

Skládání momentu hybnosti:

Pracování z minulého semestru:

Moment hybnosti ... libovolný operátor $[\hat{J}_i, \hat{J}_j] = i\hbar \epsilon_{ijk} \hat{J}_k$
(vektorový) $i = x, y, z$

\Rightarrow vektorem J^2, J_z ... spl. rel. vektor $|j, m, \ell\rangle$

$$J^2 |j, m, \ell\rangle = j(j+1)\hbar^2 |j, m, \ell\rangle$$

$$J_z |j, m, \ell\rangle = m\hbar |j, m, \ell\rangle$$

$j = 0, \frac{1}{2}, 1, \frac{3}{2}, \dots$
(nebo poloviční)
 $m = -j, -j+1, \dots, j$
($\forall j; 2j+1$ hodnot
různá degenerace)

příklon $J_+ |j, m\rangle = \sqrt{(j-m)(j+m+1)} \hbar |j, m+1\rangle$

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

kde $J_{\pm} \equiv J_x \pm i J_y$

$((\begin{smallmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{smallmatrix}), (\begin{smallmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{smallmatrix}), (\begin{smallmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{smallmatrix}))$

příklady: spin $\frac{1}{2}$: $\hat{S}_i = \frac{\hbar}{2} (\sigma_x, \sigma_y, \sigma_z)$

orbit. moment: $\hat{L}_j = \hat{r} \times \hat{p} = -i\hbar (x \frac{\partial}{\partial y} - y \frac{\partial}{\partial x}, z \frac{\partial}{\partial x} - x \frac{\partial}{\partial z}, y \frac{\partial}{\partial z} - z \frac{\partial}{\partial y})$

Skládání systémů: $\mathcal{H} = \mathcal{H}_1 \otimes \mathcal{H}_2$

$\dots |\psi\rangle = |\phi_1\rangle \otimes |\phi_2\rangle$
(nebo lin. kombinace)

boze $|\phi_{mm}\rangle = |\phi_{m_1}\rangle \otimes |\phi_{m_2}\rangle$

operátory $\hat{A}_1 \rightarrow \hat{A}_1 \otimes \hat{I}$

$\hat{A}_1 \otimes \hat{I} (|\phi_1\rangle \otimes |\phi_2\rangle) = A_1 |\phi_1\rangle \otimes |\phi_2\rangle$

částice se spinem $\frac{1}{2}$:

\dots boze $|\vec{q}, s\rangle = |\vec{q}, s_1, s_2\rangle \otimes |\pm\rangle \dots \mathcal{H} = \mathcal{R}^2 \otimes \mathcal{R}^2 \otimes \mathcal{R}^2$

rel. pře na každý komponentu $\psi_{\pm}(x, y, z) \equiv \underbrace{\langle x, y, z |}_{\in \mathcal{R}} \otimes \underbrace{\langle \pm |}_{\mathcal{R}} \psi \rangle$

tj; $|\psi\rangle \equiv \begin{pmatrix} \psi_+(\vec{q}) \\ \psi_-(\vec{q}) \end{pmatrix}$... dvoukomponentová rel. pře

celkový moment hybnosti $\hat{J} = \hat{L} + \hat{S} \equiv \hat{L} \otimes \hat{I} + \hat{I} \otimes \hat{S}$

tj např. $J_z |\psi\rangle \dots$ v souřad. refer. = $-i\hbar \begin{pmatrix} y \frac{\partial}{\partial z} \psi_+ - z \frac{\partial}{\partial y} \psi_+ \\ y \frac{\partial}{\partial z} \psi_- - z \frac{\partial}{\partial y} \psi_- \end{pmatrix} + \frac{i\hbar}{2} \sigma_z \begin{pmatrix} \psi_+ \\ \psi_- \end{pmatrix}$

orbits je H je sfér. sym. mezí. na spinu

.. místo Q -representace

$\dots |m, \ell, m\rangle |+\rangle, |m, \ell, m\rangle |-\rangle \rightarrow |m, \ell, m_1, s_2\rangle$

$\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \psi_+ \\ \psi_- \end{pmatrix}$

