

問題1

(a) $T_g^{(k)}$ が k 階の既約テンソルであるとは

$$[J_z, T_g^{(k)}] = \hbar g T_g^{(k)}$$

$$[J_{\pm}, T_g^{(k)}] = \hbar \sqrt{(k \mp g)(k \pm g + 1)} T_{g \pm 1}^{(k)}$$

を満たすことを言う。

(b) $O_g^{(k)}$ は $R O_g^{(k)} R^{-1} = \sum_{g'} O_{g'}^{(k)} D_{g'g}^{(k)}(R)$ を満たす。

$$R = e^{-i\delta\theta \vec{n} \cdot \vec{J}} = 1 - i\delta\theta \vec{n} \cdot \vec{J} \text{ 代入}$$

ただし $(\delta\theta)^2$ は無視する。

$$\begin{aligned} R O_g^{(k)} R^{-1} &= (1 - i\delta\theta \vec{n} \cdot \vec{J}) O_g^{(k)} (1 + i\delta\theta \vec{n} \cdot \vec{J}) \\ &= O_g^{(k)} + O_g^{(k)} i\delta\theta \vec{n} \cdot \vec{J} - i\delta\theta \vec{n} \cdot \vec{J} O_g^{(k)} \end{aligned}$$

$$\sum_{g'} O_{g'}^{(k)} D_{g'g}^{(k)}(R) = O_g^{(k)} + \sum_{g'} (-i\delta\theta O_{g'}^{(k)} \langle k g' | \vec{n} \cdot \vec{J} | k g \rangle)$$

① $\vec{n} \cdot \vec{J} = J_z$ のとき

$$i\delta\theta (O_g^{(k)} J_z - J_z O_g^{(k)})$$

$$= \sum_{g'} (-i\delta\theta O_{g'}^{(k)} \langle k g' | J_z | k g \rangle)$$

$$= \sum_{g'} (-i\delta\theta O_{g'}^{(k)} \hbar g \langle k g' | k g \rangle)$$

$$= -i\delta\theta \sum_{g'} O_{g'}^{(k)} \hbar g \delta_{gg'} \quad \text{よって } [J_z, O_g^{(k)}] = \hbar g O_g^{(k)}$$

$$= -i\delta\theta \hbar g O_g^{(k)}$$

② $\vec{n} \cdot \vec{J} = J_{\pm}$ のとき

$$\begin{aligned}
 & i\delta\theta (O_{g'}^{(k)} J_{\pm} - J_{\pm} O_g^{(k)}) \\
 &= \sum_{g'} (-i\delta\theta O_{g'}^{(k)} \langle k g' | J_{\pm} | k g \rangle) \\
 &= -i\delta\theta \sum_{g'} (O_{g'}^{(k)} \langle k g' | \hbar \sqrt{(k \mp g)(k \pm g + 1)} | k g \pm 1 \rangle) \\
 &= -i\delta\theta \sum_{g'} (O_{g'}^{(k)} \hbar \sqrt{(k \mp g)(k \pm g + 1)} \delta_{g', g \pm 1}) \\
 &= -i\delta\theta \hbar \sqrt{(k \mp g)(k \pm g + 1)} O_{g \pm 1}^{(k)}
 \end{aligned}$$

$$\text{よって } [J_{\pm}, O_g^{(k)}] = \hbar \sqrt{(k \mp g)(k \pm g + 1)} O_{g \pm 1}^{(k)}$$

よって $O_g^{(k)}$ は k 階の既約テンソルである

(c) $\vec{A} \cdot \vec{B} = A_x B_x + A_y B_y + A_z B_z$

$$= \frac{1}{4} 2A_x \cdot 2B_x - \frac{1}{4} 2iA_y \cdot 2iB_y + A_z B_z$$

$$= \frac{1}{4} (A_+ + A_-)(B_+ + B_-) - \frac{1}{4} (A_+ - A_-)(B_+ - B_-) + A_z B_z$$

$$= \frac{1}{4} (\cancel{A_+ B_+} + A_+ B_- + A_- B_+ + \cancel{A_- B_-} - \cancel{A_+ B_+} + A_+ B_- + A_- B_+ - \cancel{A_- B_-}) + A_z B_z$$

