

量子力学 第13回

2011/08/2 津村 康平

$$\text{角運動量の合成} \quad [J_{1z}, J_{2z}] = i\hbar \epsilon_{ijk} J_{ik}$$

$$[J_{2z}, J_{2z}] = i\hbar \epsilon_{ijk} J_{ik}$$

$$\vec{J} = \vec{J}_1 + \vec{J}_2$$

$$[\vec{J}_1, \vec{J}_2] = i\hbar \epsilon_{ijk} J_{ik} \quad \text{ただし } [J_{1z}, J_{2z}] = 0$$

 \vec{J} の 固有状態

$$\vec{J}^2 |j\vec{m}\rangle = \hbar^2 \vec{j}(\vec{j}+1) |j\vec{m}\rangle$$

$$J_z |j\vec{m}\rangle = \hbar m |j\vec{m}\rangle$$

$$\vec{J}_1^2 |j_1\vec{m}_1\rangle = \hbar^2 \vec{j}_1(\vec{j}_1+1) |j_1\vec{m}_1\rangle$$

$$J_{1z} |j_1\vec{m}_1\rangle = \hbar m_1 |j_1\vec{m}_1\rangle$$

$$\vec{J}_2^2 |j_2\vec{m}_2\rangle = \hbar^2 \vec{j}_2(\vec{j}_2+1) |j_2\vec{m}_2\rangle$$

$$J_{2z} |j_2\vec{m}_2\rangle = \hbar m_2 |j_2\vec{m}_2\rangle$$

$$\vec{J} = \vec{J}_1 + \vec{J}_2 = \vec{J}_1 \otimes 1 + 1 \otimes \vec{J}_2$$

$$|j_1\vec{m}_1\rangle \otimes |j_2\vec{m}_2\rangle \leftarrow (2\vec{j}_1+1)(2\vec{j}_2+1) \text{ となる}$$

$$\{ |j\vec{m}\rangle \} \Leftrightarrow \{ |j_1\vec{m}_1, j_2\vec{m}_2\rangle \}$$

$$\vec{j}_{\min} \leq \vec{j} \leq \vec{j}_{\max}$$

$$-\vec{j} \leq \vec{m} \leq \vec{j} \quad 1 \leq m \leq 2\vec{j}+1$$

$$|j\vec{m}\rangle = |j_1\vec{m}_1, j_2\vec{m}_2\rangle \langle j_1\vec{m}_1, j_2\vec{m}_2|j\vec{m}\rangle - ①$$

$$|j_1\vec{m}_1, j_2\vec{m}_2\rangle = |j\vec{m}\rangle \langle j\vec{m}|j_1\vec{m}_1, j_2\vec{m}_2\rangle - ②$$

$$\begin{aligned} ① \wedge ② \text{ を代入} \quad |j\vec{m}\rangle &= |j'\vec{m}'\rangle \underbrace{\langle j'm'|j_1\vec{m}_1, j_2\vec{m}_2\rangle}_{\delta j j' \delta mm'} \langle j_1\vec{m}_1, j_2\vec{m}_2|j\vec{m}\rangle \\ &\stackrel{(A)}{=} \delta j j' \delta mm' \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} ② \wedge ① \text{ を代入} \quad |j_1\vec{m}_1, j_2\vec{m}_2\rangle &= |j_1\vec{m}_1, j_2\vec{m}_2'\rangle \underbrace{\langle j_1\vec{m}_1, j_2\vec{m}_2'|j\vec{m}\rangle}_{\delta_{m_1 m'_1} \delta_{m_2 m'_2}} \langle j\vec{m}|j_1\vec{m}_1, j_2\vec{m}_2\rangle \\ &\stackrel{(B)}{=} \delta_{m_1 m'_1} \delta_{m_2 m'_2} \end{aligned}$$

(A)(B) C-~~B~~^C 1体の直交関係式

$$\begin{aligned} J_z |j\vec{m}\rangle &= \hbar m |j\vec{m}\rangle \\ &= (J_{1z} + J_{2z}) |j_1\vec{m}_1, j_2\vec{m}_2\rangle \langle j_1\vec{m}_1, j_2\vec{m}_2|j\vec{m}\rangle \end{aligned}$$

$$J_{1z} \otimes 1 |j_1\vec{m}_1\rangle \otimes 1 |j_2\vec{m}_2\rangle + 1 \otimes J_{2z} |j_1\vec{m}_1\rangle \otimes 1 |j_2\vec{m}_2\rangle$$

