

අංශුවක ගමන්පාඨ නිර්මාණය කිරීම

සමභාවය හෙවත් නිව්ටෝනීය අංශුවක පිහිටීම (දිශානතිය ද ඇතුළුව) හා ගමන්පාඨ එකවිට දැනගත (මැනගත) හැකි බව ද එහෙත් ක්වොන්ටම් අංශුවක එසේ දැනගත නොහැකි බව ද අපි දැනුවෙමු. එමෙන් ම ඒ කරුණ ඔහුම ප්‍රතිබද්ධ ගතිමය විචලන (conjugate dynamical variables) දෙකක් අනුබද්ධයෙන් වලංගුවන බව ද දැනුවෙමු. ක්වොන්ටම් භෞතිකයෙහි දී එලෙස ප්‍රතිබද්ධ ගතිමය විචලන දෙකක් එකවිට මැනගත නොහැක්කේ අපේ උපකරණවල ඇති අඩුපාඩුවක් නිසා නො වෙයි. උපකරණ තවදුරටත් වර්ධනය කෙරුණ ද, ප්‍රතිබද්ධ ගතිමය විචලන දෙකක් එකවිට මැනගත නොහැකි බව ක්වොන්ටම් භෞතිකයෙන් කිඟුවෙයි.

එයට හේතුව ක්වොන්ටම් භෞතිකයෙහි අනිශ්චය මූලධර්මය වලංගුවීම ය. හයිසන්බර්ග් විද්වතාගේ නමින් ඇති මේ මූලධර්මයට අනුව අපි අංශුවක පිහිටීම නිශ්චිතව ම දන්නේ නම් (මැනගත ඇත්නම්) එහි ගමන්පාඨ ගැන කිසිත් නොදන්නෙමු. අප අංශුවෙහි ගමන්පාඨ දැනගන්නේ, එනම් එහි ගමන්පාඨ මැනගන්නේ ඒ සඳහා අවශ්‍ය උපකරණ අංශුව මත ක්‍රියාකරවීමෙන් ය. ඒ උපකරණ අංශුව මත යෙදීමේ ප්‍රතිඵලයක් ලෙස අංශුවට එතෙක් නොතිබූ ගමන්පාඨක් ලැබෙයි. අප මැනගන්නේ කුමක් ද යන ප්‍රශ්නය එවිට පැන නගීයි.

කෝපන්හේගන් විචරණය වැදගත්වන්නේ මේ ගුණය පේරුම්ගැනීමේ දී ය. අපට මෙහි දී ඇතුළු ගණිත සංකල්ප යොදාගැනීම පහසුවක් වෙයි. ඒ ගණිත සංකල්ප පේරුම්ගැනීමට නොහැකි වුව ද එහි එතරම් ගැටළුවක් නැත. තම තමන්ට තේරෙන පමණින් ගණිත සංකල්ප පිළිබඳ අවධානය යොමුකළ හැකි ය. නිව්ටෝනීය හෙවත් සමභාවය භෞතිකයෙහි දී අංශුවක් විස්තරකෙරෙන්නේ එහි පිහිටීම, ගමන්පාඨ ආදී ගතිමය විචලන ගැන සඳහන්කිරීමෙනි. යම් කාලයක දී අංශුවෙහි (අංශු පද්ධතියක් නම් ඒ ඒ අංශුවෙහි, දෘඪ වස්තුවක නම් එහි ස්කන්ධ කේන්ද්‍රයෙහි හා ස්කන්ධ කේන්ද්‍රයට සාපේක්ෂව වස්තුවෙහි දිශානතියෙහි) පිහිටීම, ගමන්පාඨ (දෘඪ වස්තුවක නම් ස්කන්ධ කේන්ද්‍රයෙහි ගමන්පාඨ හා වස්තුවෙහි කෝණික ගමන්පාඨ) ගැන සඳහන්කිරීම සමභාවය භෞතිකයෙහි සාමාන්‍ය පිළිවෙත වෙයි.

එහෙත් ක්වොන්ටම් භෞතිකයෙහි එසේ නො කෙරෙයි. එහි දී අංශුව (හෝ පද්ධතිය) යම්කිසි ගණිතමය භූතාර්ථයකින් (entity) නිරූපණයකෙරෙයි. ඒ ගණිතමය භූතාර්ථය දෛශිකයක් (vector) වෙයි. එහෙත් ඒ සාමාන්‍ය දෛශිකයකට වඩා වෙනස් වෙයි. සාමාන්‍ය දෛශිකයක් අපට ප්‍රමාණයෙහි දී (යුක්ලීඩීය අවකාශයෙහි) රේඛා ධනාත්වයකින් නිරූපණය කළහැකි ය. ක්වොන්ටම් භෞතිකයෙහි සඳහන්වන දෛශික හිල්බට් විද්වතාගේ නමින් කිඟුවෙන අවකාශයක (හිල්බට් අවකාශයෙහි – Hilbert Space) සාමාන්‍යයෙන් වෙඟැයි කියනු ලැබේ. හිල්බට් අවකාශය යනු කුමක්දැයි දැනගැනීම මෙහි දී අවශ්‍ය නො වෙයි. අපට අවශ්‍යවන්නේ ක්වොන්ටම් භෞතිකයෙහි දී අංශුවක හෝ පද්ධතියක හෝ යම් අවස්ථාවක් ගණිතමය රාශියකින් නිරූපණයවන බව දැනගැනීම ය.

