} \quad (1.47)$$

Подчеркнем, здесь и везде ниже мы используем *одностороннее* определение спектральной плотности.

Но по теореме о равномерном распределении мы знаем, что на каждую степень свободы в среднем приходится энергия  $k_{\text{B}}T/2$ , откуда и находим спектральную плотность  $\mathbf{S}_{\text{F}}$ :

$$\frac{\mathbf{M}\langle \mathbf{v}^2 \rangle}{2} = \frac{k_{\text{B}}T}{2}, \quad \Rightarrow \quad \mathbf{S}_{\text{F}}(f) = 4k_{\text{B}}T\mathbf{H} \left[ \frac{\mathbf{H}^2}{\Gamma_{\text{ц}}} \right] \quad (1.48)$$

Формула (1.48) и есть формула Найквиста для механических систем (в квадратных скобках указана размерность спектральной плотности  $\mathbf{S}_{\text{F}}$ ). Физическая суть этой формулы та же, что и для электрических систем — диссипация является источником флуктуаций. Обобщение на квантовый случай выписывается аналогично (1.44).

Формула (1.48) означает, что дисперсия случайной силы, усредненной за время  $\tau$ , может быть оценена по формуле

$$\Delta F^2 = 4k_{\text{B}}T\mathbf{H} \Delta f \simeq \frac{4k_{\text{B}}T\mathbf{H}}{\tau} \quad (1.49)$$

Рассмотрим пример на Рис. 1.6 более подробно. Пусть одномерная броуновская частица имеет форму стенки площади  $\mathbf{S}$ , на поверхность

которой падают молекулы (масса каждой  $m$ , нормальная к стенке компонента скорости  $u$ , концентрация  $n$ ). Рассчитаем силу случайную  $F_{\rightarrow}$ , создаваемую молекулами падающими справа:

$$F_{\rightarrow} = \frac{2mu}{\tau} N \frac{1}{2} = \frac{mu}{\tau} nSv\tau = nmu^2S. \quad (1.50)$$

Здесь  $N_{\rightarrow}/2$  — среднее число частиц, ударившееся справа о стенку за время  $\tau$ . Очевидно, выражение для силы  $F_{\leftarrow}$ , создаваемыми молекулами слева, будет таким же, надо только помнить, случайные силы  $F_{\rightarrow}$  и  $F_{\leftarrow}$  статистически независимы.

Если стенка движется со скоростью  $v$ , то появляется регулярная сила, которую можно рассматривать как силу вязкости:

$$F_H = nm(u - v)^2S - nm(u + v)^2S = -Hv, \quad H = 4mnuS \quad (1.51)$$

Число частиц, падающих на стенку подчиняется распределению Пуассона:  $N_{\rightarrow}/2 \pm \sqrt{N_{\rightarrow}/2}$  (для молекул упавших слева — аналогично). Флуктуационная компонента силы будет определяться общей (слева и справа) дисперсией отразившихся частиц  $\langle \Delta N^2 \rangle = (N_{\rightarrow} + N_{\leftarrow})/2$ :

$$\sqrt{\langle \Delta F^2 \rangle} = \frac{2mu}{\tau} \sqrt{\langle \Delta N^2 \rangle} = \sqrt{\frac{4m^2u^3nS}{\tau}} = \sqrt{\frac{k_B T H}{\tau}} \quad (1.52)$$

В последнем равенстве мы использовали теорему о равномерном распределении:

$$\left\langle \frac{mu^2}{2} \right\rangle = \frac{k_B T}{2} \quad (1.53)$$

Мы видим, что формула (1.52) совпадает с (1.49), но лишь с точностью до множителя. Поэтому приведенный вывод носит полу-качественный характер.

### 1.2.2 Минимальная обнаружимая сила

Зададимся вопросом: какова минимальная сила  $F_{\min}(t)$  (действующая на механический осциллятор) может быть обнаружена на фоне тепловых флуктуаций? Здравый смысл подсказывает, что надо измерять координату и только в той полосе частот  $\Delta f$ , где находится основная часть спектра силы. Тогда используя (1.52) получаем условие обнаружения в виде:

$$F_{\min}(t) \geq \sqrt{4k_B T H \Delta f} \quad (1.54)$$

Например, пусть на высокодобротный механический осциллятор частоты  $\omega_m$  действует резонансная сигнальная сила длительности  $\tau$ :

$$F(t) = F_0 \cos \omega_m t, \quad 0 < t < \tau, \quad \omega_m = \sqrt{\frac{k}{m}}. \quad (1.55)$$

Тогда условие ее обнаружения выводится из сравнения с флуктуационной силой (1.54) в той же полосе  $\Delta f \simeq 1/\tau$ :

$$F_0^{\min} \geq \sqrt{\frac{8 m k_B T}{\tau \tau_m^*}} = \sqrt{\frac{4 m \omega k_B T}{Q_m \tau}}, \quad Q_m = \frac{m \omega}{H}, \quad \tau_m^* = \frac{2m}{H} \quad (1.56)$$

Здесь мы ввели пока не упоминавшиеся характеристики диссипации: добротность  $Q_m$  и время релаксации  $\tau_m^*$ .

Для уменьшения величины минимально измеримой силы  $F_0$  из формул (1.56) сразу следуют рекомендации:

- Уменьшение температуры  $T$ .
- Увеличение времени  $\tau$  действия силы.
- Увеличение времени релаксации  $\tau_m^*$  (уменьшение диссипации).
- Увеличение добротности  $Q_m$  (это тоже уменьшение диссипации).

### 1.2.3 Сигнальное воздействие на высокодобротный механический осциллятор

Подчеркнем, что в рекомендациях, приведенных выше, нет конкретных указаний о процедуре измерения. Например, если по условиям эксперимента время релаксации  $\tau_m^*$  может быть велико, а время действия силы  $\tau$  ограничено. Пусть выполняется условие

$$\tau \ll \tau_m^* \quad (1.57)$$

В этом случае сразу не ясно, как и что измерять.

Пусть условие (1.57) выполнено. Мы хотим зарегистрировать воздействие сигнальной силы, наблюдая за амплитудой колебаний координаты. При воздействии силы вида (1.55) на механический осциллятор можно не учитывать диссипацию и тогда легко получить решение для амплитуды координаты  $x_F$  (“сигнальный отклик”):

$$x(t) = x_F \sin \omega_m t, \quad x_F = \frac{F_0 \tau}{2m\omega}, \quad \tau^* \gg t > \tau. \quad (1.58)$$

(см. задачу “Резонанс”). Теперь нам надо рассчитать, на сколько изменится амплитуда  $\Delta x_\tau$  колебаний осциллятора за то же самое время  $\tau$  под воздействием тепловых шумов. Приведем следующий приближенный, но зато наглядный вывод. Разобьем время действия силы  $\tau$  на интервалы  $T_0$ , которые больше периода, но меньше  $\tau$ . Тогда на каждом таком интервале осциллятор будет получать случайные толчки, вызванные *узкополосной* случайной силой  $F_{fl}$ , амплитуду которой можно оценить из формулы Найквиста:

$$F_{fl} \simeq \sqrt{\frac{4k_B T \hbar}{T_0}} \quad (1.59)$$

Воздействие каждой такой случайной силы изменит амплитуду на  $x_{fl}$ , которую можно рассчитать как воздействие короткой резонансной силы  $F_{fl}$ . В результате получим [3]:

$$x_{fl} \simeq \frac{F_{fl} T_0}{2m\omega_m} = \sqrt{k_B T \hbar \frac{T_0}{m^2 \omega_m^2}}. \quad (1.60)$$

Здесь  $x_{fl}$  — изменение амплитуды колебаний за время  $T_0$  под действием силы  $F_{fl}$ . Теперь надо просуммировать их, как независимые случайные величины. Логично считать, что добавки к амплитуде  $x_{fl}$  на каждом отрезке  $T_0$  не коррелированы и поэтому их сумма в среднем равно нулю. Складываться будут лишь дисперсии, поэтому средний квадрат вариации амплитуды за время  $\tau$  будет равен:

$$\langle \Delta x_\tau^2 \rangle \simeq x_{fl}^2 \cdot N, \quad \sqrt{\langle \Delta x_\tau^2 \rangle} \simeq x_{fl} \sqrt{\frac{\tau}{T_0}} = \sqrt{\frac{k_B T}{m\omega_m^2} \cdot \frac{2\tau}{\tau^*}} \quad (1.61)$$

Мы получили, что величина  $\sqrt{\langle \Delta x_\tau^2 \rangle}$  *не зависит* от интервала  $T_0$  — это говорит в поддержку приближенного метода.

Очевидно, что условие  $x_F > \sqrt{\langle \Delta x_\tau^2 \rangle}$  будет условием обнаружения силы  $F$ . Подставляя, получаем:

$$x_F = \frac{F_0 \tau}{2m\omega} \geq \sqrt{\frac{k_B T}{m\omega_m^2} \cdot \frac{2\tau}{\tau^*}} \quad (1.62)$$

Нетрудно увидеть, что это условие просто совпадает с (1.56). Однако теперь мы имеем еще и *рецепт* измерений — надо регистрировать *изменение амплитуды координаты*.

Очевидно, что условие (1.62) приближенно, его его уточнить наше. Строгий расчет дает [3], что появляется множитель  $\xi \simeq 2 \dots 3$ , зависящий от уровня достоверности  $\alpha$ <sup>5</sup> и от значения начальной амплитуды колебаний  $x_0$ :

$$F_0^{\min} \geq \xi(\alpha, x_0) \sqrt{\frac{8 m k_B T}{\tau \tau_m^*}}. \quad (1.63)$$

Приведем типичные значения для  $\xi$  [3]:

$\alpha$	$\xi(\alpha, x_0 = 0)$	$\xi(\alpha, x_0 = \sqrt{\frac{k_B T}{m \omega_m^2}})$
0.05	2.45	1.96
0.01	3.04	2.58

Мы видим, что для оценок можно держать в голове множитель  $\xi$  приблизительно равным 3.

---

<sup>5</sup>Величина  $1 - \alpha$  есть вероятность того, что вариация амплитуды не превысит величину, даваемую (1.63),

## Глава 2

# Измерение в классической физике

До сих пор мы не обращали внимание на то, каким прибором будем измерять смещение, абстрактно считая его идеальным. В общем случае процесс измерения сводится к взаимодействию прибора и объекта. Поэтому подключение датчика смещений к механическому осциллятору может изменить динамические характеристики осциллятора (частоту, затухание). Это называется динамическим влиянием прибора. Кроме того, прибор характеризуется ошибкой измерения и обратным флуктуационным влиянием. Все это мы рассмотрим на примере емкостного датчика [3].

### 2.1 Принцип работы емкостного датчика

Схема емкостного датчика представлена на рис. 2.1. Выберем частоту генератора  $\omega_g$  так, чтобы она попадала на самую крутую часть склона резонансной кривой (задача “Склон резонансной кривой”):

$$\omega_g \simeq \omega_e \pm \frac{\omega_e}{2Q_e}, \quad Q_e = \frac{1}{R} \sqrt{\frac{L}{C}} \quad (2.1)$$

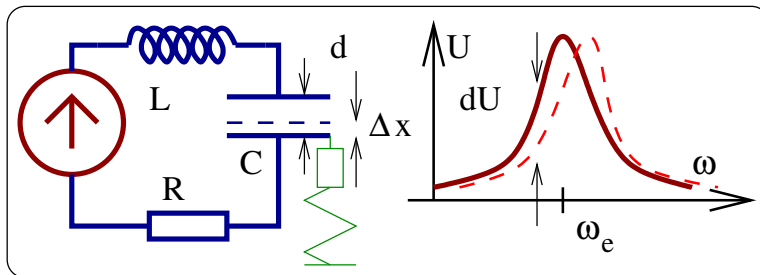


Рис. 2.1: Схема емкостного датчика. Смещение  $\Delta x$  механического осциллятора, прикрепленного к пластине конденсатора, вызывает изменение напряжения  $dU$  на конденсаторе.

где  $\omega_e$  — частота, а  $Q_e$  — добротность LC-контура. Тогда изменение расстояния  $d$  между пластинами на малую величину  $\Delta x \ll d$  вызовет изменение емкости  $\Delta C$  (а, значит, и резонансной частоты  $\Delta\omega_e$ ) и сдвиг резонансной кривой<sup>1</sup>. Это в свою очередь приведет к изменению амплитуды напряжения  $\Delta U_c$  на емкости, что и может быть зарегистрировано. Очевидно, что чем более добротный контур, тем более крутую зависимость имеет резонансная кривая и тем сильнее изменится напряжение.

Сформулируем условия штатной работы емкостного датчика:

- Выбираем настройку на склон, т.е. частота  $\omega_g$  генератора накачки должна соотноситься с частотой контура  $\omega_e$  в соответствии с формулой (2.1). При этом изменение напряжения на конденсаторе из-за малого сдвига пластин будет максимальным.
- Сдвиг пластин  $\Delta x$  должен быть достаточно мал так, чтобы резонансная кривая сдвигалась на величину много меньше, чем ширина кривой  $\omega_e/Q_e$ . Это означает условие:

$$\Delta x \ll \frac{d}{Q_e} \quad (2.2)$$

- Смещение пластин должно быть достаточно медленным так, чтобы напряжение на конденсаторе успевало установиться. Поскольку время установления нового значения напряжения по порядку величины равно времени затухания  $\tau_e^*$  контура, получаем условие медленности:

$$\partial_t d \ll \frac{d^*}{\tau_e}, \quad \tau_e^* = 2Q_e/\omega_e = \frac{2L}{R}, \quad (2.3)$$

где  $\tau_e^*$  — время затухания колебаний в контуре.

Некоторые детали см. в задаче 9 “Условие работы емкостного датчика”.

Напомним формулы для последовательного LC-контура:

$$\omega_e = \frac{1}{LC}, \quad C = \frac{\epsilon\epsilon_0 S}{d} \quad (2.4)$$

Здесь  $S$  — площадь пластин конденсатора,  $d$  — зазор между ними.

<sup>1</sup>Резонансная кривая — зависимость амплитуды вынужденных колебаний напряжения (например, на емкости) от частоты генератора.



## 2.2 Обратное динамическое влияние

Можно показать, что при условии (2.1) малый сдвиг пластин конденсатора на величину  $\Delta x \ll d$  приведет к изменению амплитуды  $\Delta U_C$  колебаний на емкости на величину (задача 8 “Емкостной датчик”):

$$\Delta U_C \simeq \pm \frac{Q_e}{2} \cdot \frac{\Delta x}{d} \cdot U_C \quad (2.5)$$

Здесь знак (–) относится к настройке на левый склон, а (+) — на правый.

Подчеркнем, что формула (2.5) справедлива лишь при выполнении условий (2.1, 2.2 и 2.3). Ниже будем считать, что эти условия выполнены.

Но при выборе частоты генератора по рецепту (2.1) изменение расстояния между пластинами вызовет также и изменение кулоновской (пондеромоторной) силы  $F$  притяжения между пластинами, а это означает внесение дополнительной электро-магнитной жесткости  $K_{\text{доп}}$  в механический осциллятор. Глядя на рис. 2.1 сразу можно сказать, что на правом склоне при увеличении расстояния между пластинами возрастает сила притяжения между ними, т.е. вносится положительная жесткость — добавок силы противоположен по знаку смещению,  $\Delta F \sim -\Delta x$ . (Напомним, что именно так работает обычная пружина: упругая сила противоположна по знаку смещению.) На левом склоне — наоборот, вносится отрицательная жесткость.

Рассчитаем вносимую жесткость при настройке на правый склон. Для этого рассчитаем силу притяжения пластин  $F$  при изменении напряжения на емкости  $U_C$  на малую величину  $\Delta U_C$ :

$$F = - \frac{\epsilon_0 S (U_C + \Delta U_C)^2}{2d^2} = \quad (2.6)$$

$$= - \frac{\epsilon_0 S (U_C^2 + 2U_C \Delta U_C + \Delta U_C^2)}{2d^2} = F_0 + \Delta F + \dots, \quad (2.7)$$

$$F_0 = - \frac{\epsilon_0 S U_C^2}{2d^2}, \quad \Delta F = - \frac{\epsilon_0 S U_C \Delta U_C}{d^2}, \quad U_C = \frac{Q_e U_g}{\sqrt{2}}, \quad (2.8)$$

Здесь мы выделили постоянную силу  $F_0$ , интересующую нас силу  $\Delta F$ , а силу, пропорциональную  $\Delta U_C^2$ , опустили как малую второго порядка. Постоянную силу  $F_0$  мы тоже не будем учитывать, полагая, что ее нетрудно скомпенсировать (если надо).

