

5.3 Ortsdarstellung des Bahndrehimpulses

[Fließbach 23, Griffiths 4.1]

69

Die Komponenten des Bahndrehimpulses $\hat{\vec{L}} = \hat{\vec{r}} \times \hat{\vec{p}}$ erfüllen die Drehimpulsalgebra; die möglichen Eigenwerte von \hat{L}^2, \hat{L}_3 sind also schon bekannt. Aber $\hat{\vec{L}}$ hat auch zusätzliche Eigenschaften, die für einen allgemeinen $\hat{\vec{J}}$ nicht vorhanden sind: so gilt zum Beispiel

$$\hat{\vec{r}} \cdot \hat{\vec{L}} = \hat{x}_i \hat{x}_j \hat{p}_k \epsilon_{ijk} = \hat{0}.$$

Symmetrisch in $i \leftrightarrow j$

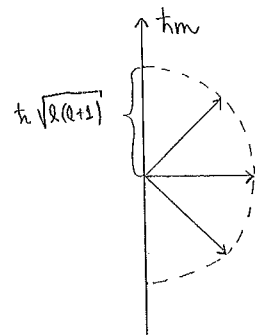
antisymmetrisch in $i \leftrightarrow j$

Wir möchten die folgenden Eigenschaften von $\hat{\vec{L}}$ feststellen:

(i)

$$\begin{aligned} \hat{L}^2 |l, m\rangle &= \hbar^2 l(l+1) |l, m\rangle \\ \hat{L}_3 |l, m\rangle &= \hbar m |l, m\rangle \\ l &\in \{0, 1, 2, 3, \dots\} \\ m &\in \{-l, -l+1, \dots, l-1, l\} \end{aligned}$$

ganzzahlig!



(ii) Der Impulsteil $\frac{\hat{\vec{p}}^2}{2m}$ des Hamilton-Operators kann in Ortsdarstellung, und zwar mit Kugelkoordinaten, als

$$\langle \vec{r}' | \frac{\hat{\vec{p}}^2}{2m} | \vec{r} \rangle = \left\{ -\frac{\hbar^2}{2m} \left[\frac{\partial^2}{\partial r^2} + \frac{2}{r} \frac{\partial}{\partial r} \right] + \frac{1}{2mr^2} \hat{L}^2 \right\} \delta^{(3)}(\vec{r} - \vec{r}')$$

ausgedrückt werden.

(iii) \hat{L}^2 und \hat{L}_3 operieren nur auf die Winkelkoordinaten.

Die entsprechenden Wellenfunktionen,

$$Y_{l,m}(\theta, \varphi) := \langle \theta, \varphi | l, m \rangle,$$

sind orthonormiert, bilden eine vollständige Menge, und können explizit bestimmt werden. Sie werden die „Kugelflächenfunktionen“ genannt.

(i) *Gernot Münster, Quantentheorie.

Die Ganzzahligkeit von l ist nicht ganz trivial zu beweisen; wir folgen hier Münster* (9.3.2). [Intuitiv: Seite 72 $\Rightarrow Y_{l,m}(\theta, \varphi) = e^{im\varphi} f(\theta)$. Kontinuität verlangt $e^{im(\varphi_0 + 2\pi)} = e^{im\varphi_0} \Rightarrow m \in \mathbb{Z} \Rightarrow l \in \mathbb{Z}$.]

Definitionen:

$$\hat{a}_j := \frac{1}{\sqrt{2\hbar}} (\hat{x}_j + i\hat{p}_j) \quad ; \quad \hat{a}_j^\dagger = \frac{1}{\sqrt{2\hbar}} (\hat{x}_j - i\hat{p}_j) \quad ; \quad j=1,2$$

$$\hat{A} := \frac{1}{\sqrt{2}} (\hat{a}_1 + i\hat{a}_2) \quad ; \quad \hat{A}^\dagger = \frac{1}{\sqrt{2}} (\hat{a}_1^\dagger - i\hat{a}_2^\dagger)$$

$$\hat{B} := \frac{1}{\sqrt{2}} (\hat{a}_1 - i\hat{a}_2) \quad ; \quad \hat{B}^\dagger = \frac{1}{\sqrt{2}} (\hat{a}_1^\dagger + i\hat{a}_2^\dagger)$$

