# 线性三原子分子振动激发控制的李代数方法\*

冯海冉<sup>1)†</sup> 丁世良<sup>2)</sup>

1)(济宁学院物理系,济宁 273155)
 2)(山东大学物理与微电子学院,济南 250100)
 (2007年5月18日收到;2007年7月4日收到修改稿)

采用李代数方法研究线性三原子分子在强红外激光场中的多光子激发及其控制,实现了态选择激发,并讨论 了激光脉冲对控制的影响.

关键词:多光子,李代数,激光 PACC:3380K,0210

# 1.引 言

随着可调谐的大功率红外激光器的研制成功, 激光成为分子动力学研究的重要工具,分子多光子 选择激发与解离现象[1-3]的研究成为一个引人注目 的活跃领域,现有的理论研究方法主要有 Coulter 提 出的变换哈密顿方法,Floquet 理论方法和李代数理 论方法等4~6〕,其中多用于研究原子或双原子分子 的问题 对三原子以上分子的研究是比较少的,用李 代数方法研究分子选择激发的主要特点就在于可以 直接给出时间演化算子的表达式 而且不受外场强 度的限制,这就克服了微扰理论不能研究强场情况 的弱点,由于并不直接解复杂的含时薛定谔方程,所 以该理论方法很有效地减少了计算工作量,节省了 计算时间,本文采用二次型非谐振子李代数模型,并 用半经典偶极近似给出分子与场相互作用体系的哈 密顿量 即孤立分子体系用量子理论描述而激光场 用经典场 将哈密顿量二次量子化后 利用各算符间 的对易关系 找到一组动力学李代数元素 根据李代 数理论方法便可写出以这组元素为基元组合的时间 演化算符 通过数值求解非线性微分方程组得到时 间演化算符参数 场强就出现在这些群参数中.利用 时间演化算符便可求出体系的跃迁概率,此前利用 二次型非谐振子模型研究双原子分子在强激光场中 的多光子过程取得了很好的结果[78] 现把此模型扩

展到三原子分子,研究其在强场中的多光子选择激发的控制问题.

## 2. 理 论

2.1. 系统哈密顿算符

系统哈密顿算符可表示如下:

$$\hat{H} = \hat{H}_m + \hat{H}_l , \qquad (1)$$

第一项为分子自由哈密顿,对线性三原子分子,可以 视为两个耦合的二次型非谐振子<sup>[9,10]</sup>:

$$\hat{H}_{m} = \hbar\omega_{01} \left( \frac{\hat{p}_{1}^{2}}{2} + \frac{\hat{q}_{1}^{2}}{2} \right) + \hbar\omega_{02} \left( \frac{\hat{p}_{2}^{2}}{2} + \frac{\hat{q}_{2}^{2}}{2} \right) - \lambda \left( \hat{q}_{1} \hat{q}_{2} + \hat{p}_{1} \hat{p}_{2} \right), \qquad (2)$$

 $\omega_{01}, \omega_{02}$ 代表键的振动频率  $\lambda$  为两个振子的耦合系数  $\hat{p}_i, \hat{q}_i$ 是满足下面对易关系的算符:

$$\begin{bmatrix} \hat{q}_j & \hat{p}_j \end{bmatrix} = i\hat{I}_{0j} ,$$
$$\begin{bmatrix} \hat{q}_j & \hat{I}_{0j} \end{bmatrix} = i2x_{0j}\hat{p}_j$$

 $[\hat{p}_{j}, \hat{l}_{0j}] = -i2x_{0j}\hat{q}_{j}(j = 1.2),$  (3)  $x_{0i}$ 是引入的一个非谐性参数,当 $x_{0i} \rightarrow 0$ 时 $\hat{l}_{0i}$ 才为 单位算符(下角标i = 1.2分别代表三原子分子的两 个键).

第二项是分子与激光场相互作用项,

 $\hat{H}_{l}(\mathbf{R}_{1},\mathbf{R}_{2},t) = -\mu(\mathbf{R}_{1},\mathbf{R}_{2})\epsilon(t),$  (4) 其中  $\epsilon(t)$ 代表激光场, $\mu(\mathbf{R}_{1},\mathbf{R}_{2})$ 是分子偶极距函

<sup>\*</sup> 国家自然科学基金(批准号:10474058,10674083)资助的课题.