$$= \frac{1}{2} (A_+ B_- + A_- B_+) + A_z B_z$$

山崎 智矢

$$(d) \vec{J}^2 = \frac{1}{2}(J_+ J_- + J_- J_+) + J_z^2$$

$$\vec{J}^2 T_l^k = \frac{1}{2} J_+ \hbar \sqrt{(k+g)(k-g+1)} T_{l, k-1}^k + \frac{1}{2} J_- \hbar \sqrt{(k-g)(k+g+1)} T_{l, k+1}^k + \hbar^2 g^2 T_l^k$$

$$= \frac{1}{2} \hbar^2 \sqrt{(k+g)(k-g+1)} \sqrt{\{k-(g-1)\}\{k+(g-1)+1\}} T_l^k$$

$$+ \frac{1}{2} \hbar^2 \sqrt{(k-g)(k+g+1)} \sqrt{\{(k+(g+1))\}\{k-(g+1)+1\}} T_l^k + \hbar^2 g^2 T_l^k$$

$$= \left[\frac{1}{2} \hbar^2 \left\{ (k+g)(k-g+1) + (k-g)(k+g+1) \right\} + \hbar^2 g^2 \right] T_l^k$$

$$= \left[\frac{1}{2} \hbar^2 \left\{ k^2 - k g + k + k g - g^2 + g + k^2 + k g + k - k g - g^2 + g \right\} + \hbar^2 g^2 \right] T_l^k$$

$$= (\hbar^2 k^2 + \hbar^2 k - \cancel{\hbar^2 g^2} + \cancel{\hbar^2 g^2}) T_l^k$$

$$= \hbar^2 k(k+1) T_l^k$$

$$\therefore \vec{J}^2 T_l^k = \hbar^2 k(k+1) T_l^k //$$

問題 2

$$(a) \langle j m | j m \rangle'$$

$$= \frac{1}{\hbar \sqrt{\{j-(m-1)\}\{j+(m-1)+1\}}} \langle j m | J_+ | j m-1 \rangle'$$

$$= \frac{1}{\hbar \sqrt{(j+m)(j-m+1)}} \langle j m | J_+ | j m-1 \rangle'$$

$$= \left(\frac{1}{\hbar \sqrt{(j+m)(j-m+1)}} J_- | j m \rangle \right)^\dagger | j m-1 \rangle'$$

$$= (| j m-1 \rangle)^\dagger | j m-1 \rangle' \rightarrow \text{よって } \langle j m | j m \rangle' \text{ は } m \text{ に依らず } //$$

$$= \langle j m-1 | j m-1 \rangle'$$

(b) $\langle j m | j m \rangle = \frac{\langle j || T_0^k || j \rangle}{\sqrt{2j+1}}$ とかいて分子を還元行列要素と
 する。このとき

$$\langle j m | T_0^k | j' m' \rangle = \frac{\langle j || T_0^k || j' \rangle}{\sqrt{2j+1}} \langle j m | k_0 | j' m' \rangle$$

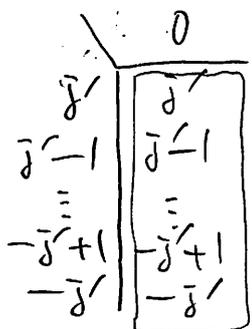
とかける。このように行列要素が幾何学的な m に依存する CG 係数とそれ以外に分かたず $k=0$ である Wigner-Eckart の定理
 という。

(c) O_S はスカラー演算子なので T_0^0 と表わせる (0 階テンソル)
 Wigner-Eckart の定理から

$$\begin{aligned} \langle j m | O_S | j' m' \rangle &= \langle j m | T_0^0 | j' m' \rangle \\ &= \frac{\langle j || T_0^0 || j' \rangle}{\sqrt{2j+1}} \langle j m | 0 0 | j' m' \rangle \end{aligned}$$

$\langle j m | 0 0 | j' m' \rangle$ について考えよう。

角運動量 0 と j' の合成であるので



合成した J は $J = j'$
 M は $-j' \sim +j'$ である

よって $|0 0 j' m' \rangle = |j' m' \rangle$ なので

$$\langle j m | j' m' \rangle = \delta_{jj'} \delta_{mm'}$$

つまり $j - j' \neq 0$ のときは $\langle j m | j' m' \rangle = 0$

であるので $\langle j m | O_S | j' m' \rangle = 0$ である。

問題3.