Ausgehend von $[\hat{x}_j, \hat{x}_k] = [\hat{p}_j, \hat{p}_k] = 0$, $[\hat{x}_j, \hat{p}_k] = i\hbar \delta_{jk}$ folgt:

$$[\hat{a}_1, \hat{a}_2] = [\hat{a}_1^\dagger, \hat{a}_2^\dagger] = [\hat{a}_1, \hat{a}_2^\dagger] = [\hat{a}_1^\dagger, \hat{a}_2] = \hat{0}$$

$$[\hat{a}_1, \hat{a}_1^\dagger] = [\hat{a}_2, \hat{a}_2^\dagger] = \hat{1}$$

$$\Rightarrow [\hat{A}, \hat{B}] = [\hat{A}^\dagger, \hat{B}^\dagger] = \hat{0}$$

$$[\hat{A}, \hat{A}^\dagger] = [\hat{B}, \hat{B}^\dagger] = \hat{1}$$

$$[\hat{A}, \hat{B}^\dagger] = \frac{1}{2} ([\hat{a}_1, \hat{a}_1^\dagger] - [\hat{a}_2, \hat{a}_2^\dagger]) = \hat{0} = [\hat{B}, \hat{A}^\dagger]$$

\Rightarrow wie zwei unabhängige harmonische Oszillatoren!

Damit gilt:

$$\hat{L}_3 = \hat{x}_1 \hat{p}_2 - \hat{x}_2 \hat{p}_1$$

$$= \sqrt{\frac{\hbar}{2}} (\hat{a}_1 + \hat{a}_1^\dagger) \frac{1}{i} \sqrt{\frac{\hbar}{2}} (\hat{a}_2 - \hat{a}_2^\dagger) - (2 \leftrightarrow 1)$$

$$= \frac{\hbar}{2i} \left[\cancel{\hat{a}_1 \hat{a}_2} - \hat{a}_1 \hat{a}_2^\dagger + \hat{a}_1^\dagger \hat{a}_2 - \cancel{\hat{a}_1^\dagger \hat{a}_2^\dagger} \right. \\ \left. - \cancel{\hat{a}_2^\dagger \hat{a}_1} + \hat{a}_2^\dagger \hat{a}_1^\dagger - \hat{a}_2 \hat{a}_1 + \cancel{\hat{a}_2 \hat{a}_1^\dagger} \right]$$

$$= \frac{\hbar}{i} (\hat{a}_1^\dagger \hat{a}_2 - \hat{a}_2^\dagger \hat{a}_1)$$

Auf der anderen Seite:

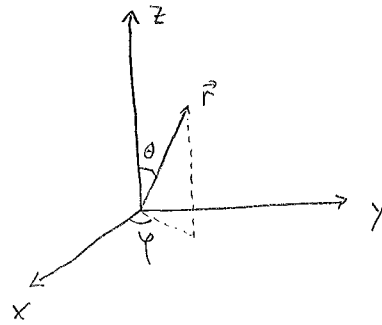
$$\hat{A}^\dagger \hat{A} = \frac{1}{2} (\hat{a}_1^\dagger \hat{a}_1 + \hat{a}_2^\dagger \hat{a}_2 + i \hat{a}_1^\dagger \hat{a}_2 - i \hat{a}_1^\dagger \hat{a}_2^\dagger)$$

$$\hat{B}^\dagger \hat{B} = \frac{1}{2} (\hat{a}_1^\dagger \hat{a}_1 + \hat{a}_2^\dagger \hat{a}_2 - i \hat{a}_1^\dagger \hat{a}_2 + i \hat{a}_1^\dagger \hat{a}_2^\dagger)$$

$$\Rightarrow \hat{L}_3 = \hbar [\hat{B}^\dagger \hat{B} - \hat{A}^\dagger \hat{A}] \quad \Rightarrow m \text{ ganzzahlig}$$