Теперь подставляем (2.5) в  $\Delta F$  и находим дополнительную жесткость  $K_{\text{доп}}$ :

$$\Delta F \simeq -\frac{\epsilon_0 S Q_e^3 U_g^2}{4d^3} \cdot \Delta x, \quad \Rightarrow \quad (2.9)$$

$$\Rightarrow K_{\text{доп}} = \frac{-\Delta F}{\Delta x} = \frac{\epsilon_0 S Q_e^3 U_g^2}{4d^3} = Q_e \cdot \frac{C U_C^2}{2d^2} \quad (2.10)$$

Здесь  $S$  — площадь пластин. Повторим, что при настройке на левый склон знак жесткости будет отрицательный.

Поскольку  $U_C$  фактически есть амплитуда напряжения на емкости, мы можем переписать формулу (2.9) в виде

$$K_{\text{доп}} = Q_e \cdot \frac{\mathcal{E}_e}{d^2}, \quad \mathcal{E}_e = \frac{C U_C^2}{2}, \quad (2.11)$$

где  $\mathcal{E}_e$  — энергия, запасенная в контуре.

### 2.2.1 Внесение электро-магнитного затухания

Подчеркнем, что наш вывод основывался на приближенных формулах, которые справедливы только при достаточно медленных (квазистационарных) движениях пластин. Конечно, сила притяжения при изменении  $\Delta x$  изменяется не мгновенно, а с запаздыванием — сила притяжения “отстает” от смещения на время  $\tau_e^*$  релаксации контура (задача 10 “Скачок”). Напомним, что условие (2.3) означает, что координата  $\Delta x$  *мало* изменяется за время  $\tau_e^*$ . Тогда в уравнение для координаты  $x$  механического осциллятора мы должны учесть, что дополнительная жесткость вносится с запаздыванием  $\tau_e^*$ :

$$m\ddot{x}(t) + N\dot{x}(t) + Kx(t) + K_{\text{доп}}x(t - \tau_e^*) = \sum F. \quad (2.12)$$

Раскладываем в ряд  $x(t - \tau_e^*) \simeq x(t) - \tau_e^* \dot{x}(t) + \dots$  и подставляем в уравнение (2.12):

$$m\ddot{x}(t) + \left(N - K_{\text{доп}}\tau_e^*\right)\dot{x}(t) + \left(K + K_{\text{доп}}\right)x(t) = \sum F. \quad (2.13)$$

Мы видим, что включение емкостного датчика приводит к внесению жесткости и затухания (верхний знак относится к правому склону,

нижний — к левому)

$$K_{\text{доп}} = \pm \frac{\epsilon_0 S Q_e^3 U_g^2}{4d^3}, \quad (2.14)$$

$$H_{\text{доп}} = -K_{\text{доп}} \tau_e^* = \mp \frac{\epsilon_0 S Q_e^4 U_g^2}{2d^3 \omega_e} \quad (2.15)$$

Причем на левом склоне вносится отрицательная жесткость и положительное затухание, на правом — положительная жесткость и отрицательное затухание.

Заметим, что динамическое влияние может быть отнюдь не малым. Для приведенных ниже численных значений величин (отнюдь не рекордных)

$$\begin{aligned} m &= 0.1 \text{ м}, & \omega_m &= 6 \cdot 10^3 \text{ с}^{-1}, & Q_m &= 10^6; \\ Q_e &= 10^3, & \omega_e &= 6 \cdot 10^6 \text{ с}^{-1}, \\ S &= 10^{-2} \text{ м}^2, & U &= 1 \text{ В}, & d &= 5 \cdot 10^{-3} \text{ м}; \end{aligned}$$

Мы получаем следующие оценки:

$$\frac{|K_{\text{доп}}|}{K} \simeq 0.05, \quad \frac{|H_{\text{доп}}|}{H} \simeq 9.8 \times 10^3 (!) \quad (2.16)$$

Видим, что изменение жесткости механического осциллятора незначительно, но внесенное затухание огромно!

Подчеркнем, что динамическое влияние прибора *полностью предсказуемо*, а значит, может быть либо исключено, либо корректно учтено. Поэтому динамическое влияние прибора *не* накладывает принципиальных ограничений на точность измерений.

## 2.3 Ошибка измерения

Любой прибор позволяет измерять физическую величину с некоторой ошибкой измерения. Рассмотрим, с какой предельной точностью может измерять координату емкостной датчик [3] (см. Рис. 2.1).

Предположим, что генератор напряжения идеален, т.е. флуктуации в генераторе пренебрежимо малы. Тогда принципиально неустранимыми шумами будут тепловые шумы в контуре. Спектральную плотность  $S_{U_C}$  шумов амплитуды напряжения на контуре можно найти, не принимая во внимание движение пластин:

$$L\ddot{q}(t) + R\dot{q}(t) + \frac{q(t)}{C} = U_{\text{шум}}(t), \quad U_C(t) = \frac{q(t)}{C}. \quad (2.17)$$

Переходим на частотное описание:

$$q_C(t) = \int q(\omega) e^{i\omega t} \frac{d\omega}{2\pi}, \quad U_C(\omega) = \frac{q(\omega)}{C}, \quad \omega_e = \frac{1}{\sqrt{LC}}, \quad Q_e = \frac{1}{R} \sqrt{\frac{L}{C}}, \quad (2.18)$$

$$U_C(\omega) \left( 1 - \frac{\omega^2}{\omega_e^2} + \frac{i\omega}{\omega_e Q_e} \right) = U_{\text{шум}}(\omega), \quad (2.19)$$

Зная связь фурье-амплитуд, по формулам преобразования шума в линейных цепях мы можем выписать спектральную плотность:

$$S_{U_C}(\omega) \left\{ \left( 1 - \frac{\omega^2}{\omega_e^2} \right)^2 + \left( \frac{\omega}{\omega_e Q_e} \right)^2 \right\} = 2k_B T_e R, \quad (2.20)$$

Здесь мы использовали формулу Найквиста  $2k_B T_e R$  (а не  $4k_B T_e R$ ),  $T_e$  — температура сопротивления в LC-контуре. Для объяснения этого напомним, что речь идет об измерении квадратуры (как при настройке на склон, так и при резонансной накачке). Можно показать, что для квадратур надо ставить в правую часть спектральную плотность в два раза меньше.

Если генератор накачки настроен на склон резонансной кривой (2.1), то

$$\frac{\omega_g}{\omega_e} = 1 \pm \frac{1}{2Q_e} \Rightarrow S_{U_C}(\omega_g) = k_B T_e R Q_e^2. \quad (2.21)$$

При резонансной накачке

$$\frac{\omega_g}{\omega_e} = 1 \Rightarrow S_{U_C}(\omega_g) = 2k_B T_e R Q_e^2. \quad (2.22)$$

Напомним, что режим работы емкостного датчика таков, что он успевает “отработать” изменение механической координаты (ср. (2.3))

$$\omega_m \tau_e^* \ll 1. \quad (2.23)$$

На частотном языке это означает, что в полосе  $\omega \in \omega_g \pm \omega_m$  спектральную плотность  $S_{U_C}$  можно считать постоянной. Значит, при сигнал  $\Delta U_C$  (2.5) наблюдается на фоне практически белых шумов и условие обнаружения будет иметь вид:

$$\Delta U_C > \sqrt{S_{U_C} \Delta f}, \quad \Delta f \simeq \frac{1}{\tau}. \quad (2.24)$$

При настройке на склон получаем

$$\Delta x > \xi x_{\min}, \quad x_{\min}^{\text{slope}} \simeq \frac{2d}{U_c} \sqrt{\frac{k_B T_e R}{\tau}}, \quad (2.25)$$

Здесь  $\tau$  — время наблюдения,  $U_c$  — амплитуда напряжения на емкости,  $\xi$  — множитель немного больший единицы, зависящий от уровня достоверности.

Перепишем условие (2.25) несколько в других обозначениях, вводя мощность  $W$  выделяемую в контуре (на сопротивлении  $R$ ):

$$W = \frac{I_0^2 R}{2} = \frac{\omega_g^2 (CU_c)^2 R}{2} \simeq \frac{\omega_e^2 (CU_c)^2 R}{2}, \quad (2.26)$$

$$\frac{x_{\min}^{\text{slope}}}{d} = 2\xi \sqrt{\frac{2k_B T_e R}{U_c^2 \tau}} \stackrel{(2.26)}{=} 2\xi \sqrt{\frac{2k_B T_e R \cdot \omega_e^2 C^2 R}{2W\tau}}, \quad (2.27)$$

$$\frac{x_{\min}^{\text{slope}}}{d} = \frac{2\xi}{Q_e} \sqrt{\frac{k_B T_e}{\mathcal{E}}}. \quad (2.28)$$

Здесь  $\mathcal{E}$  — энергия, поглощенная в контуре за время  $\tau$ . Ее можно назвать “использованной” энергией.

Таким образом мы получили два ограничения на минимально различимое механическое смещение: (1.62) и (2.28). Оба ограничения связаны с фундаментальными шумами: первое (1.62) — с тепловыми шумами в механическом осцилляторе, второе (2.25 или 2.28) — с тепловыми шумами в LC-контуре емкостного датчика.

## 2.4 Обратное флуктуационное влияние

Предположим, что тепловые шумы в механическом осцилляторе ничтожно малы ( $N \rightarrow 0$  или  $T_{\text{мех}} \rightarrow 0$ ) и основные шумы создает сам емкостной датчик. Измерительный шум датчика мы рассмотрели в предыдущем разделе. Кроме этого сам датчик создает дополнительный шум обратного флуктуационного влияния (back action noise), который неконтролируемым образом возмущает поведение механического осциллятора [3]. Конкретным механизмом для емкостного датчика являются флуктуации силы  $F_{\text{кул}}$  кулоновского притяжения между пла-

стинами:

$$F_{\text{кул}} = \frac{\epsilon_0 S (\mathcal{U}_C + \mathcal{U}_{C\text{fl}})^2}{2d^2} = \frac{\epsilon_0 S \mathcal{U}_C^2}{2d^2} + \underbrace{\frac{\epsilon_0 S \mathcal{U}_C \mathcal{U}_{C\text{fl}}}{d^2}}_{\delta F_{\text{ba}}} + \dots \quad (2.29)$$

Здесь первый член описывает постоянную составляющую силы (ее мы не учитываем ниже), второй — флуктуационную компоненту, член  $\sim \mathcal{U}_{C\text{fl}}^2$  опущен как величина второго порядка малости.

Выписываем флуктуационную компоненту силы, используя спектральную плотность флуктуаций напряжения на емкости (2.24) при настройке на склон:

$$\delta F_{\text{ba}}^{\text{slope}} = \frac{\epsilon_0 S \mathcal{U}_C \sqrt{S_{\mathcal{U}_C} \Delta f}}{d^2} = \frac{\epsilon_0 S \mathcal{U}_C Q_e}{d^2} \times \sqrt{\frac{k_B T_e R}{\tau}}. \quad (2.30)$$

Подчеркнем, что для осциллятора шумы обратного влияния представляют собой случайную силу, спектр которой практически не зависит от частоты (в силу условий штатной работы емкостного датчика, см. также пояснения в разделе 2.3).

Важно, что величина этой случайной силы пропорциональна  $\mathcal{U}_C$  — растет с увеличением накачки. Вспомним, что измерительные шумы уменьшаются с ростом накачки (см. формулы (2.25, 2.28)). Поэтому должно быть оптимальное значение стационарной амплитуды напряжения  $\mathcal{U}_C^{\text{opt}}$  на емкости, при котором суммарный шум (измерительный и обратного влияния) будет минимален.

### 2.4.1 Оптимальная накачка

Величина этой оптимальной амплитуды будет зависеть от конкретного вида сигнальной силы. Пусть сигнальная сила представляет собой резонансный цуг длительности  $\tau$ :

$$F_s(t) = F_0 \sin \omega_m t, \quad 0 < t < \tau. \quad (2.31)$$

Тогда можно найти выражение для обнаружимой силы  $F_0^{\text{det}}$ :

$$F_0^{\text{det}} = \sqrt{\langle (\delta F_{\text{ba}})^2 \rangle + \langle (\delta F_{\text{meas}})^2 \rangle}, \quad (2.32)$$

с учетом шумов обратного флуктуационного влияния  $\delta F_{ba}$  (2.30) и ошибки измерения  $\delta F_{meas}$  (2.25)). При настройке на склон имеем:

$$\langle (\delta F_{ba}^{slope})^2 \rangle \simeq \left( \xi \frac{\epsilon_0 S U_C Q_e}{d^2} \right)^2 \frac{k_B T_e R}{\tau}, \quad (2.33)$$

$$\langle (\delta F_{meas}^{slope})^2 \rangle \simeq \left( \frac{2m\omega_m \chi_{min}^{slope}}{\tau} \right)^2 = \left( \xi \frac{4m\omega_m d}{U_C \tau} \right)^2 \frac{k_B T_e R}{\tau}. \quad (2.34)$$

$F_0^{det}$  минимальна при оптимальной накачке, т.е. при оптимальном напряжении на конденсаторе:

$$C(U_C^{opt})^2 = \frac{4m\omega_m d^2}{Q_e \tau}, \quad W^{opt} = \frac{C(U_C^{opt})^2 \omega_e}{2} \frac{Q_e}{Q_e} = \frac{2m\omega_m \omega_e d^2}{Q_e^2 \tau}, \quad (2.35)$$

Подставляем оптимальное напряжение и находим минимальную обнаружимую силу

$$\begin{aligned} F_0^{det} |_{min} &= \xi \sqrt{2} \frac{C Q_e}{d} \sqrt{\frac{4m\omega_m d^2}{C Q_e \tau}} \sqrt{\frac{k_B T_e R}{\tau}} = \\ &= \frac{2\sqrt{2} \xi}{\tau} \sqrt{k_B T_e R m \omega_m C Q_e} = \frac{2\sqrt{2} \xi}{\tau} \sqrt{\frac{m k_B T_e \omega_m}{\omega_e}} \end{aligned} \quad (2.36)$$

Подчеркнем, формула (2.36) дает выражение для минимальной силы, которая определяется только тепловыми шумами емкостного датчика, здесь  $T_e$  есть температура именно датчика, собственными тепловыми шумами механического осциллятора мы пренебрегли.

При комнатной температуре для следующих параметров емкостного датчика и механического осциллятора:

$$\begin{aligned} m &= 0.1 \text{ kg}, \quad \omega_m = 10^2 \text{ s}^{-1}, \quad \tau = 10^3 \text{ s}^{-1}, \\ Q_e &= 10^3, \quad \omega_e = 6 \cdot 10^6 \text{ s}^{-1}, \quad S = 10^{-2} \text{ m}^2, \quad d = 5 \cdot 10^{-3} \text{ m} \end{aligned}$$

получаем следующие оценки:

$$\begin{aligned} F_0^{min} &\simeq 3.3 \times 10^{-16} \text{ Н} = 3.3 \times 10^{-9} \text{ дин}, \\ W^{opt} &\simeq 3 \times 10^{-6} \text{ Вт}, \quad U_C = 0.075 \text{ В} \end{aligned}$$

Приведенные параметры обычны для физической лаборатории. Для оценки резерва чувствительности используем следующие параметры (МГУ 1965, принцип эквивалентности)

$$\begin{aligned} m &= 10^{-7} \text{ kg}, \quad \omega_m = 10^{-2} \text{ s}^{-1}, \quad \tau = 10^6 \text{ s}^{-1}, \\ Q_e &= 10^3, \quad \omega_e = 6 \cdot 10^8 \text{ s}^{-1}, \quad S = 10^{-2} \text{ m}^2, \quad d = 5 \cdot 10^{-3} \text{ m}; \end{aligned}$$

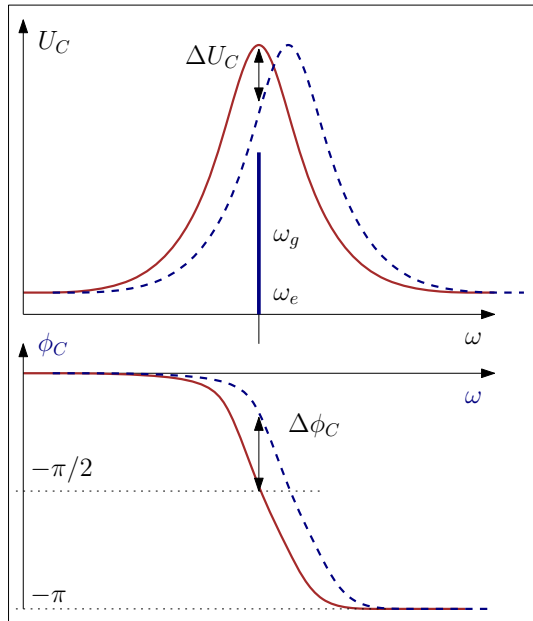


Рис. 2.2: При смещении  $\Delta x$  пластин емкостного датчика амплитудно-частотная (вверху) и фазово-частотная (внизу) характеристики смещаются. При резонансной настройке ( $\omega_g = \omega_e$ ) амплитуда напряжения на емкости изменяется слабо ( $\Delta U_C \sim (\Delta x)^2$ ), но значительно изменяется фаза ( $\Delta \phi_C \sim \Delta x$ ).