(a) \vec{U} がベクトル演算子 であるとは

$$[J_i, U_j] = i\hbar \epsilon_{ijk} U_k \text{ であることである。}$$

(b) \vec{U} は 1 階の既約テンソルなので

$$[J_{\pm}, U'_q] = \hbar \sqrt{(2 \pm q)(1 \mp q)} U'_{q \pm 1} \text{ である。}$$

$$\textcircled{q=1} [J_+, U'_1] = 0, [J_-, U'_1] = \sqrt{2}\hbar U'_0$$

$$\textcircled{q=0} [J_+, U'_0] = \sqrt{2}\hbar U'_1, [J_-, U'_0] = \sqrt{2}\hbar U'_{-1}$$

$$\textcircled{q=-1} [J_+, U'_{-1}] = \sqrt{2}\hbar U'_0, [J_-, U'_{-1}] = 0$$

$$\text{ここで } [J_-, U_+] = -2\hbar U_z \text{ (} U_{\pm} = U_x \pm iU_y \text{)}$$

$$\text{なので } U'_1 = -\frac{1}{\sqrt{2}} U_+ \text{ とおくと } U'_0 = U_z \text{ となる}$$

$$[J_+, U_z] = -\hbar U_+, [J_-, U_z] = \hbar U_- \text{ より}$$

$$U'_{-1} = \frac{1}{\sqrt{2}} U_-$$

$$\text{以上から } U_{\pm 1} = \mp \frac{1}{\sqrt{2}} U_{\pm}, U_0 = U_z \text{ (} k=1 \text{ の表記は省略)}$$

$$\text{とあくと } [J_{\pm}, U'_q] = \hbar \sqrt{(2 \pm q)(1 \mp q)} U'_{q \pm 1} \text{ であるので}$$

これは 1 階の既約テンソルである。

(c) ベクトル演算子は 1 階のテンソルなので 2 つのベクトル演算子から
 $1 \otimes 1 = 2 \oplus 1 \oplus 0$ より 2 階, 1 階, 0 階のテンソル演算子
 を作り出すことが可能である。

(d) トロット問題用約の CG 係数表を用いると

$$\begin{aligned}
 T_0^0 &= \sum_{g_1, g_2} U_{g_1}^1 V_{g_2}^1 \langle 1g_1, 1g_2 | 00 \rangle \\
 &= U_{-1}^1 V_{+1}^1 \frac{1}{\sqrt{3}} + U_0^1 V_0^1 \left(-\frac{1}{\sqrt{3}}\right) + U_{+1}^1 V_{-1}^1 \frac{1}{\sqrt{3}} \\
 &= \frac{1}{\sqrt{3}} \left\{ \frac{1}{\sqrt{2}} U_- \left(-\frac{1}{\sqrt{2}} V_+\right) - \frac{1}{\sqrt{2}} U_+ \left(\frac{1}{\sqrt{2}} V_-\right) - U_z V_z \right\} \\
 &= -\frac{1}{\sqrt{3}} \left\{ \frac{1}{2} (U_x - iU_y)(V_x + iV_y) + \frac{1}{2} (U_x + iU_y)(V_x - iV_y) \right. \\
 &\quad \left. + U_z V_z \right\} \\
 &= -\frac{1}{\sqrt{3}} \left\{ \frac{1}{2} (U_x V_x + iU_x V_y - iU_y V_x + U_y V_y + U_x V_y - iU_x V_y + iU_y V_x \right. \\
 &\quad \left. + U_y V_y) + U_z V_z \right\} \\
 &= -\frac{1}{\sqrt{3}} (U_x V_x + U_y V_y + U_z V_z) \\
 &= -\frac{1}{\sqrt{3}} \vec{U} \cdot \vec{V}
 \end{aligned}$$