Seiten 58-59 \Rightarrow Eigenwerte ganzzahlig $\Rightarrow l$ ganzzahlig. \square

(ii) Kugelkoordinaten:



$$\vec{r} = (r \sin\theta \cos\varphi, r \sin\theta \sin\varphi, r \cos\theta)$$

$$\nabla = \vec{e}_r \frac{\partial}{\partial r} + \vec{e}_\theta \frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial \theta} + \vec{e}_\varphi \frac{1}{r \sin\theta} \frac{\partial}{\partial \varphi}$$

In Ortsdarstellung ist $\langle \vec{r} | \hat{p} | \vec{r}' \rangle = -i\hbar \nabla \delta^{(3)}(\vec{r}-\vec{r}')$,
 und $\hat{L} = -i\hbar \vec{r} \times \nabla$, mit Komponenten (Aufgabe 5.1)

$$\hat{L}_1 = -i\hbar \left[-\sin\varphi \frac{\partial}{\partial \theta} - \cos\varphi \cot\theta \frac{\partial}{\partial \varphi} \right],$$

$$\hat{L}_2 = -i\hbar \left[\cos\varphi \frac{\partial}{\partial \theta} - \sin\varphi \cot\theta \frac{\partial}{\partial \varphi} \right],$$

$$\hat{L}_3 = -i\hbar \left[\frac{\partial}{\partial \varphi} \right].$$

Es folgt:

$$\hat{L}^2 = -\hbar^2 \left\{ (\sin\varphi \frac{\partial}{\partial \theta} + \cos\varphi \cot\theta \frac{\partial}{\partial \varphi})(\sin\varphi \frac{\partial}{\partial \theta} + \cos\varphi \cot\theta \frac{\partial}{\partial \varphi}) + (\cos\varphi \frac{\partial}{\partial \theta} - \sin\varphi \cot\theta \frac{\partial}{\partial \varphi})(\cos\varphi \frac{\partial}{\partial \theta} - \sin\varphi \cot\theta \frac{\partial}{\partial \varphi}) + \frac{\partial^2}{\partial \varphi^2} \right\}$$

$$= -\hbar^2 \left\{ \sin^2\varphi \frac{\partial^2}{\partial \theta^2} + \sin\varphi \cos\varphi \frac{\partial}{\partial \theta} \left[\cot\theta \frac{\partial}{\partial \varphi} \right] + \cos\varphi \cot\theta \frac{\partial}{\partial \varphi} \left[\sin\varphi \frac{\partial}{\partial \theta} \right] + \cos^2\varphi \frac{\partial^2}{\partial \theta^2} - \sin\varphi \cos\varphi \frac{\partial}{\partial \theta} \left[\cot\theta \frac{\partial}{\partial \varphi} \right] - \sin\varphi \cot\theta \frac{\partial}{\partial \varphi} \left[\cos\varphi \frac{\partial}{\partial \theta} \right] + \cot^2\theta \left[\cos\varphi \frac{\partial}{\partial \varphi} (\cos\varphi \frac{\partial}{\partial \varphi}) + \sin\varphi \frac{\partial}{\partial \varphi} (\sin\varphi \frac{\partial}{\partial \varphi}) \right] + \frac{\partial^2}{\partial \varphi^2} \right\}$$

$$= -\hbar^2 \left\{ \frac{\partial^2}{\partial \theta^2} + \cot\theta \frac{\partial}{\partial \theta} + [1 + \cot^2\theta] \frac{\partial^2}{\partial \varphi^2} \right\}$$

$$= -\hbar^2 \left\{ \frac{1}{\sin\theta} \frac{\partial}{\partial \theta} \left[\sin\theta \frac{\partial}{\partial \theta} \right] + \frac{1}{\sin^2\theta} \frac{\partial^2}{\partial \varphi^2} \right\}$$