и получаем значительно более высокую чувствительность:

$$F_0^{\min} \simeq 3.3 \times 10^{-25} \text{ Н} = 3.3 \times 10^{-18} \text{ дин},$$

$$W^{\text{opt}} \simeq 3 \times 10^{-17} \text{ Вт}, \quad U_C = 2.7 \times 10^{-8} \text{ В}$$

Таким образом мы показали, что ограничения из-за тепловых шумов являются фундаментальными и определяют *предельную чувствительность* измерителей смещений. С другой стороны надо помнить, что достижение такой чувствительности является сложной экспериментальной задачей.

## 2.5 Емкостной датчик с настройкой на резонанс

Выше мы рассматривали емкостной датчик, настроенный на склон резонансной кривой — в этом случае смещение пластин вызывает изменение *амплитуды* напряжения на емкости, которое легко зарегистрировать простым амплитудным детектором. Зададимся вопросом, а можно ли использовать *резонансную* накачку (частота генератора  $\omega_g$  равна резонансной частоте  $\omega_e$  контура)?

Зависимость напряжения  $U_C$  на емкости от частоты генератора  $\omega_g$



(см. (2.19)) имеет вид:

$$\frac{U_C(\omega_g)}{U_g} = K(\omega_g, \omega_e), \quad (2.37)$$

$$K(\omega_g, \omega_e) = \frac{1}{\left(1 - \frac{\omega_g^2}{\omega_e^2} + \frac{i\omega_g}{\omega_e Q_e}\right)}, \quad (2.38)$$

где  $K$  — комплексный коэффициент передачи.

Напомним, введение комплексного коэффициента передачи удобно математически, переход к описанию в “реальном мире” производится по формуле:

$$u_c(t) = \Re \{U_g K(\omega_g, \omega_e) e^{i\omega_g t}\} = \quad (2.39)$$

$$= U_g \Re \{K(\omega_g, \omega_e)\} \cos \omega_g t - U_g \Im \{K(\omega_g, \omega_e)\} \sin \omega_g t. \quad (2.40)$$

Здесь мы считаем  $U_g$  действительным числом.

Очевидно, что при резонансной накачке изменение амплитуды из-за вариации расстояния  $d$  мало (оно пропорционально *квадрату* смещения  $\Delta U_C \sim (\Delta x)^2$ , поскольку

$$\left. \frac{\partial |K(\omega_e, \omega_g)|}{\partial \omega_e} \right|_{\omega_g=\omega_e} = 0, \quad (2.41)$$

что легко проверяется прямым вычислением. Это видно из рис. 2.2, на котором показано, как сдвигаются амплитудно-частотная  $|K|$  и фазово-частотная ( $\phi_C = \arg K$ ) характеристики при вариации  $\omega_e$ .

Однако, при резонансной накачке сильно изменяется фаза  $\phi_C$  напряжения на емкости при вариации расстояния  $d$  между пластинами. Из (2.37) получаем:

$$\phi_C = - \arctan \left( \frac{\frac{\omega_g}{\omega_e Q_e}}{1 - \frac{\omega_g^2}{\omega_e^2}} \right), \quad (2.42)$$

$$\Delta \phi_C \simeq \left. \frac{\partial \phi_C}{\partial d} \right|_{\omega_g=\omega_e} \cdot \Delta x = \left( \frac{\partial \phi_C}{\partial \omega_e} \cdot \frac{\partial \omega_e}{\partial C} \cdot \frac{\partial C}{\partial d} \right)_{\omega_g=\omega_e} \cdot \Delta x = \quad (2.43)$$

$$= Q \cdot \frac{\Delta x}{d} \quad (2.44)$$

Запишем, как будет изменяться что напряжение на емкости  $u_c(t)$ , записанное во временном и действительном виде:

$$u_c(t) = U_C \sin(\omega_e t + \phi_C) \simeq U_C \sin \omega_e t + \delta U_C \cos \omega_e t, \quad (2.45)$$

$$\delta U_C = U_C \phi_C = U_C Q \cdot \frac{\Delta x}{d} \quad (2.46)$$

Здесь  $U_C = Q_e U_g$  — стационарная амплитуда колебаний на емкости,  $\phi_C$  есть медленная функция времени, которая и содержит информацию о смещении. Естественно, мы считаем, что выполнены условия штатной работы емкостного датчика (2.2, 2.3), перечисленные в разделе 2.1.

Сравнивая (2.46) с (2.5) видим, что относительное изменение напряжения при настройке в резонанс в 2 раза больше, чем при настройке на склон. Это безусловно является преимуществом резонансной настройки. Другое преимущество — малое обратное динамическое влияние. Это понятно, потому что при резонансной накачке амплитуда напряжения на емкости слабо изменяется при сдвиге пластин ( $\sim (\Delta x)^2$ , см. (2.41)).

Недостатком резонансной накачки является необходимость регистрировать фазовую квадратуру, что несколько сложнее, чем регистрировать амплитудную. Если для измерения амплитудной квадратуры требуется лишь простейший амплитудный детектор, то для измерения фазовой квадратуры нужен более сложный фазовый детектор, содержащий генератор опорного сигнала.

### Фазовый детектор

Для детектирования фазово-модулированного (ФМ) сигнала нужно опорное колебание. Пусть входное ФМ напряжение имеет вид  $u_c(t)$  (2.45), считаем, что  $\delta U_C \ll U_C$ .

Принцип детектирования ФМ сигнала заключается в том, чтобы до детектирования сначала превратить ФМ сигнал в амплитудно-молдулированный (АМ) сигнал, который потом детектировать уже известным нам способом. Для превращения ФМ в АМ к ФМ сигналу добавляют опорное напряжение на частоте несущей  $\omega_g$ :

$$U_{LO} = U_1 \cos \omega_g t + U_2 \sin \omega_g t. \quad (2.47)$$

В англоязычной литературе опорный генератор имеет название “local oscillator”, отсюда индекс LO в (2.47). Фаза опорного напряжения (т.е.

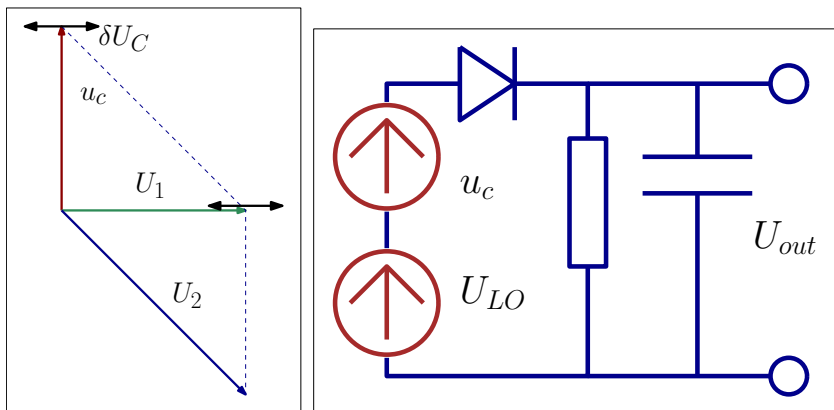


Рис. 2.3: Слева: фазовая диаграмма, показывающая, что сумма ФМ сигнала и опорного напряжения может быть АМ сигналом (при правильно подобранной фазе опорного напряжения). Справа: принципиальная схема фазового детектора.

соотношение между  $U_1$  и  $U_2$ ) должна быть выбрана оптимальным образом — это показано на фазовой диаграмме на рис. 2.3 слева.

Выпишем суммарное напряжение:

$$U(t) = u_c(t) + U_{LO}(t) = (U_C + U_2) \sin \omega_g t + (\delta U_C + U_1) \cos \omega_g t \quad (2.48)$$

Мы видим, что можно выбрать так фазу опорного генератора, что то суммарное напряжение  $U(t)$  имеет вид АМ сигнала:

$$U_C + U_2 = 0, \quad \Rightarrow \quad U(t) = U_1 \left( 1 + \frac{\delta U_C}{U_1} \right) \cos \omega_g t. \quad (2.49)$$

А его уже можно детектировать с помощью обычного амплитудного детектора, как это показано на рис. 2.3 справа. Фаза опорного напряжения определяется соотношением между  $U_0$  и  $U_1$ .

### Балансный фазовый детектор

Рассмотрим схему балансного фазового детектора, изображенную на рис. 2.4. Она сложнее, но имеет преимущества перед обычным фазовым детектором, о которых поговорим ниже.

Важно, чтобы оба плеча балансного детектора были идентичны друг другу (отсюда и термин “балансный”), т.е. сопротивления и емкости равны:

$$R_1 = R_2, \quad C_1 = C_2, \quad (2.50)$$

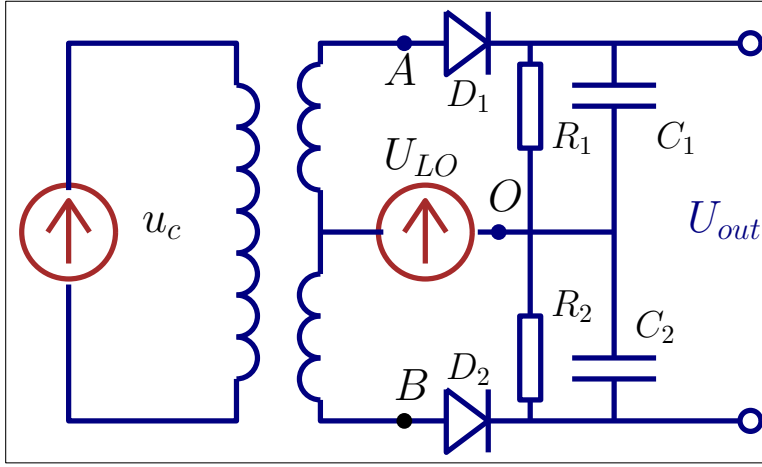


Рис. 2.4: Принципиальная схема балансного фазового детектора.

а также детекторы  $D_1$  и  $D_2$  имеют одинаковые характеристики. Кроме того, катушки трансформатора подобраны так, что на вход каждого детектора подаются одинаковые напряжения. Ниже будем считать, что они просто равны измеряемому напряжению  $u_c$ .

В этой схеме на вход каждого детектора подаются напряжения

$$U_{A0} = U_{LO} + u_c, \quad U_{B0} = U_{LO} - u_c. \quad (2.51)$$

Пусть детекторы квадратичные, т.е токи в детекторах пропорциональны *квадрату* напряжения. Тогда на выходе мы получим напряжение пропорциональное *разности квадратов* напряжений  $U_{A0}^2 - U_{B0}^2$ :

$$U_{out} \sim (U_{LO} + u_c)^2 - (U_{LO} - u_c)^2 = 4U_{LO}u_c \quad (2.52)$$

Пусть сигнальное напряжение  $u_c$  имеет и амплитудную, и фазовую модуляцию:

$$u_c = (U_C + \delta U_a) \sin \omega_g t + \delta U_{ph} \cos \omega_g t \quad (2.53)$$

Подставляя (2.53, 2.47) в (2.52) и исключая высокочастотные члены (они отфильтровываются RC-цепочками на рис. 2.4) получаем:

$$U_{out} \sim 2U_2(U_C + \delta U_a) + 2U_1\delta U_{ph} \quad (2.54)$$

Таким образом меняя фазу опорного напряжения (т.е соотношение между  $U_1$  и  $U_2$ ) можно измерять *любую квадратуру*, т.е. детектировать АМ-, ФМ- сигналы или сигнал, содержащий комбинацию АМ и ФМ.

### 2.5.1 Ошибка измерения при резонансной накачке

Опять считаем, что единственными шумами в емкостном датчике являются тепловые шумы из-за потерь в контуре. Тогда используя (2.46) и (2.22) нетрудно получить для ошибки измерения смещения:

$$\frac{\Delta x_{\text{err}}^{\text{res}}}{d} = \frac{\xi}{C_C} \sqrt{\frac{2k_B T_e R Q_e^2}{\tau}} = \frac{1}{Q_e} \sqrt{\frac{2k_B T_e}{W\tau}} \quad (2.55)$$

Где  $W$  — средняя мощность, поглощаемая в сопротивлении контура,  $\tau$  — время измерения. Ошибка измерения в  $\sqrt{2}$  раз меньше, чем при настройке на склон, ср. с (2.28).

### 2.5.2 Обратное флуктуационное влияние

Аналогично получаем выражение для силы обратного флуктуационного влияния:

$$\delta F_{\text{ba}}^{\text{res}} = \frac{C_C Q_e}{d} \times \sqrt{\frac{2k_B T_e R}{\tau}} = \frac{Q_e}{d} \sqrt{\frac{4k_B T_e W}{\omega_e^2 \tau}} \quad (2.56)$$

Подчеркнем, что при резонансной накачке шумы измерения смещения определяют шумы *фазовой* квадратуры напряжения на емкости, тогда как обратное флуктуационное влияние — шумы амплитудной квадратуры. Таким образом, мы ясно видим, что шумы измерения и обратного флуктуационного влияния *не коррелированы*.

### 2.5.3 Оптимальная накачка

Мы видим, что ошибка измерения (2.55) уменьшается при увеличении накачки  $W$ , а сила обратного флуктуационного влияния (2.56) — наоборот увеличивается. Значит, есть оптимальная величина накачки, которую мы и найдем.

Выписываем выражение для амплитуды  $F_0$  обнаружимой силы с учетом ошибки измерения и обратного флуктуационного влияния:

$$F_0 = \xi \sqrt{\langle (\delta F_{\text{ba}}^{\text{res}})^2 \rangle + \langle (\delta F_{\text{meas}}^{\text{res}})^2 \rangle}, \quad \delta F_{\text{meas}}^{\text{res}} = \frac{2m\omega_m}{\tau} \cdot \Delta x_{\text{err}}^{\text{res}} \quad (2.57)$$

Подставляя (2.55) и (2.56) получаем

$$[F_0]^2 \simeq \frac{4m^2\omega_m^2}{\tau} \cdot \frac{2d^2k_B T_e}{Q_e^2 W \tau} + \frac{4k_B T_e Q_e^2 W}{d^2 \omega_e^2 \tau} \quad (2.58)$$

Отсюда сразу находим минимум, который достигается при оптимальной мощности  $W_{\text{opt}}$ :

$$F_0^{\text{min}} = \frac{2\xi}{\tau} \cdot \sqrt{\frac{\sqrt{2}m\omega_m k_B T}{\omega_e}} \quad (2.59)$$

$$W_{\text{opt}} = \frac{\sqrt{2} m \omega_m \omega_e d^2}{Q_e \tau} \quad (2.60)$$

Мы видим, что при настройке на резонанс минимальная сила чуть меньше (в  $2^{1/4}$  раз), чем в случае настройки на склон — ср. с (2.36).

## Глава 3

# Квантовые измерения

### 3.1 Соотношения неопределенности Гейзенберга

Соотношения неопределенности Гейзенберга записывают в разных формах, которые мы ниже и рассмотрим. Мы начнем с понятия фотона.