\hookrightarrow vždy $\frac{3}{4} \hbar^2$

\rightarrow udávané je to všecko je léž $J^2, J_z, L^2, S^2 \dots$ rel. v. rozdělují

příklad 2:

dvě částice se spinem $\frac{1}{2}$.. $\mathcal{H} = \mathcal{H}_1 \otimes \mathcal{H}_2 = \mathcal{R}^2 \otimes \mathcal{R}^2$
 cel. spin $\hat{S} = \hat{S}_1 + \hat{S}_2 = \hat{S}_1 \otimes \hat{I} + \hat{I} \otimes \hat{S}_2$... složenější $S_1 \equiv S_1 \otimes \hat{I}$
 .. ve notaci vektorů

příklon $[S_{1i}, S_{2j}] = 0$

Průton $[S_{1i}, S_{1j}] = i\hbar \epsilon_{ijk} S_{2k}$... podobně \vec{S}_2

$\Rightarrow [S_i, S_j] = [S_{1i} + S_{2i}, S_{1j} + S_{2j}] = i\hbar \epsilon_{ijk} (S_{1k} + S_{2k}) = i\hbar \epsilon_{ijk} S_k$
 $\begin{matrix} \uparrow & \uparrow & \uparrow \\ [1,1] & [2,2] & [1,2]=[2,1]=0 \end{matrix}$

\Rightarrow spektrum S musí být spektrum oper. mon. fyzicky.

ÚSKO: $S_{11}^2, S_{12}, S_{21}, S_{22}$... přím. baza $\mathcal{H}_1 \otimes \mathcal{H}_2$: $|S_z\rangle_1 \otimes |S_z\rangle_2 \equiv |S_{m_1}, S_{m_2}\rangle$
 \rightarrow lineár. pod. 4: base $\{|+\rangle|+\rangle, |+\rangle|-\rangle, |-\rangle|+\rangle, |-\rangle|-\rangle\}$
 jiná mož. ... ÚSKO: S^2, S_z, \dots base $|S, m\rangle$ - není jisté jaké další index?

potřebujeme 4 baz. relací: ① $|S, m\rangle \equiv |1, 1\rangle = |++\rangle \dots s=1, m=1$

~~$S_z |++\rangle = (\frac{\hbar}{2} + \frac{\hbar}{2}) |++\rangle = \hbar |++\rangle$~~
 $S_z = (S_{1z} |+\rangle) |+\rangle + |+\rangle (S_{2z} |+\rangle) = (\frac{\hbar}{2} + \frac{\hbar}{2}) |++\rangle = \hbar |++\rangle \Rightarrow s \geq 1$

② $|S, m\rangle = |1, 0\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}} (|+-\rangle + |-+\rangle) = J_- |1, 1\rangle$
 $\hat{J}_- |1, 1\rangle = \hbar (\hat{S}_{1-} + \hat{S}_{2-}) |++\rangle = \sqrt{(\frac{\hbar}{2} + \frac{\hbar}{2})(\frac{\hbar}{2} - \frac{\hbar}{2} + 1)} (|+-\rangle + |-+\rangle)$
 $\Rightarrow |1, 0\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}} (|+-\rangle + |-+\rangle)$ (u přímého spinu $\frac{1}{2}$ vždy 1 nebo 0)

③ $|S, m\rangle = |1, -1\rangle = |--\rangle \dots$ opět je vidět, že $m = s-1$ tj; $s \geq 1$
 nebo $J_- |1, 0\rangle = \sqrt{(1+0)(1-0+1)} |1, -1\rangle = (|--\rangle + |-+\rangle) \cdot \frac{1}{\sqrt{2}}$

④ zatím máme jen 3. lineár. v $\mathcal{H} \in \{|++\rangle, |--\rangle, |+-\rangle, |-+\rangle\}$
 (předchozí relace jsou vnitřně kolmé ... např. $\langle ++ | -+ \rangle = \langle + | - \rangle \langle + | + \rangle$)
 další LNZ (nejlépe kolmá vektor ... ? $\rightarrow \frac{1}{\sqrt{2}} (|+-\rangle - |-+\rangle) = |S, m\rangle \equiv |0, 0\rangle$)

ověřit hodnoty S^2 : relace

$\vec{S}^2 = (\vec{S}_1 + \vec{S}_2)^2 = \vec{S}_1^2 + \vec{S}_2^2 + 2\vec{S}_1 \cdot \vec{S}_2 = S_1^2 + S_2^2 + 2(S_{1x}S_{2x} + S_{1y}S_{2y} + S_{1z}S_{2z})$

přímou $S_x = \frac{1}{2}(S_+ + S_-)$ $S_y = \frac{1}{2i}(S_+ - S_-)$

$\Rightarrow 2(S_{1x}S_{2x} + S_{1y}S_{2y}) = \frac{1}{2} \cdot 2 \cdot (\frac{1}{4}(S_{1+} + S_{1-})(S_{2+} + S_{2-}) - \frac{1}{4}(S_{1+} - S_{1-})(S_{2+} - S_{2-}))$
 $= S_{1+}S_{2-} + S_{1-}S_{2+}$