————— //

$$\begin{aligned}
(e) \quad T_1' &= U_0' V_1' \left(-\frac{1}{\sqrt{2}}\right) + U_1' V_0' \left(\frac{1}{\sqrt{2}}\right) \\
&= U_z \left(-\frac{1}{\sqrt{2}} V_+\right) \left(-\frac{1}{\sqrt{2}}\right) + \left(\frac{1}{\sqrt{2}} U_+\right) V_z \left(\frac{1}{\sqrt{2}}\right) \\
&= \frac{1}{2} (U_z V_+ - U_+ V_z) \\
&= \frac{1}{2} (U_z V_x + i U_z V_y - U_x V_z - i U_y V_z) \\
&= \frac{1}{2} \left\{ (U_z V_x - U_x V_z) + i (U_z V_y - U_y V_z) \right\} \\
&= \frac{1}{2} \left\{ (\vec{U} \times \vec{V})_y - i (\vec{U} \times \vec{V})_x \right\} \\
&= -\frac{1}{2} i (\vec{U} \times \vec{V})_+
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
T_0' &= U_{-1}' V_1' \left(-\frac{1}{\sqrt{2}}\right) + U_1' V_{-1}' \left(\frac{1}{\sqrt{2}}\right) \\
&= \frac{1}{\sqrt{2}} U_- \left(-\frac{1}{\sqrt{2}} V_+\right) \left(-\frac{1}{\sqrt{2}}\right) + \left(-\frac{1}{\sqrt{2}} U_+\right) \left(\frac{1}{\sqrt{2}} V_-\right) \frac{1}{\sqrt{2}} \\
&= \frac{1}{2\sqrt{2}} \left\{ (U_x - i U_y)(V_x + i V_y) - (U_x + i U_y)(V_x - i V_y) \right\} \\
&= \frac{1}{2\sqrt{2}} \left\{ \begin{array}{l} U_x V_x + i U_x V_y - i U_y V_x + U_y V_y \\ -U_x V_x + i U_x V_y - i U_y V_x - U_y V_y \end{array} \right\} \\
&= \frac{1}{\sqrt{2}} i (U_x V_y - U_y V_x) \\
&= \frac{1}{\sqrt{2}} i (\vec{U} \times \vec{V})_z
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
T_{-1}^1 &= U_{-1}^1 V_0^1 \left(-\frac{1}{\sqrt{2}}\right) + U_0^1 V_{-1}^1 \left(\frac{1}{\sqrt{2}}\right) \\
&= \left(\frac{1}{\sqrt{2}} U_{-1}\right) V_z \left(-\frac{1}{\sqrt{2}}\right) + U_z \left(\frac{1}{\sqrt{2}} V_{-1}\right) \frac{1}{\sqrt{2}} \\
&= \frac{1}{2} \left\{ U_z (V_x - i V_y) - (U_x - i U_y) V_z \right\} \\
&= \frac{1}{2} \left\{ (U_z V_x - U_x V_z) + i (U_y V_z - U_z V_y) \right\} \\
&= \frac{1}{2} \left\{ (\vec{U} \times \vec{V})_y + i (\vec{U} \times \vec{V})_x \right\} \\
&= \frac{1}{2} i (\vec{U} \times \vec{V})_z
\end{aligned}$$

$$\text{よって } T_1^1 = -\frac{1}{2} i (\vec{U} \times \vec{V})_x +$$

$$T_0^1 = \frac{1}{\sqrt{2}} i (\vec{U} \times \vec{V})_z$$

$$T_{-1}^1 = \frac{1}{2} i (\vec{U} \times \vec{V})_z$$

$$(f) T_2^2 = U_{+1} V_{+1}$$

$$T_1^2 = \frac{1}{\sqrt{2}} (U_0 V_{+1} + U_{+1} V_0)$$

$$T_0^2 = \frac{1}{\sqrt{6}} (U_{-1} V_{+1} + 2 U_0 V_0 + U_{+1} V_{-1})$$

$$T_{-1}^2 = \frac{1}{\sqrt{2}} (U_{-1} V_0 + U_0 V_{-1})$$

$$T_{-2}^2 = U_{-1} V_{-1}$$