<sup>†</sup> E-mail :hairanfeng@mail.sdu.edu.cn

数 其形式可写为[11]

$$\mu(\mathbf{R}_{1},\mathbf{R}_{2}) = \mu_{0} + \mu_{1}(\mathbf{R}_{1} - \mathbf{R}_{1}^{0}) + \mu_{2}(\mathbf{R}_{2} - \mathbf{R}_{2}^{0})$$
$$= \mu_{0} + \mu_{1}\hat{x}_{1} + \mu_{2}\hat{x}_{2}, \quad (5)$$
$$\hat{x}_{1} = \mathbf{R}_{1} - \mathbf{R}_{1}^{0}, \hat{x}_{2} = \mathbf{R}_{2} - \mathbf{R}_{2}^{0}, \mathbf{R}_{1}^{0}, \mathbf{R}_{2}^{0}$$
 分别为核间平衡  
距离.

2.2. 动力学李代数

设  $\hat{A}^{\dagger}$ , $\hat{A}$ 为产生湮没算符,

$$\hat{A}^{\dagger} = \frac{1}{\sqrt{2}} (\hat{q} - i\hat{p}) \hat{A} = \frac{1}{\sqrt{2}} (\hat{q} + i\hat{p}) , \quad (6)$$

则体系哈密顿算符可以表示为

$$\hat{H} = \hbar\omega_{01} \left( \hat{A}_{1}^{\dagger} \hat{A}_{1} + \frac{I_{01}}{2} \right) + \hbar\omega_{02} \left( \hat{A}_{2}^{\dagger} \hat{A}_{2} + \frac{I_{02}}{2} \right)$$

$$- \lambda \left( \hat{A}_{1}^{\dagger} \hat{A}_{2} + \hat{A}_{2}^{\dagger} \hat{A}_{1} \right) - \frac{d_{1}}{\sqrt{2}} \left( \hat{A}_{1}^{\dagger} + \hat{A}_{1} \right)$$

$$- \frac{d_{2}}{\sqrt{2}} \left( \hat{A}_{2}^{\dagger} + \hat{A}_{2} \right) - d_{0} , \qquad (7)$$

$$d_{1} = \frac{\mu_{0}}{a_{1}} \sqrt{\frac{\hbar\omega_{01}}{2D_{1}}} \epsilon (t) ,$$

$$d_{2} = \frac{\mu_{0}}{a_{2}} \sqrt{\frac{\hbar\omega_{02}}{2D_{2}}} \epsilon (t) ,$$

$$d_0 = \mu_0 \omega (t), \qquad (8)$$

 $a_i$ ,  $D_i$ 分别代表两个键的 Morse 参数和解离能.

在相互作用绘景中,体系哈密顿的李代数形 式为

$$\begin{aligned} \hat{H}_{f}(t) &= \exp\left(\frac{\mathrm{i}\hat{H}_{0}t}{\hbar}\right)\hat{V}\exp\left(-\frac{\mathrm{i}\hat{H}_{0}t}{\hbar}\right) \\ &= \left(-\frac{d_{0}}{2}\hat{E}_{0} - \frac{d_{1}}{\sqrt{2}}B_{1}\hat{a}_{1}^{\dagger} - \frac{d_{1}}{\sqrt{2}}B_{1}\hat{a}_{1}\right) \\ &+ \left(-\frac{d_{0}}{2}\hat{E}_{0} - \frac{d_{2}}{\sqrt{2}}B_{2}\hat{a}_{2}^{\dagger} - \frac{d_{2}}{\sqrt{2}}B_{2}\hat{a}_{2}\right) \\ &- \lambda B_{1}B_{2}\left(\hat{a}_{1}^{\dagger}\hat{a}_{2} + \hat{a}_{1}\hat{a}_{2}^{\dagger}\right), \end{aligned}$$
(9)

其中

$$\begin{aligned} \hat{H}_{0} &= \hbar \omega_{01} \left( \hat{A}_{1}^{\dagger} \hat{A}_{1} + \frac{\hat{I}_{01}}{2} \right) + \hbar \omega_{02} \left( \hat{A}_{2}^{\dagger} \hat{A}_{2} + \frac{\hat{I}_{02}}{2} \right) , \\ \hat{V} &= -\lambda \left( \hat{A}_{1}^{\dagger} \hat{A}_{2} + \hat{A}_{2}^{\dagger} \hat{A}_{1} \right) - \frac{d_{1}}{\sqrt{2}} \left( \hat{A}_{1}^{\dagger} + \hat{A}_{1} \right) \\ &- \frac{d_{2}}{\sqrt{2}} \left( \hat{A}_{2}^{\dagger} + \hat{A}_{2} \right) - d_{0} , \end{aligned}$$
(10)  
$$\hat{a}_{j}^{\dagger} &= e^{i\omega_{0j} \hat{d}_{0j}} \hat{A}_{j}^{\dagger} , \end{aligned}$$

$$\hat{a} = e^{-i\omega_{0j}d_{0j}}\hat{A}_{j} ,$$

$$B_{j} = e^{i\omega_{0j}x_{0j}t} ,$$

$$B_{j}^{*} = e^{-i\omega_{0j}x_{0j}t} (j = 1, 2). \qquad (11)$$

由于以上算符满足下面的对易关系:

