

11.2 Algebraische Lösung des EW-Problems

$$\begin{aligned} J_z |jm\rangle &= \hbar m |jm\rangle, \quad m \dots \text{magnetische (Drehimpuls-) Quantenzahl} \\ J^2 |jm\rangle &= \hbar^2 j(j+1) |jm\rangle, \quad j \geq 0 \dots \text{Drehimpuls-Quantenzahl} \end{aligned} \quad (11.20)$$

• Ziel: Erlaubte Werte von j, m aus Drehimpulsalgebra (11.17/18)

• Def: $\left. \begin{array}{l} \text{Aufsteige-} \\ \text{Absteige-} \end{array} \right\} \text{operator: } J_{\pm} = J_x \pm i J_y \rightarrow J_+^+ = J_- \quad (11.21)$

• Kommutatoren:

$$[J_z, J_{\pm}] \stackrel{(11.17)}{=} i\hbar J_y \pm \hbar J_x = \pm \hbar J_{\pm} \quad (11.22)$$

$$[J_+, J_-] \stackrel{(11.21)}{=} -2i \underbrace{[J_x, J_y]}_{i\hbar J_z} = 2\hbar J_z \quad (11.23)$$

$$[J^2, J_{\pm}] \stackrel{(11.18)}{=} 0 \quad (11.24)$$

• Relation: $J_+ J_- = J^2 - J_z^2 + \hbar J_z \quad (11.25)$

Beweis: $(J_x + iJ_y)(J_x - iJ_y) = J_x^2 + J_y^2 + i[J_x, J_y]$
 $= J^2 - J_z^2 + i(i\hbar)J_z \quad \text{qed}$

• Es gilt:

$$J_{\pm} |jm\rangle = \hbar \sqrt{j(j+1) - m(m\pm 1)} |j, m\pm 1\rangle \quad (11.26)$$

$$\text{also: } J^2 (J_{\pm} |jm\rangle) = \hbar^2 j(j+1) (J_{\pm} |jm\rangle) \quad (11.27)$$

$$J_z (J_{\pm} |jm\rangle) = (m\pm 1)\hbar (J_{\pm} |jm\rangle) \quad (11.28)$$

Beweise: (i) (11.27):

$$J^2(|j, m\rangle) \stackrel{(11.27)}{=} J^2(|j, m\rangle) = j(j+1)\hbar^2(|j, m\rangle) \quad \text{qed}$$

(ii) (11.28):

$$J_z(|j, m\rangle) \stackrel{(11.22)}{=} \underbrace{(J_x \mp i J_y)}_{\rightarrow m\hbar} |j, m\rangle = (m \pm 1)\hbar |j, m\rangle \quad \text{qed}$$

(iii) (11.26):

$$0 \leq \langle J_x | J_x | J_x \rangle = \langle j, m | J_x^2 | j, m \rangle$$

$$\stackrel{(11.25)}{=} \langle j, m | J^2 - J_z^2 \mp \hbar J_z | j, m \rangle = \langle j, m | j(j+1)\hbar^2 - m^2\hbar^2 \mp m\hbar^2 | j, m \rangle = 1$$

$$= \hbar^2 [j(j+1) - m(m \pm 1)] \geq 0 \quad (11.29)$$

• Werte für j, m :

$$(11.29) \rightarrow \left. \begin{array}{l} m > 0: \quad j(j+1) \geq m(m+1) \\ m < 0: \quad j(j+1) \geq m(m-1) = |m|(|m|+1) \end{array} \right\} \boxed{j \geq |m|}$$

damit: $m_{\max} = j \rightarrow J_+ |j, m_{\max}\rangle = 0$

$m_{\min} = -j \rightarrow J_- |j, m_{\min}\rangle = 0$

→

festes j : $m = -j, -j+1, \dots, j-1, j$ $2j+1$ EU von J^2
= Richtungsantwort

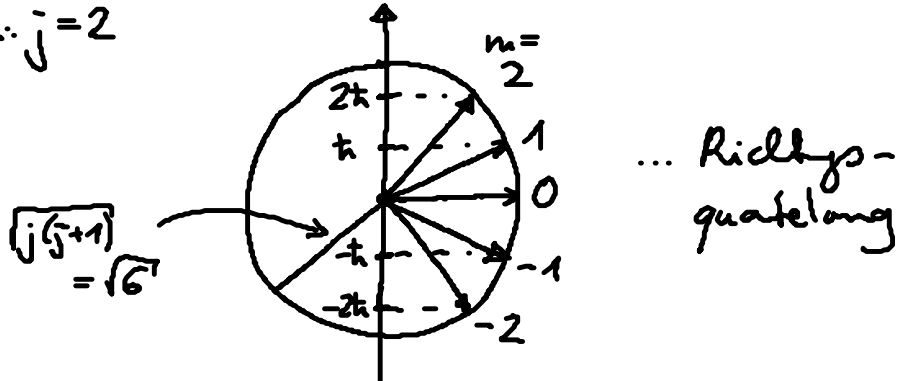
→ $j = 0, 1, 2, \dots$; $j = \frac{1}{2}, \frac{3}{2}, \frac{5}{2}, \dots$ (11.31)