#### 3.1.1 Свойства фотона

После Планка, показавшего, что черное тело излучает и поглощает энергию порциями — фотонами, и Эйнштейна, применившего понятие кванта для объяснения фотоэффекта, физики привыкли приписывать отдельному фотону энергию  $\hbar\omega$ . После опытов Лебедева, измерившего давление света, физики стали уверенно приписывать фотону энергию  $\mathcal{E}$  и импульс  $\mathcal{P}$ :

$$\mathcal{E} = \hbar\omega, \quad \mathcal{P} = \frac{\hbar\omega}{c} \quad (3.1)$$

Однако при этом пока никто не говорил про размеры фотона. Правда, из опытов по фотоэффекту, где фотон поглощался фактически атомом размера порядка  $\sim 10^{-10}$  м, можно было заключить, что “длина” фотона должна быть  $L \gg 10^{-10}$  м.

Однако, если вспомнить, как вводится понятие фотона в квантовой механике, то может возникнуть кажущееся противоречие. Ниже мы напомним логику квантования электромагнитного поля.

#### Логика квантования электромагнитного поля

В процедуре квантования поля (в которой вводится понятие полевого осциллятора) рассматривается куб пространства со стороной  $L$  и

вводится базис собственных мод, поля которых представляют собой набор бегущих или стоячих волн, удовлетворяющих граничным условиям (электрическое поле на границе обращается в нуль для стоячих волн или трансляционное условие  $\Psi(x=0) = \Psi(x=L)$  для бегущих). Для наиболее простого одномерного случая (квантование длинной линии длины  $L$ ) собственные моды определяются соотношением (разложение по бегущим волнам)

$$\Psi_n^\pm(x) = e^{\pm i\omega_n x/c}, \quad \omega_n = n \cdot \frac{\pi c}{L}, \quad n - \text{целое число} \quad (3.2)$$

Далее доказывается, что любое электромагнитное поле излучения  $\Phi(x, t)$  можно разложить по этим модам, а для амплитуд разложения справедливо уравнение гармонического осциллятора. В частности, в одномерном случае:

$$\Phi(x, t) = \sum_n \mathbf{a}_n^\pm(t) \Psi_n^\pm(x), \quad \ddot{\mathbf{a}}_n^\pm + \omega_n^2 \mathbf{a}_n^\pm = 0. \quad (3.3)$$

Заметим, что уравнения для амплитуд  $\mathbf{a}_n^\pm$  совпадают с уравнениями для осциллятора. Пока все рассуждения — в рамках классической (не квантовой) физики. В этом месте вводится понятие полевого осциллятора, т.е. мы можем представить, что электромагнитное поле раскладывается по полевым осцилляторам, амплитуда которых есть  $\mathbf{a}_n(t)$ .

Собственно квантование происходит, когда мы объявляем полевые осцилляторы квантовыми, а вместо амплитуд  $\mathbf{a}_n$  вводим гейзенберговские операторы  $\hat{\mathbf{a}}_n(t)$ .

Последний шаг — устремляем размер квантования  $L$  к бесконечности, тогда разложение (3.3) в виде суммы превращается в разложение в виде интеграла.

В итоге после квантования мы имеем описание электромагнитного поля (излучения) в виде интеграла от *бесконечных* бегущих волн, амплитуда которых описывается оператором, подчиняющимся квантовому уравнению гармонического осциллятора. В этой картине описания рассмотрим возбуждение *одного* полевого осциллятора: допустим, что все осцилляторы находятся в основном состоянии  $|0\rangle$ , кроме одного под номером  $N$ , который в состоянии с одним квантом  $|\Psi_N\rangle = |1\rangle$ . Но это означает, что состояние поля с одним фотоном описывается *бесконечной* волной и говорить о локализации фотона вроде бы нельзя.



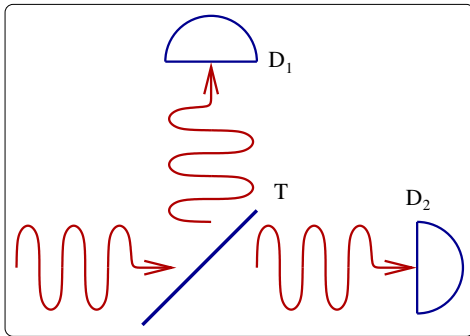


Рис. 3.1: При достаточно слабом потоке фотонов на полупропускающее зеркало всегда щелкает только один детектор: или  $D_1$ , или  $D_2$ .

### Локализованные фотоны: соотношение неопределенности “энергия-время”

Сначала отметим, что факт существования квантов как порций энергии легко проверяется (и проверен) на опыте, схема которого изображена на рис. 3.1. При достаточно слабом потоке фотонов на полупропускающее зеркало (коэффициент прозрачности  $T = 0,5$ ) всегда щелкает только один из детекторов, одновременно они не срабатывают. Это означает, что если на зеркало падает только один фотон (для этого и нужен слабый поток света), то он пойдет *либо* на детектор  $D_1$  — *либо* на детектор  $D_2$ . этим опытом подтверждается факт “корпускулярности” света.

Возвращаясь к локализованности фотонов — фотон становится “бесконечным” когда возбужден только только один полевой осциллятор. Заметим, что тот же результат будет и в классике, если возбужден только *один классический полевой* осциллятор. А чему в классике соответствует ограниченный пуг волны? Формально это есть возбуждение набора полевых осцилляторов. Причем, чем более короткий пуг длины  $\tau$ , тем шире спектр  $\Delta\omega$  возбуждаемых полевых осцилляторов — это просто свойство преобразования Фурье.

Но тогда в квантовом случае для локализованного фотона должно быть что-то аналогичное, т.е возбуждение полевых осцилляторов в полосе частот  $\Delta\omega$ , определяемой длительностью цуга  $\tau$ . Главное — сумма квадратов амплитуд полевых осцилляторов (она пропорциональна числу квантов) должна быть фиксирована и равна 1. Это означает возбуждение только одного фотона, но частота его не определена и лежит в полосе, определяемой длительностью цуга — см. подробности в [4].

Очевидно, что для такого локализованного фотона его длительность  $\tau$  и ширина спектра  $\Delta\omega$  связаны очевидным соотношением (это

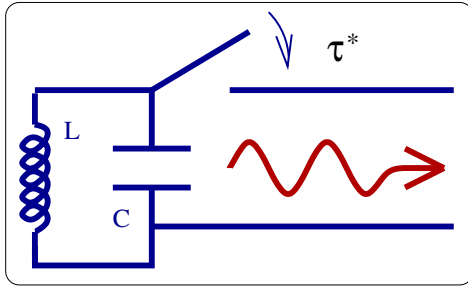


Рис. 3.2: Иллюстрация к мысленному примеру: фотон из контура излучается в длинную линию приблизительно за время релаксации  $\tau^*$ .

просто свойство преобразования Фурье):

$$\Delta\omega \tau \geq 1 \quad (3.4)$$

Но тогда, коли энергия фотона пропорциональна частоте, получаем

$$\Delta\mathcal{E} = \hbar \Delta\omega, \Rightarrow \Delta\mathcal{E} \tau \geq \hbar, \quad (3.5)$$

$$\mathcal{E} = \hbar\omega \pm \frac{\hbar}{2\tau} \quad (3.6)$$

Таким образом можно говорить о длительности  $\tau$  или о длине фотона  $c\tau$  ( $c$  — скорость света). При этом чем лучше локализован фотон, тем хуже определена его энергия

Для примера можно представить такой мысленный опыт. В LC-контуре частоты  $\omega_0$  первоначально находился один фотон. Мы соединяем этот контур с длинной линией и фотон излучается в нее. Соединение контура с линией можно характеризовать временем релаксации  $\tau^*$  (так называемое “нагруженное” время релаксации — время, за которое амплитуда колебаний в контуре уменьшается в  $e$  раз). Таким образом “длительность” фотона будет  $\sim \tau^*$ . Следовательно, энергия фотона, излученного в линию будет определяться формулой (3.6) с подстановками  $\omega = \omega_0$ ,  $\tau = \tau^*$ .

Заметим, что первоначально в контуре был *точно* один квант определенной частоты — неопределенность энергии была равна нулю. Спрашивается, откуда взялась неопределенность энергии? Ответ — в момент подключения происходит неконтролируемый обмен энергии, фактически это параметрическое взаимодействие, при котором может быть добавлена или отнята энергия.

По схеме Д. Клышко [5] (рис. 3.3) был проведен опыт (Мандель и Хонг) с “локализованными” фотонами. Фотоны от лазера накачки в нелинейном кристалле превращались в пары фотонов (бифотоны),

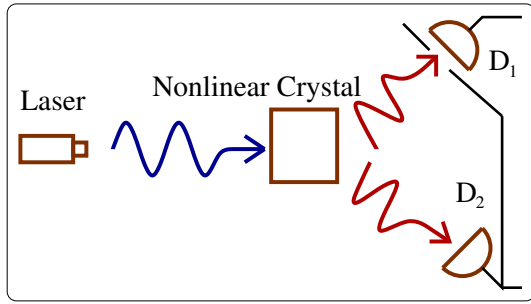


Рис. 3.3: Схема Клышко по рождению бифотонов.

которые были коррелированы — при срабатывании одного из детекторов ( $D_2$ ) открывались оптические ворота и детектор  $D_1$  регистрировал фотон. Появление одного фотона было строго коррелировано с появлением другого. Можно было двигать один из детекторов вдоль по направлению движения фотона и таким образом определить время корреляции  $\tau$  фотонов (“длительность” фотона) — в таких опытах время корреляции определяется длиной  $L$  кристалла:  $\tau \simeq L/c \simeq 10^{-8}$  с.

Таким образом можно говорить о локализованном фотоне: мы точно знаем, что фотон один, но частота его (а значит, и энергия) определена не точно, по формуле (3.6).

### Локализованные фотоны: соотношение неопределенности “координата — импульс”

Используя формулы (3.5, 3.6) можно получить для неопределенности координаты  $\Delta x = c\tau$  фотона и неопределенности его импульса  $\Delta p$ :

$$p = \frac{\hbar\omega}{c} \quad \Rightarrow \quad \Delta p = \frac{\hbar \Delta\omega}{c}, \quad (3.7)$$

$$\Delta x = c\tau \geq \frac{c}{\Delta\omega}, \quad \text{использовано } \Delta\omega \cdot \tau = 1 \quad (3.8)$$

$$\Rightarrow \quad \Delta p \Delta x \geq \hbar \quad (3.9)$$

Подчеркнем, что это соотношение неопределенностей относится к фотону как к частице.

#### 3.1.2 Микроскоп Гейзенберга

Под микроскопом Гейзенберга понимают мысленный опыт по измерению координаты макроскопического тела с помощью рассеяния на нем частиц, описываемых квантово-механически — фотонов или электро-

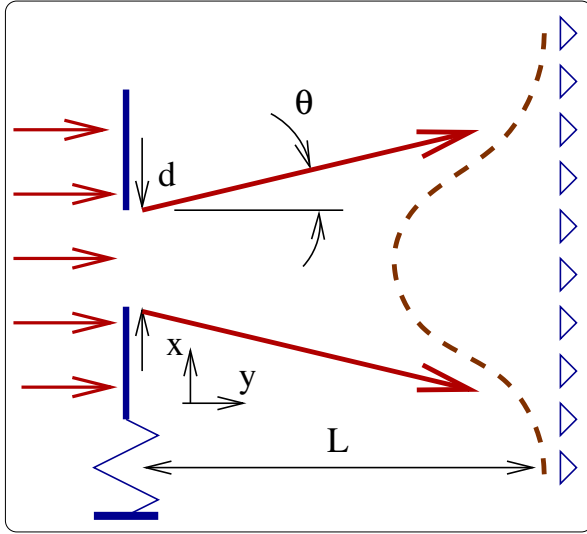


Рис. 3.4: Одна из схем микроскопа Гейзенберга.

нов. Вообще таких схем измерений много, мы рассмотрим одну из них [6].

### Дифракция на щели

Пусть свет с длиной волны  $\lambda$  падает нормально на щель ширины  $d$ , как показано на рис. 3.4. Пока будем считать, что щель закреплена. Свет, как известно, будет дифрагировать с характерным дифракционным углом  $\theta \simeq \lambda/d$ . Поэтому детекторы, расположенные за щелью, зафиксируют свет с распределением, соответствующим этому углу. Пусть теперь мы уменьшили поток света так, что лишь изредка щелкает *только* один детектор. Это значит, что каждый раз рассеивается на щели лишь один фотон. При этом общая статистика фотоотсчетов соответствует классическому распределению интенсивностей. Тогда мы можем заключить, что после пролета неопределенность *поперечного* импульса каждого фотона равна

$$\Delta p_{\perp} \simeq \frac{\hbar\omega}{c} \theta \simeq \frac{\hbar}{d}$$

(Здесь в последнем равенстве мы “подогнали” численный множитель, но надо помнить, что строгое рассмотрение дает именно этот результат.) В момент пролета через щель неопределенность  $\Delta x_{\perp}$  *поперечной* координаты фотона очевидно определяется шириной щели:‘

$$\Delta x_{\perp} \simeq \frac{d}{2}$$

Сравнивая эти две формулы, мы находим, что

$$\Delta p_{\perp} \Delta x_{\perp} \simeq \frac{\hbar}{2} \quad (3.10)$$

Это соотношение неопределенностей внешне совпадает с (3.9), но оно написано для *поперечного* импульса и *поперечной* координаты фотона.

### Измерение координаты с помощью микроскопа Гейзенберга.

Пусть мы хотим измерить координату щели (теперь это масса механического осциллятора), наблюдая распределение поглощения фотонов по фотодетекторам, прошедших через щель.

Будем считать, что дифракция на щели незначительно изменяет распределение поглощенных фотонов, т.е. плоскость фотодетекторов расположена достаточно близко:

$$L\theta = \frac{Ld}{\lambda} \ll d$$

Тогда по одному поглощенному фотону можно сделать заключение о поперечной координате щели с точностью  $\pm d/2$ . Если же за время наблюдения прошло много  $N \gg 1$  фотонов, то центр распределения поглощенных фотонов (а именно он несет информацию о координате щели) будет известен точнее (это фактически среднее от нескольких измерений с нулевым средним):

$$\Delta x_{\text{изм}} \simeq \frac{d}{2\sqrt{N}} \quad (3.11)$$

Очевидно, что это есть ошибка измерения координаты.

Отметим, что на щель падает плоская волна перпендикулярно плоскости щели — следовательно, поперечный импульс фотонов *до* щели можно считать нулевым. Мы показали, что *после* прохождения щели фотоны получают случайный поперечный импульс. Из закона сохранения импульса мы должны заключить, что такой же, но противоположно направленный случайный импульс получает щель (масса осциллятора). Тогда случайный импульс, полученный щелью после пролета  $N$  фотонов, будет равен:

$$\Delta p_{\text{возм}} \simeq \Delta p_{\perp} \sqrt{N} = \frac{\hbar\sqrt{N}}{d} \quad (3.12)$$

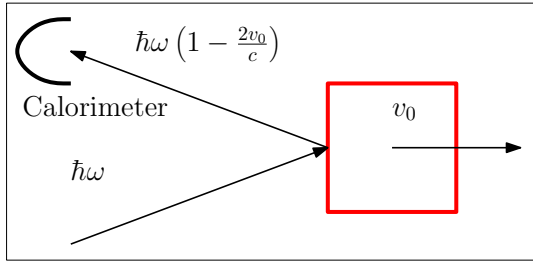


Рис. 3.5: Схема квантового измерения скорости по эффекту Доплера, предложенная фон Нейманом в качестве мысленного эксперимента.

Из (3.11, 3.12) получаем “измерительное” соотношение неопределенностей Гейзенберга:

$$\Delta x_{\text{ИЗМ}} \Delta p_{\text{ВОЗМ}} \geq \frac{\hbar}{2} \quad (3.13)$$

Здесь важно, что связываются ошибка измерения  $\Delta x_{\text{ИЗМ}}$  координаты и величина возмущения  $\Delta p_{\text{ВОЗМ}}$  импульса — квантовый аналог шумов обратного влияния.

### Квантовый измеритель скорости

Фон Нейман предложил квантовую схему измерения скорости пробного тела [7], которую мы рассмотрим ниже, см. также рис. 3.5.

Пусть на пробное тело, движущееся со скоростью  $v_0$ , падает и отражается фотон частоты  $\omega$ . Тогда из-за эффекта Доплера частота отраженного фотона будет изменена:

$$\omega_{\text{отр}} = \omega \left( 1 - \frac{2v_0}{c} \right)$$

Следовательно, также будет изменена и энергия отраженного фотона. Энергию отраженного фотона можно в принципе точно измерить — например, поглотить в детекторе-калориметре.