$$= \hbar m_1 |j_1\vec{m}_1\rangle \otimes 1 |j_2\vec{m}_2\rangle + 1 |j_1\vec{m}_1\rangle \otimes \hbar m_2 |j_2\vec{m}_2\rangle$$

$$= \hbar(m_1 + m_2) |j_1\vec{m}_1, j_2\vec{m}_2\rangle$$

$$= \hbar(m_1 + m_2) |j_1\vec{m}_1, j_2\vec{m}_2\rangle$$

$$m = m_1, m_2$$

$$|f_m\rangle ? \quad |f_2\rangle \quad J+ |f_2\rangle = 0$$

$$|\hat{f}_1\hat{f}_1\rangle \otimes |\hat{f}_2\hat{f}_2\rangle = |\hat{f}_1\hat{f}_1, \hat{f}_2\hat{f}_2\rangle = |\hat{f}\hat{f}\rangle$$

$m_1 = \hat{f}_1$
 $m_2 = \hat{f}_2$

$$J+ |\hat{f}_1\hat{f}_1\rangle \otimes |\hat{f}_2\hat{f}_2\rangle$$

$$= (J_{1+} \otimes 1 + 1 \otimes J_{2+}) |\hat{f}_1\hat{f}_1\rangle \otimes |\hat{f}_2\hat{f}_2\rangle$$

$$= J_{1+} |\hat{f}_1\hat{f}_1\rangle \otimes |\hat{f}_2\hat{f}_2\rangle + |\hat{f}_1\hat{f}_1\rangle \otimes J_{2+} |\hat{f}_2\hat{f}_2\rangle$$

$$|\hat{f}_1\hat{f}_1\rangle \otimes |\hat{f}_2\hat{f}_2\rangle = |\hat{f}_1\hat{f}_1, \hat{f}_2\hat{f}_2\rangle$$

$$m = \hat{f}_1 + \hat{f}_2$$

$$\hat{f} \geq \hat{f}_1 + \hat{f}_2$$

$$J^+ |\hat{f}_1\hat{f}_1\rangle \otimes |\hat{f}_2\hat{f}_2\rangle = 0$$

$$|\hat{f}\hat{f}-1\rangle = |\hat{f}_1 + \hat{f}_2, \hat{f}_1 - \hat{f}_2, -1\rangle$$

$$= \frac{1}{\sqrt{2\hat{f}_1 + 2\hat{f}_2}} (J_{1-} + J_{2-}) |\hat{f}_1\hat{f}_1\rangle |\hat{f}_2\hat{f}_2\rangle$$

$$= \frac{1}{\sqrt{2\hat{f}_1 + 2\hat{f}_2}} (J_{1-} |\hat{f}_1\hat{f}_1\rangle \otimes |\hat{f}_2\hat{f}_2\rangle + |\hat{f}_1\hat{f}_1\rangle \otimes J_{2-} |\hat{f}_2\hat{f}_2\rangle)$$

$$= \sqrt{\frac{\hat{f}_1}{\hat{f}_1 + \hat{f}_2}} |\hat{f}_1\hat{f}_1, -1\rangle \otimes |\hat{f}_2\hat{f}_2\rangle + \sqrt{\frac{\hat{f}_2}{\hat{f}_1 + \hat{f}_2}} |\hat{f}_1\hat{f}_1\rangle \otimes |\hat{f}_2\hat{f}_2, -1\rangle$$

$$= \sqrt{\frac{\hat{f}_1}{\hat{f}_1 + \hat{f}_2}} |\hat{f}_1\hat{f}_1, -1, \hat{f}_2\hat{f}_2\rangle + \sqrt{\frac{\hat{f}_2}{\hat{f}_1 + \hat{f}_2}} |\hat{f}_1\hat{f}_1, \hat{f}_2\hat{f}_2, -1\rangle$$

$$|\hat{f}_1 + \hat{f}_2, \hat{f}_1 - \hat{f}_2, -1\rangle = (|\hat{f}_1\hat{f}_1, -1, \hat{f}_2\hat{f}_2\rangle, |\hat{f}_1\hat{f}_1, \hat{f}_2\hat{f}_2, -1\rangle) \begin{pmatrix} \frac{\hat{f}_1}{\sqrt{2\hat{f}_1 + 2\hat{f}_2}} \\ \frac{\hat{f}_2}{\sqrt{2\hat{f}_1 + 2\hat{f}_2}} \end{pmatrix}$$