 $\begin{bmatrix} \hat{a}_{j}^{\dagger} & \hat{a}_{j} \end{bmatrix} = -B_{j}^{*2} \hat{I}_{0j} ,$  $\begin{bmatrix} \hat{I}_{0j} & \hat{a}_{j}^{\dagger} \end{bmatrix} = -2x_{0i} \hat{a}_{j} ,$  $\begin{bmatrix} \hat{I}_{0j} & \hat{a}_{j} \end{bmatrix} = 2x_{0i} \hat{a}_{j} ,$ 

[ $\hat{E}_{0j}$ , $\hat{a}_{j}^{\dagger}$ ] = [ $\hat{E}_{0j}$ , $\hat{a}_{j}$ ] = [ $\hat{E}_{0j}$ , $\hat{I}_{0j}$ ] = 0,(12) 则算符( $\hat{E}_{01}$ , $\hat{I}_{01}$ , $\hat{a}_{1}^{\dagger}$ , $\hat{a}_{1}$ )( $\hat{E}_{02}$ , $\hat{I}_{02}$ , $\hat{a}_{2}^{\dagger}$ , $\hat{a}_{2}$ )分别构成 两组四维动力学李代数.

2.3. 时间演化算子

在相互作用绘景下体系哈密顿算符满足下面的 动力学方程:

$$i\hbar \frac{\partial \hat{U}_I}{\partial t} = \hat{H}_I \hat{U}_I , \qquad (13)$$

体系哈密顿算符可以分成两部分 即

$$\begin{aligned} \hat{H}_{1} &= \hat{H}_{1} + \hat{H}_{2} ,\\ \hat{H}_{1} &= \left( -\frac{d_{0}}{2} \hat{E}_{0} - \frac{d_{1}}{\sqrt{2}} B_{1} \hat{a}_{1}^{\dagger} - \frac{d_{1}}{\sqrt{2}} B_{1} \hat{a}_{1} \right) \\ &+ \left( -\frac{d_{0}}{2} \hat{E}_{0} - \frac{d_{2}}{\sqrt{2}} B_{2} \hat{a}_{2}^{\dagger} - \frac{d_{2}}{\sqrt{2}} B_{2} \hat{a}_{2} \right) , (14) \end{aligned}$$

 $\hat{H}_{2} = -\lambda B_{1} B_{2} (\hat{a}_{1}^{\dagger} \hat{a}_{2} + \hat{a}_{1} \hat{a}_{2}^{\dagger}).$ (15) 那么时间演化算符可表示如下:

$$\hat{U}_{I} = \hat{U}_{1} \hat{U}_{2}.$$
 (16)

把方程(14)和方程(16)代入方程(13),可以得到每 个时间演化算符所满足的表达式

$$i\hbar \frac{\partial \hat{U}_1}{\partial t} = \hat{H}_1 \hat{U}_1 , \qquad (17)$$

$$i\hbar \frac{\partial \hat{U}_2}{\partial t} = \hat{H}'_2 \hat{U}_2 , \qquad (18)$$

其中

)

$$\hat{H}'_2 = \hat{U}_1^{-1} \hat{H}_2 \hat{U}_1.$$
 (19)

下面分别介绍两个时间演化算子的求解方法.根据 李代数理论,时间演化算子可以表示成<sup>[12,13]</sup>

$$\hat{U}_{1} = \hat{U}_{11}\hat{U}_{12} = \exp\left(\prod_{k=1}^{4} \tilde{X}_{k}\hat{C}_{1k}\right)\exp\left(\prod_{l=1}^{4} \tilde{Y}_{l}\hat{C}_{2l}\right),$$
(20)

$$U_{11} = \exp(u_1 E_0) \exp(u_2 I_{01}) \exp(u_3 a_1^{\dagger}) \exp(u_4 a_1),$$
  

$$\hat{U}_{12} = \exp(z_1 \hat{E}_0) \exp(z_2 \hat{I}_{02}) \exp(u_3 \hat{a}_2^{\dagger}) \exp(u_4 \hat{a}_2),$$
(21)

*u<sub>k</sub>*, *z<sub>l</sub>*(*k*, *l* = 1, 2, 3, 4)为复的与时间有关的群参数.