Мы уже знаем, что фотоны “локализованы” в пространстве и эта локализация связана с неопределенностью их энергии (частоты). Пусть длительность падающего фотона равна  $\tau$ , а неопределенность энергии —  $\hbar\Delta\omega \simeq \hbar/\tau$ . Тогда нетрудно написать ошибку измерения скорости:

$$\hbar\omega \frac{2\Delta v_{\text{ИЗМ}}}{c} = \hbar\Delta\omega \quad \Rightarrow \quad \Delta v_{\text{ИЗМ}} \simeq \frac{c}{2} \frac{\Delta\omega}{\omega} \simeq \frac{c}{2\omega\tau} \quad (3.14)$$

Фотон, отражаясь от пробного тела, передает ему импульс  $2\hbar\omega/c$ . Однако момент передачи не определен — эта неопределенность порядка

$\tau$ . Поэтому пробное тело в результате нашего измерения *неконтролируемым* образом сдвинется, т.е. его координата возмутится на величину

$$\Delta x_{\text{возм}} \simeq \frac{2\hbar\omega}{mc} \tau \quad (3.15)$$

Очевидно, что ошибка измерения скорости (импульса) (3.14) и возмущение координаты (3.15) будут связаны соотношением неопределенностей:

$$\Delta p_{\text{изм}} \Delta x_{\text{возм}} = m \Delta v_{\text{изм}} \Delta x_{\text{возм}} > \frac{\hbar}{2} \quad (3.16)$$

Заметим, что это почти то же самое соотношение неопределенностей, что и (3.13). Отличие заключается “в индексах”: в одной схеме координата измеряется, а импульс возмущается, во второй — наоборот.

### 3.1.3 Свойства квантового измерения

После вышесказанного можно сформулировать следующие свойства квантового измерения [7, 8, 9, 10].

1. В результате квантового измерения всегда происходит извлечение информации о наблюдаемой. Это может быть, например:
  - Координата в микроскопе Гейзенберга;
  - Импульс в доплер-измерителе скорости фон Неймана;
  - Энергия.
2. В результате квантового измерения происходит возмущение другой наблюдаемой, например:
  - Возмущение импульса в микроскопе Гейзенберга;
  - Возмущение координаты в доплер-измерителе скорости фон Неймана;
  - Возмущение фазы при измерении энергии.
3. В квантовом измерении всегда присутствует необратимый процесс на макроскопическом уровне. Этот необратимый процесс связан с так называемой *квантовой считывающей системой* (КСС) — системой, с которой взаимодействует измеряемая система в течение ограниченного времени. Например, в микроскопе Гейзенберга и доплер-измерителе скорости фон Неймана роль

КСС играют падающие фотоны: после взаимодействия они уносят информацию о координате или импульсе, которая считывается после их разрушающего измерения (фотон “убивается”).

## 3.2 Стандартный квантовый предел

Все рассмотренные выше схемы измерений относятся к одному-единственному измерению. Этого обычно недостаточно для практических целей обнаружения внешнего воздействия. Для обнаружения малой классической силы, действующей на механический осциллятор или на свободную массу, надо непрерывно измерять координату (обычно в течение времени действия силы). Однако математически непрерывное измерение координаты описывается довольно громоздко [8].

### 3.2.1 Два измерения координаты

Для простоты мы будем рассматривать два измерения координаты, разнесенных на время  $\tau$  действия силы. Будем рассматривать координату механического осциллятора или свободной массы: до ( $x_1$ ) и после ( $x_2$ ) воздействия силы и судить по силе о разности  $X = x_2 - x_1$ . Будем проводить измерение координаты с помощью прибора типа микроскопа Гейзенберга. Будем считать, что оба измерения проводятся практически мгновенно (т.е. за время  $\ll \tau$ ).

#### СКП для свободной массы $m$

Пусть ошибка первого измерения равна  $\Delta x_1$ . При этом, как мы помним, будет сообщен случайный импульс (импульс обратного влияния, back action по-английски)

$$\Delta p_1 = \frac{\hbar}{2\Delta x_1}.$$

Этот импульс проявится во время второго измерения в виде добавочного возмущения координаты

$$\Delta x_{\text{add}} = \frac{\Delta p_1 \tau}{m} = \frac{\hbar \tau}{2m \Delta x_1}$$



Пусть ошибка второго измерения равна  $\Delta x_2$ . Тогда ошибка измерения разности  $X$  будет складываться из трех частей

$$\Delta X^2 = \Delta(x_2 - x_1)^2 = (\Delta x_1)^2 + (\Delta x_2)^2 + (\Delta x_{\text{add}})^2 = \quad (3.17)$$

$$= (\Delta x_1)^2 + \left( \frac{\hbar \tau}{2m \Delta x_1} \right)^2 + (\Delta x_2)^2 \quad (3.18)$$

Из последнего соотношения видно, что для уменьшения общей ошибки  $\Delta X$  можно беспрепятственно уменьшать ошибку второго измерения  $\Delta x_2 \rightarrow 0$ . Однако для ошибки первого измерения существует оптимум, при которой общая ошибка минимальна:

$$\Delta x_2 \rightarrow 0 \quad \Rightarrow \quad \Delta X^2|_{\min} = \left( \frac{\hbar \tau}{m} \right), \quad \text{при} \quad (\Delta x_{1 \text{ opt}})^2 = \frac{\hbar \tau}{2m}, \quad (3.19)$$

$$\Delta X_{\text{СКП}} = \sqrt{\Delta X^2|_{\min}} = \sqrt{\frac{\hbar \tau}{m}}. \quad (3.20)$$

Эта минимальная ошибка измерения носит название стандартного квантового предела (СКП), по-английски Standard Quantum Limit (SQL). Под СКП понимается семейство пределов, которые мы ниже рассмотрим. Идея СКП была предложена В. Б. Брагинским в 1967 г. [3, 11], сам термин СКП (SQL) был позже введен К. С. Торном (K. S. Thorne).

Если мы измеряем изменение импульса  $P$  за время  $\tau$  (тем же способом через два мгновенные измерения координаты), то нетрудно получить СКП для импульса:

$$P = \frac{m(x_2 - x_1)}{\tau}, \quad \Rightarrow \quad \Delta P_{\text{СКП}} = \frac{m \Delta X_{\text{СКП}}}{\tau} = \sqrt{\frac{m \hbar}{\tau}} \quad (3.21)$$

Если изменение импульса вызвано сигнальной силой  $P = F\tau$ , то можно получить СКП для силы<sup>1</sup>:

$$\Delta F_{\text{СКП}} = \sqrt{\frac{m \hbar}{\tau^3}} \quad (3.22)$$

<sup>1</sup>Надо заметить, что случай постоянной силы требует отдельного рассмотрения. В частности при неограниченном времени наблюдения можно сколь угодно точно измерить такую силу (действующую в течение конечного времени). Мы здесь рассматриваем случай, когда время наблюдения равно времени действия силы.

**СКП для механического осциллятора массы  $m$  и частоты  $\omega_m$** 

Простейшим аналогом непрерывного измерения координаты осциллятора является процедура из двух мгновенных измерений через четверть периода плюс целое число периодов  $\tau = \pi/2\omega_m + 2\pi n/\omega_m$  ( $n$  — целое). Опять первое измерение с ошибкой  $\Delta x_1$  будет сопровождаться случайным импульсом обратного влияния

$$\Delta p_1 = \frac{\hbar}{2\Delta x_1}. \quad (3.23)$$

Этот импульс проявится во время второго измерения в виде добавочного возмущения координаты

$$\Delta x_{\text{add}} = \frac{\Delta p_1 \sin \omega_m \tau}{m\omega_m} = \frac{\hbar}{2m\omega_m \Delta x_1} \quad (3.24)$$

Ошибка измерения разности  $X$  будет складываться из трех частей

$$\begin{aligned} \Delta X^2 &= \Delta(x_2 - x_1)^2 = (\Delta x_1)^2 + (\Delta x_2)^2 + (\Delta x_{\text{add}})^2 = \\ &= (\Delta x_1)^2 + \left( \frac{\hbar}{2m\omega_m \Delta x_1} \right)^2 + (\Delta x_2)^2 \end{aligned} \quad (3.25)$$

Уменьшаем ошибку второго измерения  $\Delta x_2 \rightarrow 0$ <sup>2</sup> и находим оптимальную величину ошибки первого измерения:

$$(\Delta x_{1 \text{ opt}})^2 = \frac{\hbar}{2m\omega_m}, \quad (3.26)$$

$$\Delta X_{\text{СКП}} = \sqrt{\frac{\hbar}{m\omega_m}} \quad (3.27)$$

Для механического осциллятора частоты  $\omega_m = 10^3 \text{ s}^{-1}$  и массы  $m = 10 \text{ г}$  получаем оценку

$$\Delta X_{\text{СКП}} \simeq 10^{-16} \text{ см} \quad (3.28)$$

Аналогично нетрудно получить СКП для импульса:

$$P = m\omega_m(x_1 - x_2), \quad \Delta P_{\text{СКП}} = \sqrt{m\omega_m \hbar} \quad (3.29)$$

Можно получить СКП для резонансной силы  $F_0 \cos \omega_m t$ , действующей в течение времени  $\tau$ :

$$X = \frac{F_0 \tau}{2m\omega_m} \sin \omega_m \tau, \quad \Rightarrow \quad \Delta F_{\text{СКП}} = \frac{2}{\tau} \sqrt{m\omega_m \hbar} \quad (3.30)$$

<sup>2</sup>Это можно делать, поскольку возмущение импульса из-за второго измерения нам уже не мешает.

**В заключение приведем СКП для энергии.** Здесь мы имеем в виду следующую задачу: с какой ошибкой можно измерить изменение энергии механического осциллятора по измерению его координаты дважды: в моменты времени  $t = 0$  и  $t = t_1 = \pi/2\omega_m + 2\pi n/\omega_m$  ( $n$  — целое). Считаем, что оба измерения проводятся с оптимальной ошибкой (3.26).

$$\mathcal{E} = \frac{m\omega_m^2}{2} (x_{t=0}^2 + x_{t=\pi/2\omega_m}^2), \quad (3.31)$$

$$\Delta\mathcal{E}^2 = m^2\omega_m^4 \left( x_{t=0}^2 (\Delta x_1)^2 + x_{t=t_1}^2 \left( \frac{\hbar}{2m\omega_m \Delta x_1} \right)^2 \right) \quad (3.32)$$

Подставим (3.26) вместо  $\Delta x_1$ :

$$\Delta\mathcal{E}^2 \leq m^2\omega_m^4 \times (x_{t=0}^2 + x_{t=t_1}^2) \left( \frac{\hbar}{2m\omega_m} \right) = \hbar\omega_m \mathcal{E}, \quad (3.33)$$

$$\sqrt{\mathcal{E}_{\text{СКП}}} \leq \sqrt{\hbar\omega_m \mathcal{E}}, \quad \Rightarrow \quad \frac{\Delta\mathcal{E}_{\text{СКП}}}{\mathcal{E}} \leq \sqrt{\frac{\hbar\omega_m}{\mathcal{E}}} = \sqrt{\frac{1}{\langle N \rangle}}, \quad (3.34)$$

где  $\langle N \rangle$  — среднее число квантов в осцилляторе (оно может быть дробным). Таким образом, при непрерывном измерении координаты мы можем измерить энергию с относительной ошибкой не меньше  $1/\sqrt{\langle N \rangle}$ .

### СКП для LC контура

Пользуясь электромеханической аналогией между механическим осциллятором и LC-контуром

$$\begin{aligned} m &\Leftrightarrow L, \\ k &\Leftrightarrow \frac{1}{C} \\ x &\Leftrightarrow q, \quad (\text{заряд}) \\ v &\Leftrightarrow I, \quad (\text{электрический ток}) \\ p = mv &\Leftrightarrow \Phi = LI, \quad (\text{магнитный поток}) \end{aligned}$$

можно сразу получить стандартные пределы для заряда  $q$  конденсатора и потока  $\Phi$  в индуктивности контура, имеющего собственную частоту  $\omega_e$ :

$$\Delta q_{\text{СКП}} = \sqrt{\frac{\hbar}{L\omega_e}}, \quad (3.35)$$

$$\Delta\Phi_{\text{СКП}} = \sqrt{\hbar\omega_e L} \quad (3.36)$$

Заряд является обобщенной координатой, а поток — обобщенным импульсом в LC контуре. (Конечно, обобщенными координатой и импульсом можно выбрать и другие величины, например, напряжение  $U$  на конденсаторе как координату и  $C^2L\dot{U}$  как импульс или поток  $\Phi$  как координату и  $C\dot{\Phi} = q$  как импульс.)

### Условия “квантовости”

Рассмотрим вопрос, когда можно считать осциллятор квантовым? (Тогда в качестве предельной ошибки измерения воздействия на него считать СКП.) Сразу подчеркнем, что на первый взгляд очевидное условие  $k_B T < \hbar\omega$  в общем случае *неверно*. — ниже мы это покажем.

Чтобы ответить на этот вопрос надо просто сравнить формулы (1.62 и 3.20) и выписать условие, когда осциллятор можно считать квантовым:

$$\Delta x_T \simeq \sqrt{\frac{k_B T}{m\omega_m^2} \cdot \frac{2\tau}{\tau^*}}, \quad \Delta X_{\text{СКП}} = \sqrt{\frac{\hbar}{m\omega_m}}, \quad (3.37)$$

$$\Delta X_{\text{СКП}} > \Delta x_T, \quad \Rightarrow \quad \frac{2k_B T\tau}{\omega_m \tau^*} < \hbar, \quad \frac{k_B T\tau}{Q_m} < \hbar \quad (3.38)$$

Для механического осциллятора добротности  $Q = 10^9$  (это близко к величине рекордной добротности, достигнутой для механических систем) и времени  $\tau = 10^{-3}$  сек получаем, что условие (3.38) выполняется при температуре  $T < 3$  К.

Аналогично можно получить условие, когда свободную массу можно считать квантовой:

$$\Delta x_T \simeq \sqrt{\frac{k_B T\tau^3}{m\tau^*}}, \quad \Delta X_{\text{СКП}} = \sqrt{\frac{\hbar\tau}{m}}, \quad (3.39)$$

$$\Delta X_{\text{СКП}} > \Delta x_T, \quad \Rightarrow \quad \frac{k_B T\tau^2}{\tau^*} < \hbar. \quad (3.40)$$

Для свободной массы с временем релаксации  $\tau^* \simeq 10^5$  с (это близко к рекордной величине для механических систем) и времени  $\tau = 10^{-4}$  сек получаем, что условие (3.40) выполняется при температуре  $T < 30$  К.

Мы видим, что в условие “квантовости” входит не только температура (характеризующая среднюю энергию термостата), но и затухание (связь с термостатом).

### 3 измерения координаты

Рассмотрение с 2-мя измерениями, приведенное выше, носит предварительный характер, поскольку не учитывает влияния начальных условий, и приведено нами для введения в проблему. Чтобы понять его ограниченность рассмотрим проблему обнаружения действия постоянной силы (амплитуды  $F_0$  и длительности  $2\tau$ ) на свободную пробную массу [12].

**Проблема начальных условий** заключается в том, что *перед* измерением у пробного тела неизвестны начальная координата  $x_0$  и импульс  $p_0$ . Поэтому измеряя разность координат  $X = x_2 - x_1$  мы получаем ненужную информацию о начальном импульсе (в величину  $X$  входит член  $\sim p_0\tau/m$ ) — это дает дополнительную ошибку. Заметим, что влияние неопределенной начальной координаты исключается. Чтобы исключить влияние начального импульса мы должны предварительно *приготовить* состояние пробной массы так, чтобы ее импульс был достаточно мал. Это усложняет даже мыслимый эксперимент. Чтобы избежать этого, обычно рассматривают схему с тремя измерениями.

