

• 球面調和関数

角運動量演算子 \vec{L} を3次元の極座標で表すと

$$\vec{L} = \hbar \begin{pmatrix} i\sin\varphi \\ -i\cos\varphi \\ 0 \end{pmatrix} \partial_\theta + \hbar \begin{pmatrix} i\cos\varphi \cot\varphi \\ i\sin\varphi \cot\varphi \\ -i \end{pmatrix} \partial_\varphi \quad \cdots \textcircled{1}$$

証明 お2.

$$\begin{aligned} L_+ &= L_x + iL_y = \hbar(i\sin\varphi\partial_\theta + i\cos\varphi\cot\varphi\partial_\varphi) + i\hbar(-i\cos\varphi\partial_\theta + i\sin\varphi\cot\varphi\partial_\varphi) \\ &= \hbar(\cos\varphi + i\sin\varphi)\partial_\theta + i\hbar\cot\varphi(\cos\varphi + i\sin\varphi)\partial_\varphi \\ &= \hbar e^{i\varphi}\partial_\theta + i\hbar\cot\varphi e^{i\varphi}\partial_\varphi \\ &= \hbar e^{i\varphi}(\partial_\theta + i\cot\varphi\partial_\varphi) \quad \cdots \textcircled{2} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} L_- &= L_x - iL_y = \hbar(i\sin\varphi\partial_\theta - i\cos\varphi\cot\varphi\partial_\varphi) - i\hbar(-i\cos\varphi\partial_\theta + i\sin\varphi\cot\varphi\partial_\varphi) \\ &= \hbar e^{-i\varphi}(-\partial_\theta + i\cot\varphi\partial_\varphi) \quad \cdots \textcircled{3} \end{aligned}$$

$$L_z = -i\hbar\partial_\varphi \quad \cdots \textcircled{4}$$

証明3。

$L^2 \subset L_z$, 同時固有状態と $|lm\rangle$ とし, $Y_{lm}(\Omega) = \Theta_{lm}(\theta)\Psi(\varphi)$ と仮定する。

$$L^2 Y_{lm} = \hbar l(l+1) Y_{lm} \quad \cdots \textcircled{5}$$

$$L_z Y_{lm} = \hbar m Y_{lm} \quad \cdots \textcircled{6}$$

$$L_+ Y_{lm} = L_- Y_{lm} = 0 \quad \cdots \textcircled{7}$$

証明4. (4), (6)より,

$$-i\hbar\partial_\varphi \Theta_{lm} \Psi(\varphi) = \hbar m \Theta_{lm} \Psi(\varphi)$$

$$\therefore \frac{d\Psi(\varphi)}{d\varphi} = im\Psi(\varphi). \Leftrightarrow \Psi(\varphi) = A e^{im\varphi}$$

となり。関数の周期性から $\Psi(2\pi) = \Psi(0)$ で $(m \neq 0)$ は $1/f(m)$ の形で $e^{2im\pi} = e^{0} = 1$ が成り立つ。したがって $m = 0, \pm 1, \pm 2, \dots$ となる。これを規格化条件とする。

$$\int_0^{2\pi} |\Psi(\varphi)|^2 d\varphi = 1$$

$$\begin{aligned} (\textcircled{6}) &= A^2 \int_0^{2\pi} |e^{im\varphi}|^2 d\varphi = A^2 \int_0^{2\pi} |\cos m\varphi + i\sin m\varphi|^2 d\varphi \\ &= A^2 \int_0^{2\pi} (\cos^2 m\varphi + \sin^2 m\varphi) d\varphi = A^2 \int_0^{2\pi} d\varphi = 2\pi A^2 \end{aligned}$$

$$\therefore 2\pi A^2 = 1 \Rightarrow A = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} (A > 0 \text{ とする})$$

以上より。

$$\Psi(\varphi) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} e^{im\varphi} (m = 0, \pm 1, \pm 2, \dots) \quad \cdots \textcircled{8}$$

である。

次に (7) が

$$L_1 Y_{ll} = \frac{1}{\pi} e^{i\varphi} (\partial_\theta + i \cot \theta \partial_\varphi) \Theta_{ll}(\theta) \bar{\Phi}_l(\varphi) = 0$$

$$\Leftrightarrow \bar{\Phi}_l(\varphi) \partial_\theta \Theta_{ll}(\theta) + i \cot \theta \Theta_{ll}(\theta) \partial_\varphi \bar{\Phi}_l(\varphi) = 0.$$

$$\Leftrightarrow \frac{1}{\pi} l^{2l+1} \partial_\theta \Theta_{ll}(\theta) + i \cot \theta \Theta_{ll}(\theta) \cdot \frac{i l}{\pi} l^{2l+1} = 0. \quad (\because (8))$$

$$\Leftrightarrow \frac{\partial \Theta_{ll}}{\partial \theta} - l \cot \theta \Theta_{ll} = 0 \quad \sim (9)$$

となる。 $\Theta_{ll}(\theta) = C_l \sin^l \theta$ と仮定すると。

$$(9) \text{ (左辺)} = C_l l \sin^{l-1} \theta - l \frac{\cos \theta}{\sin \theta} C_l \sin^l \theta = 0$$

となる。 $\Theta_{ll}(\theta) = C_l \sin^l \theta$ は (9) の微分方程式を満たす。

$C_l = (-1)^l C'_l$. ($C'_l > 0$ とする) 次の規格化条件を満たす。 C'_l を求める。

$$\int_0^\pi \sin \theta |\Theta_{ll}|^2 = 1$$

$$(右辺) = C_l^2 \int_0^\pi \sin^{2l+1} \theta d\theta = C_l^2 \int_{-1}^1 -(1-t^2)^l dt \quad (t = \cos \theta \text{ とおく})$$

$$= 2C_l^2 \int_0^1 (1-t^2)^l dt = 2C_l^2 \int_0^1 (1-t)^l (1+t)^l dt.$$

$$= 2C_l^2 \cdot \frac{-l}{l+1} \int_0^1 -(1-t)^{l-1} (1+t)^l dt$$

= ...

$$= \frac{2 \cdot l!}{(2l)!} \int_0^1 (1+t)^{2l} dt = C_l^2$$

$$= \frac{2^{2l+1} \cdot (l!)^2}{(2l+1)!} C_l^2$$

$$\therefore C'_l = \sqrt{\frac{(2l+1)!}{2}} \cdot \frac{1}{2^l (l!)}$$

$$\therefore C_l = (-1)^l \sqrt{\frac{(2l+1)!}{2}} \cdot \frac{1}{2^l (l!)}$$

$Y_{ll} := L_1$ が "規格化作用" である。

$$Y_{lm} = (-1)^m \sqrt{\frac{2l+1}{4\pi}} \cdot \frac{(l-m)!}{(l+m)!} \sin^m \theta \left[\frac{d}{d\cos \theta} \right]^m P_l(\cos \theta) e^{im\varphi} \quad (m > 0)$$

$$Y_{lm'} = \sqrt{\frac{2l+1}{4\pi}} \cdot \frac{(l-m')!}{(l+m')!} \sin^{m'} \theta \left[\frac{d}{d\cos \theta} \right]^{m'} P_l(\cos \theta) e^{-im'\varphi} \quad (m' = -m, m > 0)$$

と書く。

$$P_l(t) = \frac{1}{2^l l!} \frac{d^l}{dt^l} (t^2 - 1)^l$$

を l 次のルビンソン多項式と呼ぶ。