Bahndrehimpuls
[Kap. 11.4]
z.B. Eigendrehimpuls
= Spin
Bsp: $e^- \dots j = s = \frac{1}{2}$
[Kap. 13]

... Quantisierung bzgl. Betrags (j) und Richtung (m)

• Verwandlung von $|j, m\rangle$

(i) Vektor diagramm: $j=2$



(ii) $\langle j_x \rangle = \langle j_y \rangle = 0$ (11.32)

Beweis: $\langle j_m | j_x | j_m \rangle \stackrel{(11.21)}{=} \langle j_m | \frac{1}{2}(j_+ + j_-) | j_m \rangle$
 $\sim \underbrace{\langle j_m | j_{m+1} \rangle}_{=0} + \underbrace{\langle j_m | j_{m-1} \rangle}_{=0} = 0$ gel

(iii) Unschärfe:

$$(\Delta j_x)^2 + (\Delta j_y)^2 \stackrel{(11.32)}{=} \langle j_x^2 + j_y^2 \rangle = \langle j^2 - j_z^2 \rangle$$

$$= h^2 [j(j+1) - m^2] = \text{konst.} \geq 0 \quad (11.33)$$

Deutg: j präzisiert um z -Achse im Eigenzustand $|j, m\rangle$
 besser: $j_x \leq x + j_y \leq y$ besitzt immer Unschärfe " "

11.3 Der Hilbertraum \mathcal{R}

• Führe ein:

Raum \mathcal{R}_j aufgespannt durch EV $\{\dots |j, m\rangle \dots\}$, $m = -j \dots +j$
 $\rightarrow \dim \mathcal{R}_j = 2j+1$
 $j_x = \frac{1}{2}(j_+ + j_-)$, $j_y = \frac{1}{2i}(j_+ - j_-)$, j_z führen nicht aus \mathcal{R}_j heraus.

→ Darstellung von J in R_j :

Umkehr:

Matrizen:
$$\begin{aligned} [J^2(j)]_{m'm} &= \langle j m' | J^2 | j m \rangle \stackrel{(11.29)}{=} \hbar^2 j(j+1) \delta_{m'm} \\ [J_z(j)]_{m'm} &= \langle j m' | J_z | j m \rangle \stackrel{(11.29)}{=} \hbar m \delta_{m'm} \\ [J_{\pm}(j)]_{m'm} &= \langle j m' | J_{\pm} | j m \rangle = \hbar \sqrt{j(j+1) - m(m \pm 1)} \delta_{m', m \pm 1} \end{aligned} \quad (11.35)$$

(i) $j=0$: $\dim R_0 = 1$ $|00\rangle$, $J_i(0) = 0$.. Raum der Skalare

(ii) $j = \frac{1}{2}$: $\dim R_{\frac{1}{2}} = 2$ $\left\{ \begin{aligned} |+\frac{1}{2} + \frac{1}{2}\rangle &= |+\rangle = |\uparrow\rangle = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \\ |+\frac{1}{2} - \frac{1}{2}\rangle &= |-\rangle = |\downarrow\rangle = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \end{aligned} \right\}$.. Raum der Spinoren
[s. Kap. 13.4]

$\xrightarrow{(11.34)}$
 $\xrightarrow{(11.35)}$

$$J_i\left(\frac{1}{2}\right) = \frac{\hbar}{2} G_i \quad \text{mit} \quad (11.36)$$

$$G_x = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}, \quad G_y = \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix}, \quad G_z = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$$

... Paulische Spinmatrizen G_i

Eigenschaften:
(o.B.)

$$\begin{aligned} (i) \quad G_i^2 &= \mathbb{1}, \quad i=x, y, z \\ (ii) \quad [G_i, G_j] &= 2i \epsilon_{ijk} G_k \\ (iii) \quad \{G_i, G_j\} &= G_i G_j + G_j G_i = 2\delta_{ij} \end{aligned}$$

(iii) $j=1$: $\dim R_1 = 3$, Reihenfolge: $m=1, 0, -1$

$$\xrightarrow{(11.34)} \xrightarrow{(11.35)} J_x(1) = \frac{\hbar}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & -1 \\ 0 & -1 & 0 \end{pmatrix}, \quad J_y(1) = \frac{\hbar}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 0 & -i & 0 \\ i & 0 & i \\ 0 & i & 0 \end{pmatrix}, \quad J_z = \hbar \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}$$

$$J^2(1) = 2\hbar^2 \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Drehungen in \mathcal{R}_1 : unitäre Matrix $U(\varphi, j=1) = e^{-\frac{i}{\hbar} \varphi \cdot J(1)}$

→ „ $J(1)$ generiert Darstellung der Drehgruppe $SO(3)$ in \mathcal{R}_1 “

• Hilbertraum: $\boxed{\mathcal{R} = \mathcal{R}_0 \oplus \mathcal{R}_{\frac{1}{2}} \oplus \mathcal{R}_1 \oplus \dots = \sum_j \mathcal{R}_j} \quad (11.40)$

11.4. Ortsdarstellung

• Ges.: $Y_{lm}(r) = \langle r | l m \rangle$ mit $j=l!$ s.u.