**В схеме с тремя измерениями** мы проводим три короткие измерения  $x_1, x_2, x_3$  координаты в моменты времени  $0, \tau, 2\tau$ . Выпишем результаты этих измерений:

$$x_1 = x_0 + x_{1\text{изм}}, \quad (3.41)$$

$$x_2 = x_0 + x_{2\text{изм}} + \frac{(p_0 + p_1)\tau}{m} + \frac{F_0\tau^2}{2m}, \quad (3.42)$$

$$x_3 = x_0 + x_{3\text{изм}} + \frac{(p_0 + p_1)}{m} \cdot 2\tau + \frac{p_2}{m}\tau + \frac{F_0}{2m} \cdot (2\tau)^2. \quad (3.43)$$

Здесь величины  $x_{i\text{изм}}$  описывают ошибку измерения прибора в каждом измерении, а  $p_i$  — импульсы обратного влияния при каждом измерении. Более детально: третий член в (3.42 и 3.43) — влияние начального импульса и импульса обратного влияния от первого измерения, четвертый член в (3.43) — влияние импульса обратного влияния от второго измерения, последние члены в (3.42 и 3.43) — смещение вызванное сигнальной силой  $F_0$  (сигнал).

Глядя на выражения (3.41 — 3.43), нетрудно сообразить, что влияние начальных условий будет полностью исключено, если мы будем измерять величину:

$$\begin{aligned} \mathbf{a} &= x_1 - 2x_2 + x_3 = \\ &= x_{1\text{изм}} - 2x_{2\text{изм}} + x_{3\text{изм}} + \frac{p_2}{m} \cdot \tau + \frac{F_0}{m} \cdot \tau^2 \end{aligned} \quad (3.44)$$

Очевидно, что величина  $\mathbf{a}$  пропорциональна дискретной второй производной.

Глядя на вид (3.44) нетрудно сообразить, что первое и третье измерения можно произвести с абсолютной точностью (т.е. ошибки  $\Delta x_{1\text{изм}}, \Delta x_{3\text{изм}} \rightarrow 0$ ), а величину  $\Delta x_{2\text{изм}}$  надо выбрать оптимальной. Тогда для величины минимально обнаружимой силы получаем

$$\left( \Delta x_{2\text{изм opt}} \right)^2 = \frac{2\hbar\tau}{m}, \quad (3.45)$$

$$F_{0\text{min}} = 2\sqrt{\frac{2m\hbar}{\tau^3}} \quad (3.46)$$

Мы получили ответ совпадающий с (3.22) с точностью до множителя (напомним, что здесь время действия силы равно  $2\tau$ ).

### 3.3 Квантовые измерения, преодоление СКП

Пусть тепловые шумы не ограничивают точности измерений, т.е. условия (3.40, 3.38) выполнены с запасом. Тогда может возникнуть *неправильное* впечатление, что СКП определяет предельную точность, достижимую в квантовых измерениях. Ниже мы покажем, что это не так (!).

Сразу подчеркнем, что СКП справедлив *только* для определенной схемы измерений, а именно — для измерения координаты (в том числе и обобщенной). Ведь ограничение СКП проистекает от неустранимого обратного флуктуационного влияния в координатном измерении, которое мешает последующим измерениям.

#### 3.3.1 Квантовый осциллятор в энергетическом состоянии

Мы можем взять задачник по квантовой механике (например, Кривченкова и Гольдмана) и найти решение для такой задачи:

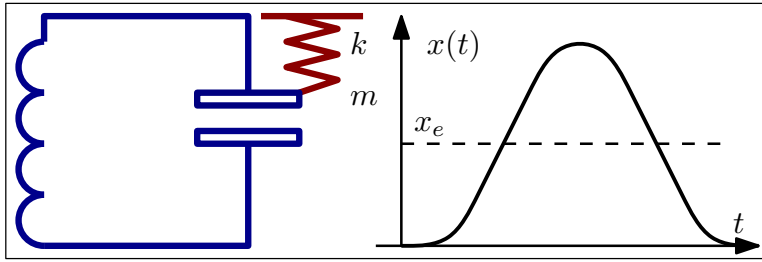


Рис. 3.6: Схема пондеромоторного измерителя энергии. Энергию в LC-контуре измеряют по воздействию на механический осциллятор, координату которого регистрируют с точностью СКП (измеритель координаты не показан).

Пусть на квантовый осциллятор, находящийся в  $n$ -состоянии (состояние с точно определенной энергией) действует резонансная сила. Какова вероятность того, что через время  $\tau$  осциллятор может быть найден в состоянии  $n \pm 1$ ?

Сразу приведем ответ: амплитуда силы должна быть порядка

$$F_0 > \frac{2}{\tau} \sqrt{\frac{m\hbar\omega_m}{n}}$$

Очевидно, что эта формула дает величину силы *меньше*, чем СКП силы для осциллятора (3.30). Но для того, чтобы воспользоваться этим результатом, надо уметь *точно* измерять энергию осциллятора.

Как мы уже видели измерение энергии через измерение координаты *не* позволяет точно измерить энергию (см. ф-лу (3.34) — ошибка существенно больше кванта  $\mathcal{E}_{\text{СКП}} \gg \hbar\omega_m$  или  $\Delta n \simeq \sqrt{n} \gg 1$ ). Поэтому нужна другая схема измерения, которая позволяет *прямо* измерять энергию, “без посредников”.

### 3.3.2 Схема пондеромоторного измерителя энергии

Рассмотрим задачу измерения энергии в квантовом э.м. LC-контуре по смещению подвижной пластины конденсатора [14] из-за силы притяжения между пластинами (см. схему на рис. 3.6). Важно, что эта пондеромоторная сила пропорциональна *энергии* в контуре, т.е. реализуется изменение “без посредников”. Положение пластины мы измеряем координатным измерителем (не показан на рис. 3.6), его точность определяется СКП. Считаем, что частота механических колебаний много меньше частоты электрических колебаний:  $\omega_m \ll \omega_e$ .

Пусть вначале подвижная пластина была закреплена и в начальный момент ее отпускают. После этого она начинает колебания вокруг нового положения равновесия  $x_e$ , которое определяется энергии  $\mathcal{E}$  в контуре:

$$x_e = \frac{\mathcal{E}}{2dk}, \quad (3.47)$$

где  $k = m\omega_m^2$  — жесткость пружины,  $d$  — зазор между пластинами. Если мы измеряем величину  $x_e$  с ошибкой СКП, то ошибка измерения энергии будет равна:

$$\Delta\mathcal{E}_{\text{изм}} \simeq 2kd \sqrt{\frac{\hbar}{m\omega_m}} \quad (3.48)$$

Однако при смещении пластины возмущается энергия в контуре (параметрическое воздействие) на величину:

$$\Delta\mathcal{E}_{\text{возм}} = \mathcal{E} \frac{\Delta\omega_e}{\omega_e} \simeq \mathcal{E} \cdot \frac{\Delta x}{2d} \simeq \frac{\mathcal{E}}{2d} \sqrt{\frac{\hbar}{m\omega_m}} \quad (3.49)$$

Мы видим, что ошибка измерения и возмущение энергии будут равны друг другу при  $\mathcal{E} \simeq 4kd^2$ . Но при этом величина постоянного смещения  $x_e$  оказывается слишком большой:  $x_e > d$ . Поэтому будем считать, что

$$\mathcal{E} \simeq \alpha kd^2, \quad \alpha \ll 1 \quad (3.50)$$

где  $\alpha$  — численный множитель. При этом сразу имеем, что возмущение будет малó:

$$\Delta\mathcal{E}_{\text{возм}} = \frac{\alpha}{4} \Delta\mathcal{E}_{\text{изм}} \ll \Delta\mathcal{E}_{\text{изм}} \quad (3.51)$$

Переписываем выражение (3.48) для ошибки энергии:

$$\Delta\mathcal{E}_{\text{изм}} \simeq \sqrt{\frac{\hbar}{m\omega_m}} 2k \sqrt{\frac{\mathcal{E}}{\alpha k}} = 2 \sqrt{\frac{\hbar\omega_m (n + 1/2) \hbar\omega_e}{\alpha}} = \quad (3.52)$$

$$= \hbar\omega_e 2 \sqrt{n + \frac{1}{2}} \underbrace{\sqrt{\frac{\omega_m}{\omega_e \alpha}}}_{\ll 1} = 2 \Delta\mathcal{E}_{\text{СКП}} \cdot \sqrt{\frac{\omega_m}{\omega_e \alpha}} \quad (3.53)$$

Мы видим, что точность измерения энергии в контуре может быть *меньше* СКП.



Более того, при условии

$$\sqrt{\frac{4\left(n + \frac{1}{2}\right)\omega_m}{\omega_e \alpha}} \ll 1 \quad (3.54)$$

(а оно вполне выполнимо) энергия в контуре может быть измерена с ошибкой *меньше* одного кванта:

$$\Delta \mathcal{E}_{\text{ИЗМ}} \ll \hbar \omega_e, \quad \Delta n_{\text{ИЗМ}} \ll 1 \quad (3.55)$$

Таким образом мы показали, что возможно измерение энергии с ошибкой *меньше* СКП.

Теперь рассмотрим, а какова “плата” за точное измерение энергии? Сразу скажем ответ: возмущение фазы  $\Delta \Phi$ . Ведь во время измерения частота контура изменяется неконтролируемым образом. Полагая, что время измерения равно периоду механического осциллятора  $\tau = 2\pi/\omega_m$ , получаем возмущение частоты:

$$\frac{\Delta \omega_e}{\omega_e} = \frac{\Delta x}{2d}, \quad \Delta x = \sqrt{\frac{\hbar}{m\omega_m}} \quad (3.56)$$

Отсюда находим возмущение фазы:

$$\Delta \Phi_{\text{ВОЗМ}} = \Delta \omega_e \tau = \frac{\omega_e \tau \Delta x}{2d} = \frac{\pi \omega_e}{\omega_m} \sqrt{\frac{\hbar}{m\omega_m d^2}} \stackrel{(3.50)}{=} \quad (3.57)$$

$$= \frac{\pi \omega_e}{\omega_m} \sqrt{\frac{\hbar}{m\omega_m} \frac{\alpha k}{\hbar \omega_e (n + 1/2)}} = \pi \sqrt{\frac{\alpha \omega_e}{(n + 1/2) \omega_m}} \quad (3.58)$$

Сравнивая (3.58 и 3.52), выписываем:

$$\frac{\Delta \mathcal{E}_{\text{ИЗМ}}}{\hbar \omega_e} \cdot \Delta \Phi_{\text{ВОЗМ}} = 2\pi. \quad (3.59)$$

Мы получили известное соотношение неопределенностей “число квантов – фаза” (с точностью до численного множителя):

$$\Delta n_{\text{ИЗМ}} \cdot \Delta \Phi_{\text{ВОЗМ}} > 1 \quad (3.60)$$

Таким образом, измерение энергии возмущает фазу. Однако возмущение фазы *не мешает* неограниченно уменьшать ошибку измерения энергии.

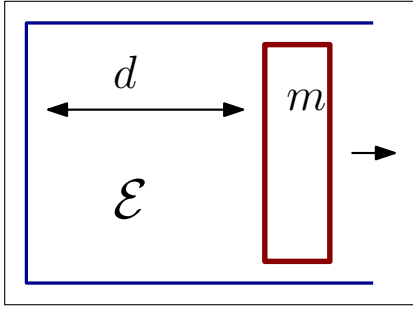


Рис. 3.7: Другая схема пондеромоторного измерителя энергии  $\mathcal{E}$ .

### 3.3.3 Квантовые невозмущающие измерения

Разобранная нами схема измерения относится к классу *невозмущающих* квантовых измерений (КНИ), по-английски quantum non-demolition measurements (QND). Идея квантовых невозмущаемых измерений была предложена В. Б. Брагинским в 1977 г. [14] и сейчас аббревиатура QND является общепринятым термином.

**Теорема.** Для реализации КНИ надо измерять так называемую КНИ-переменную (в пондеромоторном измерителе — это энергия в конуре), которая при свободной эволюции системы является *интегралом движения* (т.е. не изменяется со временем). Эту теорему мы приводим без доказательства.

Очевидно, что энергия (осциллятора или свободной массы) являются КНИ-наблюдаемыми, а координата или импульс осциллятора — нет.

Подчеркнем, что импульс свободной частицы — тоже КНИ-наблюдаемая. Именно поэтому импульс свободной частицы можно измерить сколь угодно точно с помощью доплер-измерителя скорости фон-Неймана, с ошибкой *меньше* СКП. При этом неизбежное возмущение координаты *не мешает* измерению импульса. Этот же доплер-измеритель скорости фон-Неймана позволяет измерить и энергию свободной частицы с ошибкой *меньше* СКП, поскольку для свободной частицы энергия зависит только от импульса:

$$\mathcal{E} = \frac{p^2}{2m}.$$

### Пондеромоторный измеритель э.м. энергии $\mathcal{E}$ с доплер-измерителем скорости фон-Неймана

Рассмотрим э.м. резонатор (см. рис. 3.7), в котором одна из стенок является подвижным поршнем, который мы будем рассматривать как свободную массу  $m$ . Пусть в начальный момент поршень отпускают на время  $\tau$  и он под действием давления со стороны поля в резонаторе приобретает импульс

$$p = \frac{\mathcal{E}\tau}{d} \quad (3.61)$$

Измерив импульс поршня, мы определим энергию в резонаторе. После измерения мы возвращаем поршень на место. Пусть импульс мы измеряем с помощью доплер-измерителя скорости фон-Неймана (см. подраздел 3.1.2) с ошибкой  $\Delta p_{\text{изм}}$  (сам измеритель не показан на рис. 3.7):

$$\Delta \mathcal{E}_{\text{изм}} = \frac{d}{\tau} \Delta p_{\text{изм}}, \quad (3.62)$$

При этом за счет внесенного возмущения координаты возмущается фаза э.-м. колебаний:

$$\Delta \phi_{\text{возм}} = \Delta \omega_e \tau = \omega_e \frac{\Delta x_{\text{возм}}}{d} \tau, \quad (3.63)$$

$$\frac{\Delta \mathcal{E}_{\text{изм}}}{\hbar \omega_e} \cdot \Delta \phi_{\text{возм}} = \frac{\Delta p_{\text{изм}} \Delta x_{\text{возм}}}{\hbar} > \frac{1}{2} \quad (3.64)$$

Мы видим, что возмущение фазы происходит в соответствии с соотношением неопределенностей. Заметим, что частота э.м. резонатора на рис. 3.7 изменяется при сдвиге поршня как  $\Delta \omega_e / \omega_e \simeq \Delta x_{\text{возм}} / d$ .

### Измеритель энергии с использованием квадратичной нелинейности

Мы видим, что в обоих измерителях энергии используется так называемая пондеромоторная нелинейность — частота резонатора зависит от энергии в нем из-за изменения его размеров под действием пондеромоторной силы (пропорциональной энергии). Для КНИ энергии можно использовать и другую нелинейность, например, зависимость диэлектрической проницаемости  $\epsilon$  от электрического поля  $E$ . Пусть, например,

$$\epsilon = \epsilon_0(1 + \alpha E^2).$$

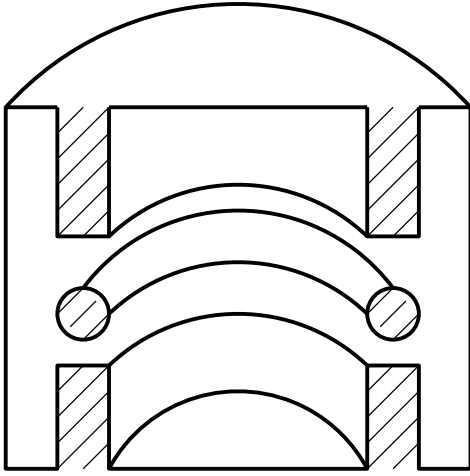


Рис. 3.8: Схема пондеромоторного измерителя энергии с использованием нелинейности диэлектрической проницаемости.

Тогда можно реализовать КНИ оптической энергии в СВЧ резонаторе, имеющем емкостную часть, который изображен на рис. 3.8. В емкостной части помещено диэлектрическое кольцо (или диск), оно же диэлектрический оптический резонатор на эффекте полного внутреннего отражения. Энергию в оптическом резонаторе мы можем измерить, поскольку появление оптических квантов в нем вызовет изменение диэлектрической проницаемости, а следовательно, и собственной частоты СВЧ резонатора:

$$\frac{\Delta\omega_{\text{СВЧ}}}{\omega_{\text{СВЧ}}} \simeq \frac{\alpha E^2}{2} \simeq \frac{4\pi \alpha \hbar \omega_{\text{opt}} n_{\text{opt}}}{V_{\text{opt}}}$$

Если диэлектрический резонатор изготовлен из кварца ( $\alpha \simeq 10^{-13}$  СГ-СЭ), то за счет малого объема ( $V \simeq 10^{-8}$  см) величина относительного сдвига частоты может быть порядка

$$\frac{\Delta\omega_{\text{СВЧ}}}{\omega_{\text{СВЧ}}} \simeq 1 \cdot 10^{-15}$$

Такую величину можно обнаружить в современном эксперименте.