由于  $\hat{U}_{11}$ ,  $\hat{U}_{12}$ 的解法相同,所以我们以  $\hat{U}_{11}$ 为例 来说明时间演化算子的求解过程.

 $\hat{U}_{11}$ 满足动力学方程

$$i\hbar \frac{\partial U_{11}(t_0, t)}{\partial t} = \hat{H}_{11} \hat{U}_{11}(t_0, t), U_{11}(t_0, t_0) = 1,$$
(22)

即

$$i\hbar \frac{\partial \hat{U}_{11}(t,t_0)}{\partial t} \hat{U}_{11}^{-1}(t,t_0) = \hat{H}_{11}(t). \quad (23)$$

将方程(21)中 $\hat{U}_{11}$ 的表达式代入(23)式,比较系数可以得到一组与群参数有关的耦合微分方程组

$$i\hbar \tilde{u}_{2} = -\frac{d_{1}}{\sqrt{2}} B_{1} \tilde{u}_{3} \exp(-2x_{01} \operatorname{Re} \tilde{u}_{2}) - 2x_{01} \omega_{01} \tilde{u}_{3} \tilde{u}_{4}$$

$$\times \left\{ \frac{\left[1 - x_{01}(v_{1} - 1)\right]v_{1}}{1 - 2x_{01}v_{1}} + 1 \right\},$$

$$i\hbar \tilde{u}_{4} = -\frac{d_{1}}{\sqrt{2}} B_{1} \exp(-2x_{01} \operatorname{Re} \tilde{u}_{2})$$

$$2x_{0} \exp\left[1 - 2x_{01} \operatorname{Re} \tilde{u}_{2}\right]$$

$$(24)$$

 $-2x_{01}\omega_{01}$ L1 -  $2x_{01}(v_1 - 1)$ 」 $\hat{u}_4$ . (24) 另外,时间演化算子还要满足幺正条件

 $\hat{U}_{11}^{+}\hat{U}_{11} = 1$ 即 $\hat{U}_{11}^{+}(t) = \hat{U}_{11}^{-1}(t)$ . 由此还可得到一组方程

$$\operatorname{Re}\tilde{u}_{2} = -\frac{|\tilde{u}_{4}|^{2}}{2 + \frac{1}{3}x_{01} |\tilde{u}_{4}|^{2}}, \qquad (25)$$

$$\tilde{u}_3 = \frac{L_1 - iL_2}{F} B_1^2 \tilde{u}_4^* , \qquad (26)$$

其中

$$F = \left[ \left( 1 + x_{01} \frac{|\tilde{u}_{4}|^{2}}{2 + \frac{1}{3} x_{01} |\tilde{u}_{4}|^{2}} \right)^{2} + (x_{01} \operatorname{Im}\tilde{u}_{2})^{2} \right] \cdot \left[ 1 + \frac{1}{3} |\tilde{u}_{4}|^{2} x_{01} \right] ,$$

$$L_{1} = \left[ -\frac{x_{01} |\tilde{u}_{4}|^{2}}{6 + x_{01} |\tilde{u}_{4}|^{2}} - 1 \right] \left[ 1 + x_{01} \frac{|\tilde{u}_{4}|^{2}}{2 + \frac{1}{3} x_{01} |\tilde{u}_{4}|^{2}} \right] - (x_{01} \operatorname{Im}\tilde{u}_{2})^{2} ,$$

$$L_{2} = -\frac{2x_{01}^{2} |\tilde{u}_{4}|^{2}}{6 + x_{01} |\tilde{u}_{4}|^{2}} \cdot \operatorname{Im}\tilde{u}_{2} . \qquad (27)$$

求解方程 24 )—( 26 ),可以解出参数  $\tilde{u}_{k}$  的值 ,从而 得到时间演化算子  $\hat{U}_{11}(t)$ ;同理可得到时间演化算 子  $\hat{U}_{12}(t)$ ,由此便可以得到时间演化算子  $\hat{U}_{1}(t)$ .