මෙයින් කිඟුවෙන්නේ අංශුව හෝ පද්ධතිය හෝ කාලය සමග (කාලය අර්ථ දැක්වෙන විට) වෙනස්වන විට ඒ නිරූපණය කෙරෙන දෛශිකය ද වෙනස්වන බව ය. අංශුවේ ඒ ඒ අවස්ථාව හිල්බට් අවකාශයෙහි ඒ ඒ දෛශිකය මගින් නිරූපණයකෙරෙයි. අංශුවෙහි ගමන්පාඨ යම්කිසි අගයක් ගන්නා විට එහි අවස්ථාව යම් දෛශිකයකින් නිරූපණයවන්නේ යැයි සිතමු. එවිට අංශුවට වෙනත් ගමන්පාඨ අගයක් ඇතිවිට එහි අවස්ථාව වෙනත් දෛශිකයකින් නිරූපණය වෙයි. අංශුවෙහි පිහිටීම සම්බන්ධයෙන් ද එලෙස විවිධ දෛශික වෙයි.

අංශුව යම් පිහිටීමක ඇතුළු සිතමු. එවිට එය හිල්බට් අවකාශයෙහි යම් දෛශිකයකින් නිරූපණයකෙරෙයි. දැන් අපි අංශුවෙහි ගමන්පාඨ මගින් යැයි සිතමු. අපට ඒ සඳහා යම්කිසි උපකරණයක් යොදාගැනීමට සිදුවෙයි. ඒ මැනීමෙහි ප්‍රතිඵලයක් ලෙස අපට අංශුවෙහි ගමන්පාඨ සඳහා යම් අගයක් නිශ්චිත ව ලැබෙයි. එහෙත් මේ අගය කුමක් දැයි අපට කල්තබා දැනගත නො හැකි ය. අප ඒ අගය දැනගන්නේ මැනගැනීමෙන් පසුව ය. මේ මැනීම ක්වොන්ටම් භෞතිකයෙන් විස්තරකෙරෙන්නේ කාරකයක් (Operator) යෙදීමෙහි ප්‍රතිඵලයක් ලෙස ය. අංශුවක ගමන්පාඨ මැනගැනීම යනු යම් කාරකයක් සිදුකිරීමකි. ඒ කාරකය නිරූපණයකෙරෙන්නේ හිල්බට් අවකාශයෙහි කාරකයක් මගින් ය. අංශුවෙහි අවස්ථාව හිල්බට් අවකාශයෙහි දෛශිකයකින් නිරූපණයකෙරෙන අතර විවිධ මැනගැනීම් හිල්බට්

අවකාශයෙහි කාරක මගින් නිරූපණයකෙරෙයි. උපකරණයක් යොදාගනිමින් අංශුවෙහි යම් ගුණයක් මැනගැනීම ඒ අදාළ දෛශිකය මත අදාළ කාරකය යෙදීමෙන් නිරූපණයකෙරෙයි.

අංශුවක අවස්ථාවක් යම් දෛශිකයකින් නිරූපණයවන්නේ යැයි සිතමු. යම් උපකරණයක් අංශුව මත යෙදීමේ ප්‍රතිඵලයක් ලෙස බොහෝවිට අංශුවෙහි අවස්ථාව වෙනස් වෙයි. කාරකයක් දෛශිකයක් මත යෙදීමෙහි ප්‍රතිඵලයක් ලෙස බොහෝවිට වෙනත් දෛශිකයක් ලැබෙයි. එලෙස ලැබෙන නව අවස්ථාව නව දෛශිකයෙන් නිරූපණයකෙරෙයි. මෙහි බොහෝවිට යනුවෙන් සඳහන්වන්නේ ඇතැම් විටෙක අංශුවෙහි අවස්ථාව වෙනස් නොවන බැවින් ය. යම්කිසි අංශුවක ගමන්පාඨ දන්නේ යැයි සිතමු. එනම් ඒ අංශුවෙහි ගමන්පාඨ සමබන්ධයෙන් අපි නිශ්චිත අගයක් දැනිමු. අංශුවේ ඒ අවස්ථාව යම්කිසි දෛශිකයකින් නිරූපණයකෙරෙයි. දැන් අපි නැවතත් අංශුවේ ගමන්පාඨ මනින්නේ යැයි සිතමු. එවිට අංශුවට කුමක් සිදුවේ ද?