### КНИ квадратурной компоненты

Как мы уже говорили, КНИ переменной должен быть интеграл движения (величин. не меняющаяся со временем при свободной эволюции). Для квантового осциллятора кроме энергии интегралами движения являются начальная координата  $x_0$  и начальный импульс  $p_0$ . Поэтому можно измерить с любой сколь угодно малой ошибкой любую из

этих величин (но не обе одновременно, поскольку они не коммутируют). Иногда также говорят про КНИ квадратурной компоненты. Это связано со следующим. Зависящий от времени оператор координаты можно записать в виде

$$x(t) = x_0 \cos \omega_m t + \frac{p_0}{m\omega_m} \sin \omega_m t, \quad (3.65)$$

$$x(t) = x_1 \cos \omega_m t + x_2 \sin \omega_m t, \quad (3.66)$$

Величины  $x_1$ ,  $x_2$  называют квадратурными компонентами, они определяются как

$$x_1 = x_0, \quad x_2 = \frac{p_0}{m\omega_m}. \quad (3.67)$$

Для квадратурных компонент справедливы коммутационные соотношения:

$$[x_0, p_0] = i\hbar, \quad \Rightarrow \quad [x_1, x_2] = \frac{i\hbar}{m\omega_m} \quad (3.68)$$

Очевидно, что при свободной эволюции квадратурные компоненты не изменяются. Мы рассмотрим две схемы измерения квадратурной компоненты.

**Стробоскопическое измерение.** Пусть мы измеряем координату осциллятора дважды: в момент времени  $t_1 = 0$  с ошибкой  $\Delta x_1$  и через пол-периода в момент времени  $t_2 = \pi/\omega_m$  с ошибкой  $\Delta x_2$ . Тогда ошибка измерения их разности  $X = x_2 - x_1$  будет равна:

$$\begin{aligned} \Delta X^2 &= \Delta x_1^2 + \Delta x_2^2 + \left( \frac{\hbar}{2\Delta x_1 m\omega_m} \right)^2 \underbrace{\sin^2 \omega_m t_2}_{=0} = \\ &= \Delta x_1^2 + \Delta x_2^2 \end{aligned} \quad (3.69)$$

Мы видим, что если разнести измерения на время *точно кратное* половине периода, то обратное флуктуационное влияние не мешает сделать общую ошибку измерения сколь угодно малой. Это связано со свойством эволюции осциллятора. Если за время между двумя измерениями действовала малая сигнальная сила, то ее действие может быть обнаружено с неограниченной точностью (по крайней мере, теоретически).

Недостатком стробоскопического измерения является необходимость точно измерить координату за короткое время — это требует большой накачки и технически трудно реализуемо.

**Измерение квадратурной компоненты.** Запишем уравнения эволюции осциллятора:

$$x(t) = x_1 \cos \omega_m t + x_2 \sin \omega_m t, \quad (3.70)$$

$$\frac{p(t)}{m\omega_m} = -x_1 \sin \omega_m t + x_2 \cos \omega_m t, \quad (3.71)$$

Можно формально разрешить эту систему относительно  $x_1$  и  $x_2$ :

$$x_1 = x(t) \cos \omega_m t - \frac{p(t)}{m\omega_m} \sin \omega_m t, \quad (3.72)$$

$$x_2 = x(t) \sin \omega_m t + \frac{p(t)}{m\omega_m} \cos \omega_m t \quad (3.73)$$

Отсюда мы можем заключить, что для реализации КНИ мы можем *непрерывно* измерять не координату или импульс, а их линейную комбинацию, задаваемую выражением (3.72) или (3.73). Тогда ошибка измерения не ограничена и возможно сколь угодно точное измерение внешней силы. Заметим, что измеряя сколь угодно точно квадратуру, скажем,  $x_1$  мы столь же сильно возмущаем другую квадратуру  $x_2$ , но это возмущение нам не мешает.

Такое “прямое” измерение квадратурной позволяет использовать непрерывное измерение компоненты, однако реализовать его технически довольно сложно. Подчеркнем, что надо прямо измерять комбинацию (3.72) с коэффициентами, *зависящими от времени* (отдельное измерение координаты и импульса и последующее их комбинирование не подходят).

**Фазовые портреты** Измерение квадратурных компонент связано с так называемыми сжатыми состояниями (squeezed states). Эти состояния можно проиллюстрировать (не строго, но наглядно) с помощью фазовых портретов.

Начнем с когерентного состояния. В когерентном состоянии неопределенность координаты и импульса такие же, как и в основном состоянии осциллятора, а средние координата и импульс изменяются по классическому закону. Можно выписать гейзенберговские уравнения эволюции для операторов координаты  $\hat{x}(t)$  и нормированного импульса  $\hat{y}(t) = \frac{\hat{p}}{m\omega_m}$ :

$$\hat{x}(t) = \hat{x}_1 \cos \omega_m t + \hat{x}_2 \sin \omega_m t, \quad (3.74)$$

$$\hat{y}(t) = -\hat{x}_1 \sin \omega_m t + \hat{x}_2 \cos \omega_m t. \quad (3.75)$$

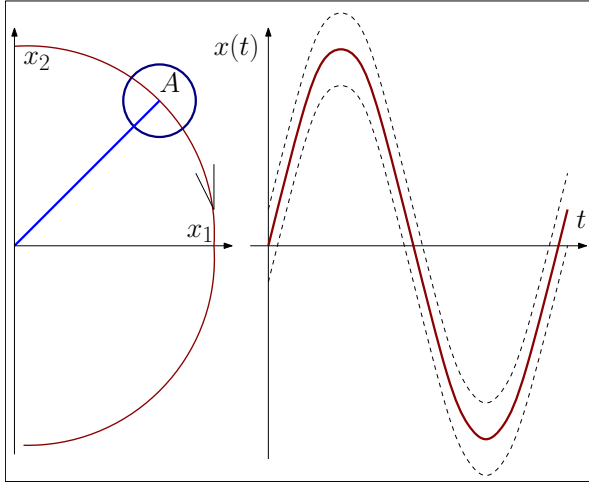


Рис. 3.9: Фазовый портрет и временная эволюция когерентного состояния: средняя величина (точка  $A$ ) эволюционирует по классическим законам, а флуктуации квадратурных компонент постоянны и не коррелированы (круг на фазовом портрете)

Здесь  $\hat{x}_1$ ,  $\hat{x}_2$  — операторы квадратурных компонент, фактически это начальная координата и нормированный начальный импульс, которые не зависят от времени. Предположим, что флуктуации квадратурных компонент не коррелируют друг с другом, т.е.  $\langle \Delta x_1 \Delta x_2 \rangle = 0$ . Тогда можно сразу выписать для средних и дисперсий:

$$\langle \hat{x}(t) \rangle = \langle \hat{x}_1 \rangle \cos \omega_m t + \langle \hat{x}_2 \rangle \sin \omega_m t, \quad (3.76)$$

$$\langle \hat{y}(t) \rangle = -\langle \hat{x}_1 \rangle \sin \omega_m t + \langle \hat{x}_2 \rangle \cos \omega_m t, \quad (3.77)$$

$$\Delta x^2(t) = \Delta x_1^2 \cos^2 \omega_m t + \Delta x_2^2 \sin^2 \omega_m t, \quad (3.78)$$

$$\Delta y^2(t) = \Delta x_1^2 \sin^2 \omega_m t + \Delta x_2^2 \cos^2 \omega_m t \quad (3.79)$$

Глядя на эти уравнения, можно изобразить фазовый портрет когерентного состояния, для которого  $\Delta x_1^2 = \Delta x_2^2 = \hbar/(2m\omega_m)$ , как вращающееся *круглое* пятно, диаметр которого равен  $\Delta x_1^2$  — см. рис. 3.9 (а). В классике состояние системы описывается точкой, в нашей иллюстрации точка превращается в пятно — это отражает квантовую неопределенность. Очевидно, что когерентное состояние является наиболее близким к классическому. Заметим, что неопределенность когерентного состояния практически совпадает с СКП.

Сжатое состояние характеризуется тем, что неопределенность одной квадратурной компоненты значительно больше (или меньше) другой. Поэтому пятно, соответствующее флуктуациям сжатой по одной оси и растянуто по другой так, что площадь его не изменяется, неизменность площади соответствует выполнению соотношений неопреде-

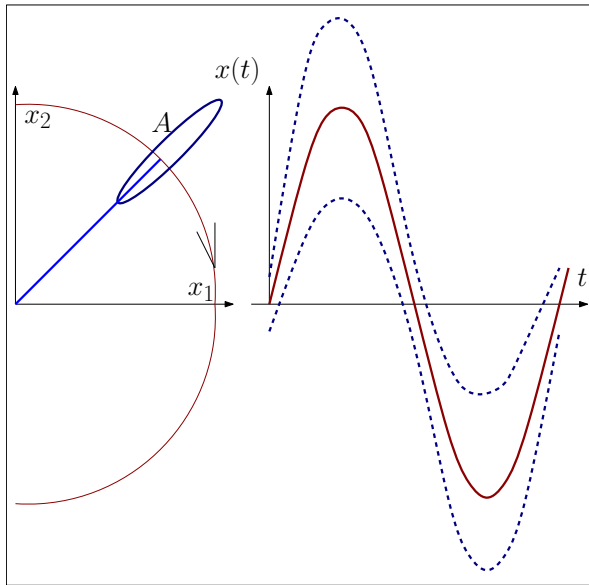


Рис. 3.10: Фазовый портрет (слева) и временная эволюция (справа) сжатого *по фазе* состояния: средняя величина эволюционирует по классическим законам, а флуктуации квадратурных компонент НЕ постоянны (эллипс на фазовом портрете)

ленностей (3.68).

Фазовый портрет и эволюция состояния, сжатого *по фазе*, представлены на рис. 3.10. Фазовый портрет и эволюция состояния, сжатого *по амплитуде*, представлены на рис. 3.11. При измерении квадратурной компоненты состояние осцилляторов редуцируется в сжатое.

### 3.3.4 Квантовое вариационное измерение

Для дальнейшего изложения нам будет важно понять, что измерительные шумы и шумы обратного влияния можно сделать коррелированными.

Рассмотрим еще раз микроскоп Гейзенберга (рис. 3.4). Мы говорили, что экран (плоскость фотодетекторов) должна быть расположена на близком расстоянии от щели так, что размер пятна на экране практически совпадает с размером щели. Зададимся вопросом: а что мы будем измерять, если экран расположен дальше? Ведь в этом случае размер пятна на экране из-за дифракции будет больше, и, казалось бы, это ухудшит точность. Однако это не совсем так. Ведь, рассуждая квази-классически, координата  $Y$  точки экрана, где был поглощен фотон, несет информацию и о точке щели  $x$ , “через которую прошел” фотон, и о поперечном импульсе  $p_x$ , приобретенном фотоном после



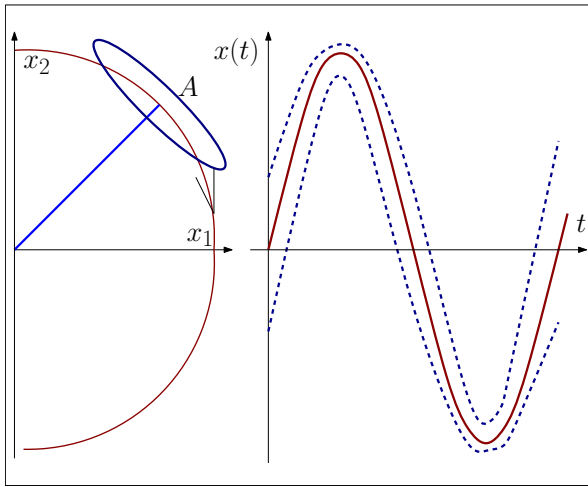


Рис. 3.11: Фазовый портрет (слева) и временная эволюция (справа) сжатого по амплитуде состояния: средняя величина эволюционирует по классическим законам, а флуктуации квадратурных компонент НЕ постоянны (эллипс на фазовом портрете)

прохождения щели:

$$x_3 = x + \frac{p_x L}{mc}$$

Таким образом, мы получаем информацию о *линейной комбинации* ошибки измерения и импульса обратного влияния.

Заметим, что отведя экран на бесконечность, мы получим возможность измерять точно импульс обратного влияния, который можем в принципе полностью компенсировать. Правда, при этом не будет никакой информации о координате щели. Наоборот, при близко расположенном экране мы получаем информацию о координате щели, но ничего не знаем про обратное флуктуационное влияние.

Таким образом мы видим, что при небольшой модификации обычный измеритель координаты может измерять не координату, а *линейную комбинацию* ошибки измерения и импульса обратного влияния:

$$x_3 = x + \alpha p_x \quad (3.80)$$

Важно, что коэффициент  $\alpha$  можно выбирать произвольным образом.

Принцип квантового вариационного измерения легко понять на примере схемы из трех измерений, в которой во втором измерении включим измерение линейной комбинации координаты и импульса об-

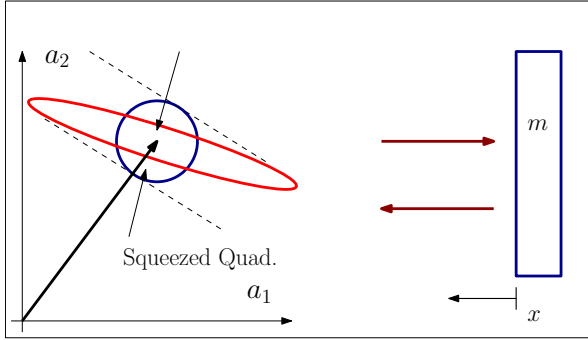


Рис. 3.12: Простейший оптический датчик.

ратного влияния, т.е.  $\alpha_2 \neq 0$ :

$$x_1 = x_0 + x_{1 \text{ изм}}, \quad (3.81)$$

$$x_2 = x_0 + x_{2 \text{ изм}} + \frac{(p_0 + p_1)}{m} \cdot \tau + \alpha_2 p_2 + \frac{F_0}{2m} \cdot \tau^2, \quad (3.82)$$

$$x_3 = x_0 + x_{3 \text{ изм}} + \frac{(p_0 + p_1)}{m} \cdot 2\tau + \frac{p_2}{m} \cdot \tau + \frac{F_0}{2m} \cdot 4\tau^2. \quad (3.83)$$

Возьмем комбинацию измерений  $X$ , соответствующую численной второй производной:

$$X = x_3 + x_1 - 2x_2 = x_{1 \text{ изм}} + x_{3 \text{ изм}} - 2x_{2 \text{ изм}} + p_2 \left( \frac{\tau}{m} - 2\alpha_2 \right) + \frac{F_0}{m\tau^2} \quad (3.84)$$

Мы видим, что при правильном выборе параметра

$$\alpha_2 = \frac{\tau}{2m}$$

в измеряемую комбинацию  $X$  импульс обратного влияния не входит. Таким образом, мы получили процедуру, свободную от обратного флуктуационного влияния. Отметим, что состояние пробной массы, конечно, сильно возмущается импульсами обратного влияния, однако процедура построена таким образом, что прибор “не видит” этого возмущения.

Отметим, что в квантовом вариационном измерении в отличие от КНИ нет не возмущаемой наблюдаемой. Именно это обстоятельство не позволяет отнести вариационное к КНИ.

### Простейший оптический датчик

Рассмотрим простейший оптический датчик смещений, изображенный на рис. 3.12, в качестве примера датчика наиболее близкого к эксперименту.