然后将方程(21)代入(19)式可知

$$\hat{H}'_{2} = \hat{U}_{12}^{-1} \hat{U}_{11}^{-1} \hat{H}_{2} \hat{U}_{11} \hat{U}_{12} = \hat{I}_{02} (\gamma_{1} \hat{I}_{01} + \gamma_{2} \hat{A}_{1}^{\dagger} + \gamma_{3} \hat{A}_{1}) + \hat{I}_{01} (\gamma_{4} \hat{I}_{02} + \gamma_{5} \hat{A}_{2}^{\dagger} + \gamma_{6} \hat{A}_{2}) + \gamma_{7} \hat{A}_{1}^{\dagger} \hat{A}_{2} + \gamma_{8} \hat{A}_{2}^{\dagger} \hat{A}_{1},$$
(28)

$$\begin{aligned} \gamma_{1} &= \lambda B_{1}^{*} B_{2}^{*} \left\{ \exp\left[\mathcal{X}_{x_{0}} \tilde{u}_{2} - x_{02} \tilde{z}_{2}\right)\right] \\ &\quad \cdot \tilde{u}_{4} \tilde{z}_{3} \left(1 + \tilde{z}_{3} \tilde{z}_{4} B_{2}^{*2} x_{02}\right)\right\}, \\ \gamma_{2} &= \lambda B_{1}^{*} B_{2}^{*} \left\{ \exp\left[\mathcal{X}_{x_{01}} \tilde{u}_{2} - x_{01} \tilde{z}_{2}\right)\right] \\ &\quad \cdot \tilde{u}_{3} \tilde{z}_{4} \left(1 + \tilde{u}_{3} \tilde{u}_{4} B_{1}^{*2} x_{01}\right)\right\}, \\ \gamma_{3} &= -\lambda B_{1}^{*} B_{2} \left\{ \exp\left[\mathcal{X}_{x_{01}} \tilde{u}_{2} - x_{02} \tilde{z}_{2}\right)\right] \\ &\quad \cdot \tilde{u}_{4} \tilde{z}_{3}^{2} B_{2}^{*2} x_{02} + \exp\left[\mathcal{X}_{x_{02}} \tilde{z}_{2} - x_{01} \tilde{u}_{2}\right)\right] \\ &\quad \cdot \tilde{u}_{3} \left(1 + \tilde{u}_{3} \tilde{u}_{4} B_{1}^{*2} x_{01}\right)\right\}, \\ \gamma_{4} &= \lambda B_{1}^{*} B_{2} \left\{ \exp\left[\mathcal{X}_{x_{01}} \tilde{u}_{2} - x_{02} \tilde{z}_{2}\right)\right] \\ &\quad \cdot \tilde{u}_{3} \left(1 + \tilde{z}_{3} \tilde{z}_{4} B_{2}^{*2} x_{02}\right) \\ &\quad + \exp\left[\mathcal{X}_{x_{02}} \tilde{z}_{2} - x_{01} \tilde{u}_{2}\right)\right] \\ &\quad \cdot \tilde{u}_{3} \tilde{z}_{4}^{2} B_{2}^{*2} x_{02} \left(1 + \tilde{u}_{3} \tilde{u}_{4} B_{1}^{*2} x_{01}\right)\right\}, \\ \gamma_{5} &= -\lambda B_{1} B_{2}^{*} \left\{ \exp\left[\mathcal{X}_{x_{01}} \tilde{u}_{2} - x_{02} \tilde{z}_{2}\right)\right] \\ &\quad \cdot \tilde{z}_{3} \left(1 + \tilde{z}_{3} \tilde{z}_{4} B_{2}^{*2} x_{02}\right) \\ &\quad + \exp\left[\mathcal{X}_{x_{02}} \tilde{z}_{2} - x_{01} \tilde{u}_{2}\right)\right] \\ &\quad \cdot \tilde{u}_{3}^{2} \tilde{z}_{4} B_{1}^{*2} x_{01}\right\}, \\ \gamma_{6} &= \lambda B_{1} B_{2}^{*} \left\{ \exp\left[\mathcal{X}_{x_{01}} \tilde{u}_{2} - x_{02} \tilde{z}_{2}\right)\right] \\ &\quad \cdot \tilde{u}_{4}^{2} \tilde{z}_{3} B_{1}^{*2} x_{01}\right\}, \\ \gamma_{7} &= -\lambda B_{1} B_{2} \left\{ \exp\left[\mathcal{X}_{x_{01}} \tilde{u}_{2} - x_{02} \tilde{z}_{2}\right)\right] \\ &\quad \cdot \tilde{u}_{4}^{2} \tilde{z}_{4}^{2} B_{1}^{*2} B_{2}^{*2} x_{01} \tilde{x}_{2}\right\}, \\ \gamma_{8} &= -\lambda B_{1} B_{2} \left\{ \exp\left[\mathcal{X}_{x_{01}} \tilde{u}_{2} - x_{02} \tilde{z}_{2}\right)\right] \\ &\quad \cdot \tilde{u}_{3}^{2} \tilde{z}_{4}^{2} B_{1}^{*2} B_{2}^{*2} x_{01} x_{02} \\ &\quad + \exp\left[\mathcal{X}_{x_{02}} \tilde{z}_{2} - x_{01} \tilde{u}_{2}\right)\right] \\ &\quad \cdot \tilde{u}_{4}^{2} \tilde{z}_{3}^{2} B_{1}^{*2} B_{2}^{*2} x_{01} x_{02} \\ &\quad + \exp\left[\mathcal{X}_{x_{02}} \tilde{z}_{2} - x_{01} \tilde{u}_{2}\right)\right] \\ &\quad \cdot \left(1 + \tilde{u}_{3} \tilde{u}_{4} B_{1}^{*2} x_{01}\right)^{2} \right\}, \quad (29)$$

