

量子力学における軌道角運動量

量子力学における軌道角運動量演算子の定義

軌道角運動量演算子の正準交換関係

軌道角運動量演算子の固有値と固有関数(固有状態)

軌道角運動量演算子の極座標表現

軌道角運動量演算子の固有値と固有関数(固有状態)

軌道角運動量演算子の行列表現

量子力学における軌道角運動量演算子の定義

$$\hat{l}_x \equiv \hat{y}\hat{p}_z - \hat{z}\hat{p}_y = \frac{\hbar}{i} \left(y \frac{\partial}{\partial z} - z \frac{\partial}{\partial y} \right),$$

$$\hat{l}_y \equiv \hat{z}\hat{p}_x - \hat{x}\hat{p}_z = \frac{\hbar}{i} \left(z \frac{\partial}{\partial x} - x \frac{\partial}{\partial z} \right),$$

$$\hat{l}_z \equiv \hat{x}\hat{p}_y - \hat{y}\hat{p}_x = \frac{\hbar}{i} \left(x \frac{\partial}{\partial y} - y \frac{\partial}{\partial x} \right)$$

古典物理学:「回転する勢い」として角運動量

$$\vec{l} \equiv \vec{r} \times \vec{p} = (yp_z - zp_y, zp_x - xp_z, xp_y - yp_x)$$

$$\vec{p} \equiv m\vec{v}$$

$$\vec{\hat{l}} \equiv (\hat{l}_x, \hat{l}_y, \hat{l}_z),$$

$$\vec{\hat{l}}^2 \equiv (\hat{l}_x)^2 + (\hat{l}_y)^2 + (\hat{l}_z)^2,$$

昇降演算子 $\hat{l}_\pm \equiv \hat{l}_x \pm i\hat{l}_y \rightarrow \vec{\hat{l}}^2 = \hat{l}_+ \hat{l}_- + (\hat{l}_z)^2 - \hat{l}_z$

$$\rightarrow \hat{l}_x = (\hat{l}_+ + \hat{l}_-)/2, \hat{l}_y = (\hat{l}_+ - \hat{l}_-)/2i$$

軌道角運動量演算子の正準交換関係

$$\left[\hat{l}_x, \hat{l}_y \right] = i \hbar \hat{l}_z, \quad \left[\hat{l}_y, \hat{l}_z \right] = i \hbar \hat{l}_x, \quad \left[\hat{l}_z, \hat{l}_x \right] = i \hbar \hat{l}_y,$$

$$\left[\vec{\hat{l}}^2, \hat{l}_x \right] = \left[\vec{\hat{l}}^2, \hat{l}_y \right] = \left[\vec{\hat{l}}^2, \hat{l}_z \right] = 0,$$

$$\rightarrow \left[\hat{l}_z, \hat{l}_{\pm} \right] = \pm \hbar \hat{l}_{\pm}, \quad \left[\hat{l}_+, \hat{l}_- \right] = 2\hbar \hat{l}_z$$

軌道角運動量のx、y、z成分はお互いに同時固有状態を持たないこと

軌道角運動量の二乗とx、y、z成分のどれかひとつは

お互いに同時固有状態を持つこと

—————→ 通常は軌道角運動量の二乗とz成分の同時固有状態を考える
(量子化軸としてz軸に選ぶこと)

軌道角運動量演算子の数学的性質は、正準交換関係により一義的に決まる。

軌道角運動量演算子の極座標表現

直交直線座標と極座標の関係

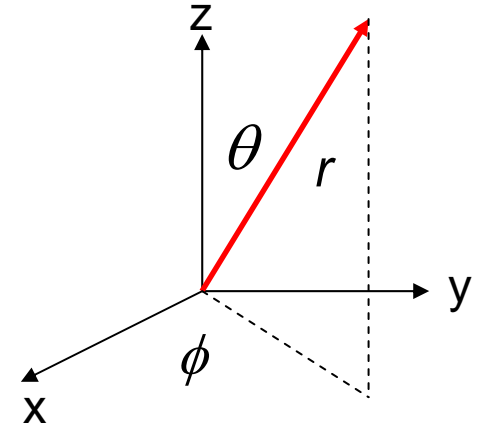
$$x = r \sin \theta \cos \phi, y = r \sin \theta \sin \phi, z = r \cos \theta$$

軌道角運動量演算子の極座標表現

$$\hat{l}_{\pm} = \hbar e^{\pm i\phi} \left(\pm \frac{\partial}{\partial \theta} + i \frac{1}{\tan \theta} \frac{\partial}{\partial \phi} \right) \text{ (複合同順)}$$

$$\hat{l}_z = \frac{\hbar}{i} \frac{\partial}{\partial \phi}$$

$$\hat{l}^2 = -\hbar^2 \left(\frac{1}{\sin \theta} \frac{\partial}{\partial \theta} \left(\sin \theta \frac{\partial}{\partial \theta} \right) + \frac{1}{\sin^2 \theta} \frac{\partial^2}{\partial \phi^2} \right)$$



波動関数の方向依存性としての(軌道)角運動量

軌道角運動量演算子の固有値と固有関数(固有状態)

$$\vec{\hat{l}}^2 | \ell m \rangle = \hbar^2 \ell(\ell+1) | \ell m \rangle,$$

$$\hat{l}_z | \ell m \rangle = \hbar m | \ell m \rangle,$$

$$\hat{l}_{\pm} | \ell m \rangle = \hbar \sqrt{\ell(\ell+1) - m(m \pm 1)} | \ell m \pm 1 \rangle,$$

$$\langle \ell' m' | \ell m \rangle = \delta_{\ell \ell'} \cdot \delta_{m m'}$$

$$\ell = 0, 1, 2, \dots$$

$$m = -\ell, -\ell+1, \dots, \ell-1, \ell \quad (\ell \text{ の各値につき})$$

軌道角運動量の量子化

方向量子化

$$| \ell m \rangle \Leftrightarrow Y_{\ell m}(\theta, \phi): \text{球面調和関数}$$

$$\langle \ell' m' | \ell m \rangle \Leftrightarrow \int_{\theta=0}^{\theta=\pi} \int_{\phi=0}^{\phi=2\pi} Y_{\ell' m'}^*(\theta, \phi) Y_{\ell m}(\theta, \phi) \sin \theta d\theta d\phi$$

軌道角運動量演算子の行列表現

$l = 1\hbar$ の場合

$$\hat{l}_+ = \sqrt{2}\hbar \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}, \quad \hat{l}_- = \sqrt{2}\hbar \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

$m=+1$ $m=0$ $m=-1$

$$\hat{l}_z = \hbar \begin{bmatrix} +1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{bmatrix},$$
$$\hat{l}^2 = 2\hbar^2 \begin{bmatrix} +1 & 0 & 0 \\ 0 & +1 & 0 \\ 0 & 0 & +1 \end{bmatrix}$$

参考文献

M.E.ローズ「角運動量の基礎理論」(みすず書房)、1974年

Edmonds, Angular Momentum in Quantum Mechanics(?)、?

*D. A. Varshalovich, A. N. Moskalev, V.K.Khersonskii,
Quantum Theory of Angular Momentum (World Scientific), 1988*