Пусть от пробной массы отражается импульс э.м. волны. Будем считать, что длительность импульса  $\tau_0$  мала, т.е. за время  $\tau_0$  пробная масса практически не сдвигается, Однако длительность  $\tau_0$  много больше периода волны ( $\omega_e \tau_0 \gg 1$ ). Фаза  $\phi$  отраженной волны зависит от координаты  $x$  пробного тела и начальная неопределенность фазы  $\Delta\phi$  в импульсе будет определять ошибку измерения координаты  $\Delta x$ :

$$\phi = \frac{2\omega_e x}{c}, \quad \Delta x_{\text{изм}} = \frac{c \Delta\phi}{2\omega_e} \quad (3.85)$$

При этом обратное флуктуационное влияние проявится в неопределенности импульса силы светового давления (оно определяется неопределенностью энергии в э.м. импульсе):

$$\Delta p_{\text{возм}} = \frac{2\Delta\mathcal{E}}{c} = \frac{2\hbar\omega_e \Delta n}{c} \quad (3.86)$$

Пусть падающая световая волна находится в когерентном состоянии, для которого, как мы видели, флуктуации квадратурных компонент равны. Поэтому на фазовой плоскости такое состояние может быть изображено в виде круглого пятна, квадрат диаметра которого равен дисперсии любой квадратурной компоненты (см. рис. 3.12), в частности, неопределенность фазы  $\Delta\phi$

$$\Delta\phi \simeq \frac{1}{2\sqrt{n}} \quad (3.87)$$

равна относительной неопределенности амплитуды  $\Delta A/A$ :

$$\frac{\Delta A}{A} = \Delta\phi = \frac{1}{2\sqrt{n}}, \quad \Rightarrow \quad \Delta n = \sqrt{n} \quad (3.88)$$

Здесь  $n = \mathcal{E}/\hbar\omega_e$  — среднее число квантов в оптическом импульсе.

Пользуясь этими соотношениями и (3.85, 3.86, 3.88) можно показать, что выполняется соотношение неопределенностей (обычное для измерителей координаты):

$$\Delta x_{\text{изм}} \Delta p_{\text{возм}} = \hbar \Delta n \Delta\phi \simeq \frac{\hbar}{2} \quad (3.89)$$

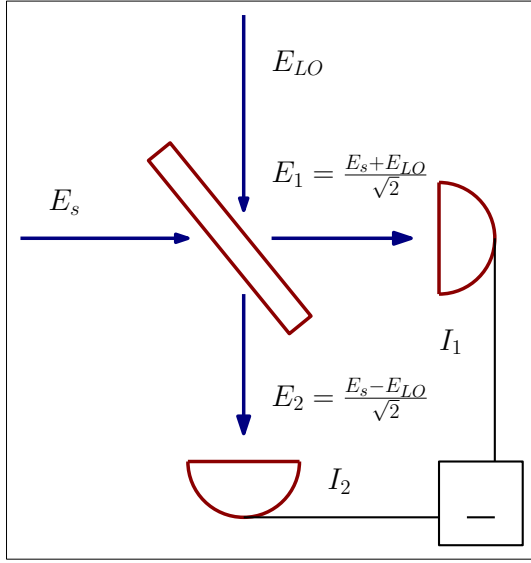


Рис. 3.13: Балансная гомодинная схема разрушающего измерения квадратурной компоненты сигнальной волны  $E_s$ . Амплитуда  $E_{LO}$  опорного генератора велика:  $E_{LO} \gg E_s$ .

### Балансная гомодинная схема

Для измерения фазы отраженной волны обычно используют балансную гомодинную схему, изображенную на рис. 3.13. Точнее, эта схема используется для разрушающего измерения *квадратурной компоненты* световой волны. На полупрозрачное зеркало направляют сигнальную волну (в нашем случае это волна, отраженная от пробного тела)

$$E_s = A e^{-i\omega_e t} + \text{к.с.}$$

и мощная волна опорного генератора (по-английски — local oscillator)

$$E_{LO} = B e^{-i\theta - i\omega_e t} + \text{к.с.}, \quad |B| \gg |A|,$$

фазу которого можно задавать произвольным образом (вводя нужную задержку). После прохождения полупрозрачного зеркала (50 % света проходит, 50% — отражается) получаются две волны  $E_1$  и  $E_2$

$$E_1 = \frac{E_s + E_{LO}}{\sqrt{2}}, \quad E_2 = \frac{E_s - E_{LO}}{\sqrt{2}}. \quad (3.90)$$

Эти волны поглощаются на детекторах, токи  $I_1$ ,  $I_2$  которых пропорциональны квадрату падающего поля:

$$I_1 = kE_1^2 = \frac{k}{2} (E_s^2 + 2E_s E_{LO} + E_{LO}^2), \quad (3.91)$$

$$I_2 = kE_2^2 = \frac{k}{2} (E_s^2 - 2E_s E_{LO} + E_{LO}^2), \quad (3.92)$$

где  $k$  — константа. Далее эти токи подаются на вычитающее устройство, на выходе которого мы измеряем разностный ток

$$J = I_1 - I_2 = 4kE_s E_{LO} \quad (3.93)$$

Пусть теперь комплексные амплитуды и сигнальной, и опорной волн могут быть представлены как большая средняя величина (мы обозначаем ее индексом  $0$ ) и малые флуктуации. Тогда можно получить выражение для разностного тока с точностью до членов нулевого и первого порядка малости после усреднения по периоду  $2\pi/\omega_e$  (т.е. опускаем члены  $\sim e^{\pm 2i\omega_e t}$ ):

$$A = A_0 + a, \quad |a| \ll |A_0|, \quad (3.94)$$

$$B = B_0 + b, \quad |b| \ll |B_0|, \quad (3.95)$$

$$J \simeq 4k \left( A_0 (b e^{-i\theta} + b^* e^{i\theta}) + B_0 [a e^{i\theta} + a^* e^{-i\theta}] \right) \simeq \quad (3.96)$$

$$\simeq 4k B_0 [a e^{i\theta} + a^* e^{-i\theta}] \quad (3.97)$$

Здесь мы приняли для простоты, что  $A_0 = A_0^*$  и  $B_0 = B_0^*$  (это не приводит к потере общности) и опустили постоянный член, описывающий постоянный ток:

$$J_0 = 4k A_0 B_0 (e^{i\theta} + e^{-i\theta})$$

В последнем равенстве (3.96) мы использовали условие  $B_0 \gg A_0$  (мощность опорной волны много больше мощности сигнальной).

Подчеркнем, что в результате мы получили, что разностный ток  $J$  пропорционален квадратурной компоненте в сигнальной волне:

$$\begin{aligned} J &\sim q_\theta = a e^{i\theta} + a^* e^{-i\theta} = \\ &= \underbrace{(a + a^*)}_{\Delta A} \cos \theta - \underbrace{\frac{a - a^*}{i}}_{A \Delta \phi} \sin \theta \end{aligned}$$

Очевидно, что при  $\theta = 0$  в схеме измеряется амплитудная квадратурная компонента сигнальной волны, а при  $\theta = \pi/2$  — фазовая квадратурная компонента. Подчеркнем, что гомодинный угол  $\theta$  определяется фазой опорного генератора.

### Квантовое вариационное измерение для оптического датчика

Теперь вернемся к нашему оптическому датчику и вспомним, что флуктуации фазовой квадратурной компоненты отвечают за ошибку

измерения координаты, а флуктуации амплитудной квадратуры — за импульс обратного флуктуационного влияния. Поэтому измеряя фазу, получаем датчик смещений. Однако, измеряя квадратуру  $q_\theta$  при произвольном угле опорного генератора  $\theta$  мы получаем возможность измерять произвольную *линейную комбинацию* ошибки измерения (3.85) и импульса обратного влияния (3.86), которую необходимо измерять к квантовом вариационном измерении. Мы видим на примере этого оптического датчика, что небольшая модификация координатного измерителя превращает его в измеритель для квантового вариационного измерения.

Можно также взглянуть на этот процесс измерения по-другому. Для падающей волны подвижное зеркало представляет собой пondeмоторную нелинейность — фаза  $\Phi_{\text{отр}}$  отраженной волны зависит от смещения зеркала, которое в свою очередь зависит от силы давления, пропорциональной квадрату поля

$$\phi \sim E_s^2 \sim A\Delta A. \quad (3.98)$$

Аналогичная ситуация возникает при распространении э.м. волны в среде с кубической нелинейностью, диэлектрическая проницаемость которой пропорциональна квадрату поля:  $\epsilon = \epsilon_0(1 + \alpha E^2)$ . Там тоже выполняется соотношение (3.98) поскольку скорость распространения волны в такой среде не постоянна, а зависит от амплитуды волны.

Таким образом отраженная волна из-за самовоздействия будет преобразована, как показано на рисунке 3.12 слева: флуктуационное круглое пятно трансформируется в эллипс. Таким образом мы получим *сжатое* состояние. Заметим, что измерение сжатой компоненты как раз соответствует измерению *линейной комбинации* ошибки измерения (3.85) и импульса обратного влияния (3.86) (!).

## Глава 4

### Задачи

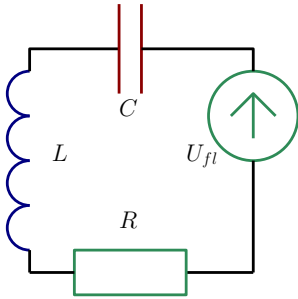


Рис. 4.1: Параллельный колебательный контур. Наличие сопротивления  $R$  является причиной тепловых шумов в контуре (генератор  $U_{fl}$ ).

1. “Вязкое трение”. Пользуясь распределением Максвелла для скоростей молекул, вывести формулу для вязкого трения свободно движущегося кубика с ребром  $a$  в идеальном газе.
2. “Резонанс”. На механический резонатор (масса  $m$  и собственная частота  $\omega_0$ ), находящийся в покое, начинает действовать резонансная сила:

$$F(t) = F_0 \begin{cases} \cos \omega_0 t \\ \sin \omega_0 t \end{cases} \quad (4.1)$$

Найти зависимость координаты  $x(t)$  осциллятора от времени.

3. “Резонанс с диссипацией”. На механический резонатор с затуханием (масса  $m$ , собственная частота  $\omega_0$ , добротность  $Q$ ), находящийся в покое, начинает действовать резонансная сила:

$$F(t) = F_0 \begin{cases} \cos \omega_0 t \\ \sin \omega_0 t \end{cases} \quad (4.2)$$

Найти зависимость координаты  $x(t)$  осциллятора от времени.

4. “Резонанс с диссипацией и расстройкой”. На механический резонатор с затуханием (масса  $m$ , собственная частота  $\omega_0$ , добротность  $Q$ ), находящийся в покое, начинает действовать гармоническая сила:

$$F(t) = F_0 \begin{cases} \cos(\omega_0 + \Delta)t \\ \sin(\omega_0 + \Delta)t \end{cases} \quad (4.3)$$

Найти зависимость координаты  $x(t)$  осциллятора от времени и построить графики для малых расстроек  $\Delta \ll \omega_0$ . Рассмотреть частные случаи  $\Delta = \pm \omega_0/Q$ ,  $\Delta = \pm 5 \cdot \omega_0/Q$ .

5. “Тепловые дисперсии”. Найдите дисперсию тока и напряжения в колебательном контуре (рис. 4.1), вызванных классическими тепловыми шумами.
6. “Квантовые дисперсии”. Найдите дисперсию тока и напряжения в колебательном контуре (рис. 4.1) в квантовом пределе  $k_B T \rightarrow 0$ .
7. “Склон резонансной кривой”. В последовательный высокодобротный LC-контур включен генератор синусоидального напряжения  $U_g e^{i\omega t}$  (см. также рис. 2.1). Расстояние между пластинами конденсатора изменяется от  $d$  до  $d + \Delta x$ . Показать, что при этом максимальное изменение амплитуды напряжения на емкости будет при

$$\omega_g \simeq \pm \frac{\omega_e}{2Q_e} \quad (4.4)$$

где  $\omega_e$  и  $Q_e \gg 1$  — собственная частота и добротность контура.

Указание:

$$\omega_e = \frac{1}{LC}, \quad \frac{d\omega_e}{dd} = \frac{\omega_e}{2d},$$

$$U_C(\omega_g) = \frac{U_g}{R + i \left( L\omega_g - \frac{1}{\omega_g C} \right)} \times \frac{1}{i\omega_g C} = \frac{U_g y^2}{\frac{iy}{Q_e} + y^2 - 1}, \quad y = \frac{\omega_e}{\omega_g},$$

$$|U_C| = \frac{|U_g| y^2}{\sqrt{\frac{y^2}{Q_e^2} + (y^2 - 1)^2}}, \quad \frac{d|U_C|}{d\omega_e} = \frac{1}{\omega_g} \frac{d|U_C|}{dy},$$

Экстремум  $\frac{d|U_C|}{dy} \Rightarrow y_{1,2} = \dots$

8. “Емкостной датчик”. Доказать формулу (2.5) и сформулировать условия ее применимости. См. указание к задаче 7.



9. “Условие работы емкостного датчика”. Пусть в емкостном датчике расстояние  $D(t)$  между пластинами изменяется по закону

$$D(t) = d + \Delta x(t), \quad \Delta x = x_0 \cos \Omega t$$

Найдите, при каких величинах  $x_0$ ,  $\Omega$  будут справедливы формулы (2.1 и 2.5).

10. “Скачок”. Пусть в емкостном датчике в момент времени  $t = 0$  расстояние  $d$  между пластинами конденсатора *скачком* изменяется на величину

$$\Delta x \ll d$$

Найдите, как при этом изменится амплитуда и фаза вынужденных колебаний в контуре (через какое время установятся их новые значения)? Разобрать два случая: а) в момент времени  $t = 0$  заряд на конденсаторе равен нулю; б) в момент времени  $t = 0$  заряд на конденсаторе максимален.

11. “Квантовый осциллятор”. Квантовый осциллятор (масса  $m$ , частота  $\omega$ ) находится в энергетическом состоянии  $|n\rangle$ . На него действует резонансная сила  $F = F_0 \cos \omega t$ . Найдите оценку амплитуды  $F_0$  достаточной для того, чтобы перевести осциллятор в состояние  $|n \pm 1\rangle$ .
12. “Мощность СКП”. Дайте оценку мощности световой волны, падающей на отражающую свободную массу (простейший оптический датчик), при которой достигается СКП.



## Литература

- [1] Н.В. Callen and Т.А. Welton, *Phys. Rev.* **83**, 34 (1951).
- [2] М.Л. Левин, С.М. Рытов, Теория равновесных тепловых флуктуаций в электродинамике, Москва, Наука, 1967.
- [3] В. Б. Брагинский, Физические измерения с пробными телами, Москва, Наука, 1970.
- [4] В. Б. Брагинский, Ф. Я. Халили, Частотно-антикоррелированные квантовые состояния, Журнал экспериментальной и теоретической физики, **94**, 151-158 (1988).
- [5] Д. Н. Клышко, Фотоны и нелинейная оптика. Москва, Наука, 1980.
- [6] S. P. Vyatchanin and A. Yu. Lavrenov, Heisenberg microscope and quantum variation measurement, *Physics Letters A*, **231**, 38-46 (1997). Более подробный вариант см.: S. P. Vyatchanin, Quantum variation measurement and Heisenberg microscope, *Optics and Spectroscopy*, **87**, 532-540 (1999).
- [7] И. фон Нейман, Математические основы квантовой механики, Москва, Наука, 1964.
- [8] V.V.Braginsky, F.Ya.Khalili, *Quantum Measurement*, Cambridge University Press, 1992.
- [9] Ю. И. Воронцов, Теория и методы макроскопических измерений, Москва, Наука, 1989.
- [10] Д. Бом, Квантовая теория, Физматгиз, 1961,
- [11] В. Б. Брагинский, Классические и квантовые ограничения при обнаружении слабых воздействий на макроскопический осциллятор, ЖЭТФ, **53**, 1434-1441 (1967).

- [12] V. B. Braginsky, M. L. Gorodetsky, F. Ya. Khalili, A. B. Matsko, K. S. Thorne and S. P. Vyatchanin, The noise in gravitational-wave detectors and other classical-force measurements is not influenced by test-mass quantization, *Physical Review D*, **67**, 082001-1/18 (2003).
- [13] H.J.Kimble, Yu.Levin, A.B.Matsko, K.S.Thorne and S.P.Vyatchanin, Conversion of conventional gravitational-wave interferometers into quantum nondemolition interferometers by modifying their input and/or output optics, *Physical Review D*, **65**, 022002 (2002).
- [14] В. Б. Брагинский, Ю. И. Воронцов, Ф. Я. Халили, Квантовые особенности пндеромоторного измерителя электромагнитной энергии, *ЖЭТФ*, **73**, 1340-1343 (1977).