由于  $\hat{H}'_2$  项这部分属于耦合项 ,作用量较小 ,所以可 以用 Magnus 近似来给出其对应的时间演化算子. Magnus 展开式中头两阶近似形式为<sup>[14]</sup>

$$\Omega_{1}(t) = -\frac{i}{\hbar} \int_{0}^{t} dt_{1} \hat{H}_{2}'(t_{1}), \qquad (30)$$
$$\Omega_{2}(t) = \frac{1}{2\hbar^{2}} \int_{0}^{t} dt_{2} \int_{0}^{t_{2}} dt_{1} [\hat{H}_{2}'(t_{1}), \hat{H}_{2}'(t_{2})].$$

(31)

由方程(21)和(30),总的时间演化算符可以表示为  $\hat{U}(t) = \exp(u_1\hat{E}_0)\exp(u_2\hat{I}_{01})$ 

$$\begin{array}{l} \times \exp(u_1 \hat{x}_0) \exp(u_2 \hat{x}_{01}) \\ \times \exp(u_3 \hat{a}_1^{\dagger}) \exp(u_4 \hat{a}_1) \\ \times \exp(z_1 \hat{k}_0) \exp(z_2 \hat{l}_{02}) \\ \times \exp(z_3 \hat{a}_2^{\dagger}) \exp(z_4 \hat{a}_2) \end{array}$$

$$\times \exp\left\{-\frac{\mathrm{i}}{\hbar}\int_{0}^{t}\mathrm{d}t_{1}\hat{H}_{2}^{\prime}(t_{1})\right\}.$$
 (32)

#### 2.4. 跃迁概率

从态 |  $v_{1f}$  ,  $v_{2f}$  到态 |  $v_{1i}$  ,  $v_{2i}$  的跃迁概率公式为  $P_{ij}(t) = | v_{1i}$  ,  $v_{2i} | \hat{U}_{i}(t) | v_{1f}$  ,  $v_{2f} |^{2}$  , (33) 长时间平均跃迁概率为

$$\overline{P}_{if} = \lim_{T \to \infty} \frac{1}{T} \int_0^T P_{if}(t) dt. \qquad (34)$$

将方程(32)代入(33),可以得到从初态到目标态的 跃迁概率随时间或激光频率的变化关系,由此可研 究许多具体问题,比如多光子激发和选择激发控制 等.下一节以氰化氘分子为例对上述问题进行了 研究.

3. 计算结果和讨论

#### 3.1. 多光子振动激发

根据构造的分子哈密顿算符,我们计算出了氰 化氘分子的伸缩振动能谱,这项工作已发表<sup>[15]</sup>,计 算结果与实验值符合较好,说明我们所采用的分子 哈密顿是可靠的,可以用来进一步研究其振动激发 控制问题.所有计算采用原子单位(a.u.).

我们首先讨论氰化氘分子在普通激光场  $\epsilon_0 \cos(\omega_l t)$ 中的多光子激发的问题.通过调节场强  $\epsilon_0$ 和频率  $\omega_l$ ,振动跃迁概率可以达到相对较大的 值.随着激光频率的变化,我们可以获得一组振动跃 迁峰,峰值所对应的激光频率若满足下面的条件,相 应的振动激发可称为 n 光子吸收<sup>[16]</sup>:

$$\omega_{l} \simeq \omega_{n} = \frac{\left(E_{n} - E_{0}\right)}{n\hbar}, \qquad (35)$$