ගමන්පාඨ දන්නා (එනම් ගමන්පාඨ අගය දන්නා) අංශුවක නැවතත් ගමන්පාඨ මැනීමෙන් අපට ලැබෙන්නේ ඒ කලින් දත් අගයම ය. එමෙන් ම ඒ මැනීම හේතුවෙන් අංශුවේ අවස්ථාව ද වෙනස් නො වෙයි. එයට අනුරූප ව අංශුවේ අවස්ථාව නිරූපණයකරන දෛශිකය මත ගමන්පාඨ මැනීමට අදාළ කාරකය යෙදීමෙන් දෛශිකය වෙනස් නො වෙයි. ගමන්පාඨ දන්නා අංශුවක නව කිහිප වතාවක් ගමන්පාඨ මැනීමෙන් ලැබෙන්නේ කලින් ලබා තිබූ අගය ම ය. අනුරූප වශයෙන් අදාළ කාරකය නැවත නැවත යෙදීමෙන් දෛශිකය වෙනස් නො වෙයි. මෙය ගමන්පාඨට පමණක් නොව වෙනත් ඕනෑම ගතිමය විචල්‍යයක් සඳහා ද අදාළ පරිදි වලංගු වෙයි.

යම් කාරකයක් යම් දෛශිකයකට යෙදීමෙන් දෛශිකය වෙනස් නොවන්නේ නම් ඒ දෛශිකයට කාරකයේ අයිගන් දෛශිකයක් (eigen vector) යැයි කියනු ලැබෙයි. එමෙන් ම මැනීමෙන් ලැබෙන අගයට අයිගන් අගයක් යැයි කියනු ලැබෙයි. ගණිතයෙහි යෙදෙන භාෂාවෙන් ඒ අදාළ දෛශිකයට කාරකයෙහි අදාළ අයිගන් අගයට අගය අයිගන් දෛශිකයක් යැයි කියනු ලැබෙයි. වෙනත් වචනවලින් කියන්නේ නම් අංශුවක අවස්ථාවක් යම් කාරකයක අයිගන් දෛශිකයකින් නිරූපණයවන්නේ නම් ඒ කාරකයට අනුරූප ගතිමය විචල්‍යය මැනීමේ දී ඒ විචල්‍යයට කලින් ලැබුණු අගය ම ලැබෙන අතර අංශුවේ අවස්ථාව හා අදාළ දෛශිකය වෙනස් නො වෙයි.

අංශුවේ අවස්ථාවක් අදාළ දෛශිකයක් වෙනස්වන්නේ අප අගය දන්නා ගතිමය විචල්‍යයෙහි ප්‍රතිබද්ධ විචල්‍යය මැනීමට ගියහොත් ය. ඒ ගතිමය විචල්‍යය ම දිගින් දිගට ම නිරීක්ෂණය කළහොත් (අගය මැනීමෙන්) අපට එකම අගයක් ලැබෙන අතර අංශුවේ අවස්ථාව හෝ දෛශිකය හෝ වෙනස් නො වෙයි. එහෙත් ප්‍රතිබද්ධ විචල්‍යය මැනීමට ගියහොත් අංශුවේ අවස්ථාව ද අවස්ථාව නිරූපණයකරන දෛශිකය ද වෙනස් වෙයි. මැනීමෙහි ප්‍රතිඵලයක් ලෙස අපට ප්‍රතිබද්ධ ගතිමය විචල්‍යයට අප එතෙක් නොදැන සිටි අගයක් ලැබෙයි. ඒ අගය කුමක් වෙදැයි අපට නිශ්චිතව කිවහැකි නො වෙයි.