$$|*\rangle = (|\hat{f}_1\hat{f}_1, -1, \hat{f}_2\hat{f}_2\rangle, |\hat{f}_1\hat{f}_1, \hat{f}_2\hat{f}_2, -1\rangle) \begin{pmatrix} -\sqrt{\frac{\hat{f}_2}{\hat{f}_1 + \hat{f}_2}} \\ \sqrt{\frac{\hat{f}_1}{\hat{f}_1 + \hat{f}_2}} \end{pmatrix}$$

$$\langle * | \hat{f}_1 + \hat{f}_2, \hat{f}_1 + \hat{f}_2 - 1 \rangle = \left(-\sqrt{\frac{\hat{f}_2}{\hat{f}_1 + \hat{f}_2}}, \sqrt{\frac{\hat{f}_1}{\hat{f}_1 + \hat{f}_2}} \right) \times 4^+ 4 \left(\frac{\sqrt{\frac{\hat{f}_1}{\hat{f}_1 + \hat{f}_2}}}{\sqrt{\frac{\hat{f}_2}{\hat{f}_1 + \hat{f}_2}}} \right) = 0$$

$$\langle \hat{f}_1 + \hat{f}_2, \hat{f}_1 + \hat{f}_2 - 1 | * \rangle = 0$$

!!

$$C \langle \hat{f}_1 + \hat{f}_2 | J^+ | * \rangle = \langle \hat{f}_1 + \hat{f}_2 | J_+ | * \rangle = 0$$

$\Rightarrow |*\rangle$ と $|f'f'\rangle$ の形のはず

$$|* \rangle = |\dot{\delta}_1 + \dot{\delta}_2 - 1, \dot{\delta}_1 + \dot{\delta}_2 - 1 \rangle$$

$$(|\dot{\delta}_1 + \dot{\delta}_2, \dot{\delta}_1 + \dot{\delta}_2 - 1 \rangle, |\dot{\delta}_1 + \dot{\delta}_2 - 1, \dot{\delta}_1 + \dot{\delta}_2 - 1 \rangle)$$

$$= (-|\dot{\delta}_1, \dot{\delta}_1 - 1, \dot{\delta}_1 + \dot{\delta}_2 - 1 \rangle, |\dot{\delta}_1, \dot{\delta}_1, \dot{\delta}_1 + \dot{\delta}_2 - 1 \rangle) \left(\begin{pmatrix} \sqrt{\frac{\dot{\delta}_1}{\dot{\delta}_1 + \dot{\delta}_2}} & -\sqrt{\frac{\dot{\delta}_2}{\dot{\delta}_1 + \dot{\delta}_2}} \\ \sqrt{\frac{\dot{\delta}_2}{\dot{\delta}_1 + \dot{\delta}_2}} & \sqrt{\frac{\dot{\delta}_1}{\dot{\delta}_1 + \dot{\delta}_2}} \end{pmatrix} \right)$$

$$\begin{pmatrix} \langle \dot{\delta}_1, \dot{\delta}_1 - 1, \dot{\delta}_1 + \dot{\delta}_2 - 1 | \\ \langle \dot{\delta}_1, \dot{\delta}_1, \dot{\delta}_1 + \dot{\delta}_2 - 1 | \end{pmatrix} \rightarrow \otimes \begin{pmatrix} \langle \dot{\delta}_1, \dot{\delta}_1 - 1, \dot{\delta}_1 + \dot{\delta}_2 - 1 | \dot{\delta}_1, \dot{\delta}_1 + \dot{\delta}_2 - 1 \rangle \langle \dot{\delta}_1, \dot{\delta}_1 - 1, \dot{\delta}_1 + \dot{\delta}_2 - 1 | \dot{\delta}_1, \dot{\delta}_1 + \dot{\delta}_2 - 1 \rangle \\ \langle \dot{\delta}_1, \dot{\delta}_1, \dot{\delta}_1 + \dot{\delta}_2 - 1 | \dot{\delta}_1, \dot{\delta}_1 - 1, \dot{\delta}_1 + \dot{\delta}_2 \rangle \langle \dot{\delta}_1, \dot{\delta}_1, \dot{\delta}_1 + \dot{\delta}_2 - 1 | \dot{\delta}_1, \dot{\delta}_1, \dot{\delta}_1 + \dot{\delta}_2 - 1 \rangle \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} \sqrt{\frac{\dot{\delta}_1}{\dot{\delta}_1 + \dot{\delta}_2}} & -\sqrt{\frac{\dot{\delta}_2}{\dot{\delta}_1 + \dot{\delta}_2}} \\ \sqrt{\frac{\dot{\delta}_2}{\dot{\delta}_1 + \dot{\delta}_2}} & \sqrt{\frac{\dot{\delta}_1}{\dot{\delta}_1 + \dot{\delta}_2}} \end{pmatrix}$$