 $E_n - E_0$  是从基态到第 n 个激发态的能量间隔.图 1 和图 2 给出当场强为  $\epsilon_0 = 0.005a.u.$ ,激光频率从  $\omega_l = 0.007a.u.$ 变化到  $\omega_l = 0.012a.u.$ 时得到的跃迁 峰.根据(35 )式,可以知道这些振动激发分别是属于 几光子吸收,在表 1 中给出.由表 1 可知跃迁  $P_{00\to11}$ 属于近两光子共振激发,跃迁  $P_{00\to12}$ 属于近三光子 共振激发,跃迁  $P_{00\to13}$ 和  $P_{00\to04}$ 属于四光子共振激 发,跃迁  $P_{00\to13}$ 和  $P_{00\to31}$ 属于近四光子共振激发.下 面以四光子共振激发为例来讨论态选择激发的 问题.



图 1 长时间平均跃迁概率  $P_{00 \rightarrow 11}$ ,  $P_{00 \rightarrow 12}$ ,  $P_{00 \rightarrow 13}$ 随激光频率 的变化曲线( $P_{00 \rightarrow 11}$ 和  $P_{00 \rightarrow 12}$ 用左边的纵坐标表示,  $P_{00 \rightarrow 13}$ 用右 边的纵坐标表示)



图 2 长时间平均跃迁概率 *P*<sub>00→40</sub>, *P*<sub>00→44</sub>, *P*<sub>00→31</sub> 随激光频率 的变化曲线(*P*<sub>00→64</sub>和 *P*<sub>00→31</sub> 用左边的纵坐标和上边的横坐标给 出,*P*<sub>00→60</sub> 用右边的纵坐标和下边的横坐标给出)

表1 共振跃迁频率和 n 光子吸收

跃迁概率	共振频率 $\omega_{ m n}$	n 光子吸收*
$P_{00 \rightarrow 11}$	0.0091	2.29
$P_{00 \rightarrow 12}$	0.0088	3.31
$P_{00 \rightarrow 13}$	0.0085/0.0087	4.45/4.35
$P_{00 \rightarrow 40}$	0.0113	4.08
$P_{00 \to 04}$	0.00855	4.04
$P_{00 \to 31}$	0.0114/0.0117	3.85/3.75

\* 利用(35)式计算得到.

#### 3.2. 振动激发的控制

脉冲调频激光已经成为分子动力学控制的有力 工具 本文采用几种常用的脉冲形式来讨论控制问 题.激光场形式如下:

$$\varepsilon(t) = \varepsilon_0 f(t) \cos \Omega(t), \qquad (36)$$

其中  $\Omega(t) = \int_0^t (\omega_1 + \omega_2 e^{-(t/\tau)^2}) dt', \tau 为激光脉冲 宽度.$ 

脉冲函数分别为

$$f_{1}(t) = \sin^{2}(\pi t/\tau), \qquad (37a)$$

$$f_{2}(t) = \exp[-4(\ln 2)(2t/\tau - 1)^{2}], \qquad (37b)$$

$$f(t) = 1 + 2t/\tau - 1 + (37a)$$

通过调节参数  $\varepsilon_0$ , $\omega_1$ 和  $\omega_2$ 的值可以实现目标 态的选择激发.首先根据得到的共振跃迁概率调节  $\omega_1$ 和  $\omega_2$ 的值,使目标态的激发概率随脉冲变化逐 渐增加,然后再调节场强的值,使目标态的激发概率 达到最大值.选取激光脉冲宽度  $\tau = 50000a.u.$ ,对 振动态(40)和(0A)在三种不同脉冲下的选择激发 进行了研究,结果在表2中给出.结果表明在正弦平 方脉冲形式下两个振动态的选择激发概率最大,说 明这种脉冲函数对态选择激发控制效果最好,这和 其他研究结果是一致的<sup>161</sup>.

表 2 不同脉冲函数下的选择激发概率值

跃迁概率	正弦平方型	Gaussian	三角型
<i>P</i> <sub>00→40</sub>	0.213	0.207	0.181
$P_{00 \rightarrow 04}$	0.203	0.199	0.179