හයිසන්බර්ග් අනිශ්චය මූලධර්මය යනුවෙන් හැඳින්වෙන්නේ මේ ප්‍රතිබද්ධ ගතිමය විචල්‍ය එකවිට මැනගැනීමට නොහැකිවීම ය. ඒ මූලධර්මය අයිගන් අගය ආශ්‍රයෙන් ප්‍රකාශකරන්නේ කෙසේ ද? නැතහොත් විචල්‍යයකරන්නේ කෙසේ ද? කෝප්ප්හේගන් අර්ථවචනාය යනුවෙන් හැඳින්වෙන්නෙහි ඒ ප්‍රශ්නය ද සාකච්ඡාකෙරෙයි. මෙහි දී අපේ අවධානයට ලක්වන්නේ යම් ගතිමය විචල්‍යයක් මැනගෙන ඇතිවිට එහි ප්‍රතිබද්ධ විචල්‍යය ගැන කිවහැක්කේ කුමක් ද යන්න ය. කෝප්ප්හේගන් අර්ථවචනායට අනුව ප්‍රතිබද්ධ විචල්‍යය කෙසේවත් නො පවතියි. අංශුව පවතින්නේ එක් අවස්ථාවක පමණ ය. ඒ අවස්ථාව ඒ වනවිටත් මැනගෙන ඇති විචල්‍යය සඳහා ය. ඒ අවස්ථාව නිරූපණයකරන දෛශිකයක් වෙයි. ඒ දෛශිකය ඒ මැනගැනීමට අදාළ කාරකයෙහි අයිගන් දෛශිකයක් වෙයි. අංශුවෙහි අවස්ථාව මුළුමනින්ම ඒ අයිගන් දෛශිකයෙන් නිරූපණයවන බැවින් අපෙක් ප්‍රතිබද්ධ ගතිමය විචල්‍යයේ අයිගන් දෛශික අවශ්‍ය නො වෙයි.

එහෙත් ප්‍රතිබද්ධ ගතිමය විචල්‍යය නිරීක්ෂණයකළ වහාම අංශුව ඒ ප්‍රතිබද්ධ ගතිමය විචල්‍යයේ අයිගන් දෛශිකයකින් නිරූපණයකෙරෙයි. එයට කලින් ප්‍රතිබද්ධ ගතිමය විචල්‍යයේ අයිගන් දෛශිකවලට භූමිකාවක් නැත. උදාහරණයක් සඳහා අංශුවේ පිහිටීම සඳහා දෛශිකයක් ලැබී ඇත්නම් නම් ඒ මොහොතෙහි අංශුවෙහි ගමන්පාඨක්

නූත. අංශුවට ඇත්තේ පිහිටීමක් පමණකි. අංශුවට ගමන්පාලක් ලැබෙන්නට නම් ගමන්පාල නිරීක්ෂණයකළ යුතු වෙයි. නිරීක්ෂණයට පෙර අංශුවට ගමන්පාලක් නූත. ගමන්පාල කාරකයෙහි අයිගන් දෛශිකවලින් අංශුවේ අවස්ථාව නිරූපණය නො වෙයි.

එසේ නම් අංශුවට ගමන්පාලක් ලැබෙන්නේ නිරීක්ෂකයා ගමන්පාල නිරීක්ෂණයකිරීමෙන් පසුව ය. එයට පෙර අංශුවට ගමන්පාලක් නූත. ඒ අර්ථයෙන් ගත්කල අංශුවට ගමන්පාලක් ලබාදෙන්නේ, අංශුවෙහි ගමන්පාලක් නිර්මාණයකරන්නේ නිරීක්ෂකයා මිස වෙනත් අයකු නො වෙයි. නිරීක්ෂකයා නිරීක්ෂකයාගෙන් ස්වායත්ත නොවේ යැයි මෙයින් ගමන් වෙයි. නිරීක්ෂකයා තමාගෙන් තොරව, තමාගෙන් ස්වාධීනව පැවති ගමන්පාලක් මැනගන්නවා නො වෙයි. නිරීක්ෂකයා ඇතත් නූතන් ගමන්පාලට නිශ්චිත අගයක් ඇතුළු කිරීමක් නො වෙයි.

එසේ නම් අංශුවට ගමන්පාලක් ලබාදෙන්නේ නිරීක්ෂකයා මිස වෙනත් අයකු නො වෙයි. මනින්ට පෙර ගමන්පාල යනුවෙන් ගැනීමට කිසිවක් නූත. නිරීක්ෂකයාගෙන්, එනම් නිරීක්ෂකයාගේ මනසින් තොරව පවතින යථාර්ථයක් ලෙස අංශුවට ගමන්පාලක් නූත. එවැනි යථාර්ථයක් ඇත්නම් නිරීක්ෂකයාට ඒ මැනගැනීමට හැකිවිය යුතු ය. එහෙත් නිරීක්ෂකයා ගමන්පාල ලෙස මැනගන්නා අගය නිරීක්ෂකයා ගමන්පාල මැනගැනීම හේතුවෙන් ලැබෙන්නකි. එලෙස ගත්කල පෙනී යන කරුණ නම් අංශුවෙහි ගමන්පාල නිර්මාණයකෙරෙන්නේ නිරීක්ෂකයා විසින් බව ය. එසේ අගයක් නිර්මාණයකිරීම නිරීක්ෂකයා නිරීක්ෂකයාගෙන් ස්වායත්තය යන්නට පටහැනි ය.

මහාචාර්ය නමින් ද සිල්වා