• Operatoren in Kugelkoordinaten: $\left. \begin{aligned} x &= r \sin\vartheta \cos\varphi \\ y &= r \sin\vartheta \sin\varphi \\ z &= r \cos\vartheta \end{aligned} \right\} (11.41)$

$$\nabla = \underline{e}_r \frac{\partial}{\partial r} + \underline{e}_\vartheta \frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial \vartheta} + \underline{e}_\varphi \frac{1}{r \sin\vartheta} \frac{\partial}{\partial \varphi} \quad (11.41)$$

$$\underline{r} = r \underline{e}_r$$

z.B. $\xrightarrow{(11.1) / (11.21)}$

$$\underline{L} = \frac{\hbar}{i} \underline{r} \times \nabla$$

$$\boxed{\begin{aligned} L_x &= \frac{\hbar}{i} \left(-\sin\varphi \frac{\partial}{\partial \vartheta} - \frac{\cos\varphi}{\tan\vartheta} \frac{\partial}{\partial \varphi} \right) \\ L_y &= \frac{\hbar}{i} \left(\cos\varphi \frac{\partial}{\partial \vartheta} - \frac{\sin\varphi}{\tan\vartheta} \frac{\partial}{\partial \varphi} \right) \\ L_z &= \frac{\hbar}{i} \frac{\partial}{\partial \varphi} \\ L_{\pm} &= \hbar e^{\pm i\varphi} \left(\pm \frac{\partial}{\partial \vartheta} + i \frac{1}{\tan\vartheta} \frac{\partial}{\partial \varphi} \right) \\ L^2 &= -\hbar^2 \left[\frac{1}{\sin\vartheta} \frac{\partial}{\partial \vartheta} \left(\sin\vartheta \frac{\partial}{\partial \vartheta} \right) + \frac{1}{\sin^2\vartheta} \frac{\partial^2}{\partial \varphi^2} \right] \end{aligned}} \quad (11.42)$$

$$\rightarrow Y_{lm}(r) = Y_{lm}(\vartheta, \varphi)!$$

• Im Prinzip: Konstruktion von Y_{lm} über L_{\pm} wie beim harm. Oszillator

(→ s. Nolting, Cole-Tannondji, Haken-Wolf)

hier: löse EW-Problem direkt

• EW-Problem:

$$\frac{1}{\hbar^2} L^2 Y_{lm} = l(l+1) Y_{lm} \quad (11.43)$$

$$\frac{\partial}{\partial \varphi} Y_{lm} = im Y_{lm} \quad (11.44)$$

• der Bahndrehimpuls: Separationsansatz: $Y_{lm}(\vartheta, \varphi) \sim \Phi_m(\varphi) P_l^m(\cos\vartheta)$

$$(11.44) \rightarrow \frac{\partial}{\partial \varphi} \Phi_m = im \Phi_m \quad \boxed{\Phi_m(\varphi) = e^{im\varphi}, \quad m \text{ ganzzahlig}} \quad (11.45)$$

$$\text{wegen } \Phi_m(\varphi + 2\pi) = \Phi_m(\varphi) \quad (11.46)$$

$$\rightarrow \boxed{\text{Bahndrehimpuls: } l = 0, 1, 2, \dots; \quad m = -l, -l+1, \dots, l-1, l}$$

• Bestimmung von $P_l^m(\cos\vartheta)$

$$Y_{lm} \sim e^{im\varphi} P_l^m(\cos\vartheta) \text{ in (11.43)}$$

$$\rightarrow \left[\frac{1}{\sin\vartheta} \frac{\partial}{\partial \vartheta} \left(\sin\vartheta \frac{\partial}{\partial \vartheta} \right) - \frac{m^2}{\sin^2\vartheta} + l(l+1) \right] P_l^m(\cos\vartheta) = 0$$

$$\text{mit } \frac{\partial}{\partial \vartheta} = \frac{\partial \cos\vartheta}{\partial \vartheta} \frac{\partial}{\partial \cos\vartheta} = -\sin\vartheta \frac{\partial}{\partial \cos\vartheta} \quad \text{und } x = \cos\vartheta$$

$$\xrightarrow{x = \cos\vartheta} \left[(1-x^2) \frac{\partial^2}{\partial x^2} - 2x \frac{\partial}{\partial x} + l(l+1) - \frac{m^2}{1-x^2} \right] P_l^m(x) = 0 \quad (11.47)$$

$$\text{Lsg: } P_l^{|m|}(x) = \frac{(1-x^2)^{|m|/2}}{2^l l!} \frac{d^{l+|m|}}{dx^{l+|m|}} (x^2-1)^l = (1-x^2)^{|m|/2} \frac{d^{|m|}}{dx^{|m|}} P_l(x) \quad (11.48)$$

... assoziierten Legendre Polynome

wobei eingeführt:

$$\boxed{P_l(x) = P_l^0(x) = \frac{1}{2^l l!} \frac{d^l}{dx^l} (x^2-1)^l} \quad (11.49)$$

... Legendre Polynome: VONS auf $x \in [-1, 1]$