MMP II / Seite 30

$$\nabla^2 = \frac{\partial^2}{\partial r^2} + \frac{2}{r} \frac{\partial}{\partial r} + \frac{1}{r^2} \left\{ \frac{1}{\sin\theta} \frac{\partial}{\partial \theta} \left[\sin\theta \frac{\partial}{\partial \theta} \right] + \frac{1}{\sin^2\theta} \frac{\partial^2}{\partial \varphi^2} \right\}$$

$$\Rightarrow \frac{\hat{p}^2}{2m} = -\frac{\hbar^2}{2m} \nabla^2 = -\frac{\hbar^2}{2m} \left[\frac{\partial^2}{\partial r^2} + \frac{2}{r} \frac{\partial}{\partial r} \right] + \frac{1}{2m r^2} \hat{L}^2$$

Vgl. klassisch: $\vec{L}^2 = (\vec{r} \times \vec{p}) \cdot (\vec{r} \times \vec{p}) = \epsilon_{ijk} x_j p_k \epsilon_{ilm} x_l p_m = (\delta_{je} \delta_{km} - \delta_{jm} \delta_{ke}) x_j p_k x_l p_m$
 $= \vec{r}^2 \vec{p}^2 - (\vec{r} \cdot \vec{p})^2 \Rightarrow \vec{p}^2 = (\vec{e}_r \cdot \vec{p})^2 + \frac{1}{r^2} \vec{L}^2$
 ↑ Radialrichtung

- (iii) • Die Orthonormierung der Eigenzustände folgt wie früher für einen allgemeinen hermiteschen Operator. Das Integrationsmaß muss allerdings in Kugelkoordinaten ausgedrückt werden:

$$\int_0^\pi d\theta \sin\theta \int_0^{2\pi} d\varphi Y_{l,m}^*(\theta,\varphi) Y_{l',m'}(\theta,\varphi) = \delta_{ll'} \delta_{mm'}$$

- Vollständigkeit:
$$f(\theta,\varphi) = \sum_{l=0}^\infty \sum_{m=-l}^l a_{l,m} Y_{l,m}(\theta,\varphi) ;$$

$$a_{l,m} = \int_0^\pi d\theta \sin\theta \int_0^{2\pi} d\varphi Y_{l,m}^*(\theta,\varphi) f(\theta,\varphi)$$

- Konstruktion: man benutze die Leiteroperatoren von Seite 66:

$$\hat{L}_\pm = \hat{L}_1 \pm i\hat{L}_2 = \hbar \left\{ [i\sin\varphi \pm \cos\varphi] \frac{\partial}{\partial \theta} + i[\cos\varphi \pm i\sin\varphi] \cot\theta \frac{\partial}{\partial \varphi} \right\}$$

$$= \hbar e^{\pm i\varphi} \left\{ \pm \frac{\partial}{\partial \theta} + i \cot\theta \frac{\partial}{\partial \varphi} \right\}$$

$$\hat{L}_3 = -i\hbar \frac{\partial}{\partial \varphi}$$

Also:

- * $\hat{L}_3 |l,m\rangle = \hbar m |l,m\rangle \Rightarrow \frac{\partial}{\partial \varphi} Y_{l,m}(\theta,\varphi) = im Y_{l,m}(\theta,\varphi)$
 $\Rightarrow Y_{l,m}(\theta,\varphi) = \frac{e^{im\varphi}}{\sqrt{2\pi}} F_{l,m}(\theta)$

- * $\hat{L}_+ |l,l\rangle = 0 \Rightarrow \left\{ \frac{\partial}{\partial \theta} - l \cot\theta \right\} F_{l,l}(\theta) = 0$
 $\Rightarrow F_{l,l}(\theta) = K_l (\sin\theta)^l$

Die Konstante K_l kann aus $\int_0^\pi d\theta \sin\theta |F_{l,l}(\theta)|^2 = 1$ bestimmt werden.

- * $\langle \theta,\varphi | l, l-1 \rangle = \frac{1}{C_{-(l,l)}} \hat{L}_- \langle \theta,\varphi | l, l \rangle$, usw. (Aufgabe 6.1).

Seite 68