$$|\dot{\delta}_1 + \dot{\delta}_2, \dot{\delta}_1 + \dot{\delta}_2 \rangle \rightarrow J_- \text{ を作用させた}$$

$$\begin{aligned} & |\dot{\delta}_1 + \dot{\delta}_2, \dot{\delta}_1 + \dot{\delta}_2 - 1 \rangle \\ & |\dot{\delta}_1 + \dot{\delta}_2, \dot{\delta}_1 + \dot{\delta}_2 - 2 \rangle \\ & |\dot{\delta}_1 + \dot{\delta}_2, -(\dot{\delta}_1 + \dot{\delta}_2) \rangle \end{aligned} \quad \left. \begin{aligned} & |\dot{\delta}_1 + \dot{\delta}_2, \dot{\delta}_1 + \dot{\delta}_2 - 1 \rangle \\ & |\dot{\delta}_1 + \dot{\delta}_2, \dot{\delta}_1 + \dot{\delta}_2 - 2 \rangle \end{aligned} \right\} 2(\dot{\delta}_1 + \dot{\delta}_2) + 1 \square$$

$$|\dot{\delta}_1 + \dot{\delta}_2 - 1, \dot{\delta}_1 + \dot{\delta}_2 - 1 \rangle \rightarrow J_- \text{ を作用}$$

$$|\dot{\delta}_1 + \dot{\delta}_2 - 1, m \rangle \quad m = \dot{\delta}_1 + \dot{\delta}_2 - 1, \dots, -(\dot{\delta}_1 + \dot{\delta}_2 - 1)$$

$\dot{\delta}_1 \geq \dot{\delta}_2$ の仮定して一般性を失わない

$$\dot{\delta} = \dot{\delta}_1 + \dot{\delta}_2 - 1$$

$$m = \dot{\delta}_1 + \dot{\delta}_2 - 1$$

$$(m_1, m_2) : (\dot{\delta}_1 - 1, \dot{\delta}_2), (\dot{\delta}_1, \dot{\delta}_2 - 1)$$

$$\dot{\delta} = \dot{\delta}_1 + \dot{\delta}_2 - 2$$

$$m = \dot{\delta}_1 + \dot{\delta}_2 - 2$$

$$(m_1, m_2) : (\dot{\delta}_1 - 2, \dot{\delta}_2), (\dot{\delta}_1 - 1, \dot{\delta}_2 - 1), (\dot{\delta}_1, \dot{\delta}_2 - 2)$$

$$\dot{\delta} = \dot{\delta}_1 + \dot{\delta}_2 - 3$$

$$\dot{\delta} = \dot{\delta}_1 + \dot{\delta}_2 - 3$$

$$(m_1, m_2) : (\dot{\delta}_1 - 3, \dot{\delta}_2) \dots (\dot{\delta}_1, \dot{\delta}_2 - 3)$$

$$\dot{\delta} = \dot{\delta}_1 + \dot{\delta}_2 - S = \dot{\delta}_1 + \dot{\delta}_2 - 2\dot{\delta}_2 \sim \dot{\delta}_{min}$$

一般に角運動量の状態は $2\dot{\delta} + 1$ つある

$$\begin{aligned} \sum_{\dot{\delta}=\dot{\delta}_{min}}^{\dot{\delta}_{max}} (2\dot{\delta} + 1) &= 2 \sum_{\dot{\delta}=\dot{\delta}_{min}}^{\dot{\delta}_{max}} \dot{\delta} + (\dot{\delta}_{max} - \dot{\delta}_{min} + 1) \\ &= 2 \cdot \frac{1}{2} (\dot{\delta}_{max} + \dot{\delta}_{min}) (\dot{\delta}_{max} - \dot{\delta}_{min} + 1) + (\dot{\delta}_{max} - \dot{\delta}_{min} + 1) \\ &= (\dot{\delta}_{max} + \dot{\delta}_{min} + 1) (\dot{\delta}_{max} - \dot{\delta}_{min} + 1) \\ &\cdot (\dot{\delta}_1 + \dot{\delta}_2 + \dot{\delta}_1 - \dot{\delta}_2 + 1) (\dot{\delta}_1 + \dot{\delta}_2 - (\dot{\delta}_1 - \dot{\delta}_2) + 1) \\ &= (2\dot{\delta}_1 + 1)(2\dot{\delta}_2 + 1) \end{aligned}$$