图 3 和图 4 给出了氰化氘分子在脉冲函数  $f_1(t)$ 下振动态(40)和(04)的选择激发曲线 激光 优化参数在表 3 中给出.图 3 和图 4 中只给出了跃 迁概率值大于 10-5 的振动激发曲线,比较两图,可 以看出在调谐脉冲控制下 (4,0)态的选择激发中, 概率值大于 10-5 的振动激发曲线明显少于(0 4)态 的选择激发出现的振动激发曲线;在图 3 中除了目 标态在激光脉冲末达到较大的值外,其他态的激发 概率都逐渐减小接近零,而图4中还有其他态的激 发概率在脉冲末也增加到某个值 只是比目标态的 概率值小一些;另外从表3中也可以看到(04)振动 态的激发需要更高的光强,这些都说明在氰化氘分 子中 C-N 键要比 C-D 键更难被激发,这在其他文 献中也有报道<sup>[17,18]</sup>,对另外两个近四光子激发,即振 动态(13)和(3,1),研究中发现用单一的调谐激光 脉冲很难实现其选择激发 激发概率很小 ,说明同时 吸收四个光子到达这两个态的概率是非常小的 其 选择激发不能采用单纯的一个激光脉冲,这也是今 后工作的研究方向.



图 3 振动态(40)的选择激发 值大于 10<sup>-5</sup>的激发概率随时间的变化曲线(b)中的加粗线代表目标态的激发概率曲线)



图 4 振动态(0 4)的选择激发,值大于10<sup>-5</sup>的激发概率随时间的变化曲线(b)中的加粗线代表目标态的激发概率曲线)

表 3 在正弦平方脉冲函数下的激光优化参数

跃迁概率	脉冲振幅	脉冲频率 $\omega_1$	脉冲频率 ω <sub>2</sub>
P <sub>00→40</sub>	0.023	0.01142	0.000036
P <sub>00→04</sub>	0.024	0.00845	0.000037

## 4. 结 论

本文利用李代数方法成功地研究了线性三原子

- [1] Van Leuven P , Malvaldi M , Persico M 2002 J. Chem. Phys. 116 538
- [2] Oomens J, Moore DT, Meijer G, von Helden G 2004 Phys. Chem. Chem. Phys. 6 710
- [3] Makarov GN 2005 Physics-Uspkhi 48 37
- [4] Colgan J , Glass D H , Higgins K , Burke P G 1998 Comput. Phys. Commun. 114 27
- [5] Chang J, Ding SL, Wyatt R E 1985 J. Chem. Phys. 83 3244
- [6] Yuan F, Ding SL 1996 Acta Physics Sinica 45 20(in Chinese)[袁峰、丁世良 1996 物理学报 45 20]
- [7] Dai Y, Geng Z H, Ding S L 2002 Phys. Rev. A 66 043415
- [8] Dai Y, Ding SL 1998 Acta Physics Sinica 47 922 (in Chinese) [戴 瑛、丁世良 1998 物理学报 47 922]
- [9] Levine R D 1983 Chem. Phys. Lett. 95 87

分子振动态的多光子激发,实现了态选择激发过程, 研究结论与其他文献符合较好.由于本方法避免了 求解含时薛定谔方程使计算量大大减少,节省了计 算时间.

- [10] Wu G 2001 Vibrational spectroscopy of molecules (Beijing : Tsinghua University Press ) p163
- [11] Lie G C , Peyerimhoff S P , Bunenker R J 1981 J. Chem. Phys. 75 2892
- [12] Alhassid Y, Levine R D 1978 Phys. Rev. 18 89
- [13] Wei J , Norman E 1964 Proc . Am . Math . Soc . 15 327
- [14] Leasure S C , Milfeld K F , Wyatt R E 1981 J. Chem. Phys. 74 6197
- [15] Feng H R , Ding S L 2007 J. Phys. B 40 69
- [16] Jakubetz W , Just B , Manz J , Schreier H J 1990 J. Phys. Chem. 94 2294
- [17] Chelkowki S, Bandrauk A D 1991 Chem. Phys. Lett. 186 264
- [18] Brezina R, Liu W K 2004 J. Phys. Chem. A 108 8852

# Control of vibrational excitation for the linear triatomic molecule by the Lie-algebra approach\*

Feng Hai-Ran<sup>1</sup>) Ding Shi-Liang<sup>2</sup>)

 1 Department of Physics , Jining University , Jining 273155 , China )
 2 Department of Physics and Microelectronics , Shandong University , Jinan 250100 , China ) (Received 18 May 2007 ; revised manuscript received 4 July 2007 )

#### Abstract

In this paper the control of vibrational excitation for the linear triatomic molecule has been studied. Selective vibrational excitation has been achieved successfully. Multiphoton excitation and the influence of the laser pulse shape on control have also been discussed.

Keywords : multiphoton , Lie-algebra , laser PACC : 3380K , 0210

<sup>\*</sup> Project supported by the National Natural Science Foundation of China (Grant Nos. 10474058, 10674083).