













$$\begin{split} x \in \mathsf{Z} \ \mathfrak{E}$$
考えると、 $X_t \ \mathfrak{O} \ r$ -次のモーメントは次のように計算される.
$$r = 0, 1, 2, \cdots$$
 のとき
$$\langle (X_t)^r \rangle \equiv \sum_{x \in \mathsf{Z}} x^r P(x, t) \\ = \int_{-\infty}^{\infty} \frac{dk}{2\pi} [\hat{\Psi}(k, t)]^{\dagger} \left(\mathbf{i} \frac{d}{dk} \right)^r \widehat{\Psi}(k, t)$$
$$\mathsf{Z} = \{\cdots, -3, -2, -1, 0, 1, 2, 3, \cdots \}$$























 $\phi_0 = \frac{1}{\sqrt{6}} \begin{pmatrix} 1-i\\ 1+i\\ 1-i \end{pmatrix} \quad R^{(1)} = \frac{1}{3} \begin{pmatrix} -1 & -2 & -2\\ -2 & -1 & 2\\ -2 & 2 & -1 \end{pmatrix} \xrightarrow[-3]{-3} \begin{pmatrix} -1 & -2 & -2\\ -3 & -2 & -1 & 0 & 1 \end{pmatrix}$

3 状態







22