$\rightarrow \vec{S}^2 = S_1^2 + S_2^2 + 2S_{1z}S_{2z} + (S_{1+}S_{2-} + S_{1-}S_{2+})$

$\Rightarrow \vec{S}^2 |++\rangle = (\hbar^2 (\frac{3}{4} + \frac{3}{4} + 2 \cdot \frac{1}{4}) + 0) |++\rangle = 2\hbar^2 |++\rangle = 1(1+1)\hbar^2 |++\rangle \dots s=1$
 $\vec{S}^2 (|+-\rangle + |-+\rangle) = \hbar^2 (\frac{3}{4} + \frac{3}{4} - 2 \cdot \frac{1}{4}) (|+-\rangle + |-+\rangle) = 2\hbar^2 (|+-\rangle + |-+\rangle) \dots s=1$
 $\vec{S}^2 (|+-\rangle - |-+\rangle) = \hbar^2 (\frac{3}{4} + \frac{3}{4} - 2 \cdot \frac{1}{4}) (|+-\rangle - |-+\rangle) = 0 \dots s=0$

① $[\hat{J}_{1i}, \hat{J}_{1j}] = i\hbar \epsilon_{ijk} \hat{J}_{1k} \dots$ podob. \hat{J}_2^2
 $[\hat{J}_{1i}, \hat{J}_{2j}] = 0 \quad \forall i, j$

možné úsko: $\vec{J}_1^2, J_{1z}, \vec{J}_2^2, J_{2z} \dots |j_1, j_{2i}, m_{1z}, m_{2z}\rangle \equiv |j_1, m_1\rangle \otimes |j_2, m_2\rangle$
 působí $\vec{J}_1^2 |j_1, j_{2i}, m_{1z}, m_{2z}\rangle = \hbar^2 j_1(j_1+1) |j_1, j_{2i}, m_{1z}, m_{2z}\rangle$

④ $J_{1z} |j_1, j_{2i}, m_{1z}, m_{2z}\rangle = \hbar m_{1z} |j_1, j_{2i}, m_{1z}, m_{2z}\rangle$ + podob. \vec{J}_2^2, J_{2z}
 alternativní úsko: $\vec{J}^2, J_z, J_{1z}, J_{2z} \dots$ důvod... \vec{J} je oper. rotací
 ... čísla $[H, \vec{J}] = 0$ ale $[H, J_1^2] \neq 0$
 $[H, J_2^2] \neq 0$

② opět platí: $\vec{J}^2 = \vec{J}_1^2 + \vec{J}_2^2 + 2J_{1z}J_{2z} + J_{1+}J_{2-} + J_{1-}J_{2+}$

③ $\Rightarrow [J^2, J_1^2] = 0$ (neboť J_1^2 komut. se vš. 2-oper. a $[J_1^2, J_{1\pm}] = 0$)
 $[J^2, J_z] \text{ jednoduše} = [J_1^2, J_{1z} + J_{2z}] = [J_1^2, J_{1z}] = 0$

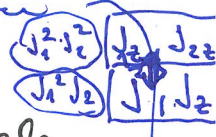
t; komutují .. značení $|j_1, j_2, j, m\rangle$:

$J_1^2 |j_1, j_2, j, m\rangle = \hbar^2 j_1(j_1+1) |j_1, j_2, j, m\rangle$ + podob. J_2^2

$J^2 |j_1, j_2, j, m\rangle = \hbar^2 j(j+1) |j_1, j_2, j, m\rangle$

$J_z |j_1, j_2, j, m\rangle = \hbar m |j_1, j_2, j, m\rangle$ tohle jediné neměnné
t; odpovídá na rekvir.
transformaci

Pozor ačkoliv $[J^2, J_z] = 0$ je $[J^2, J_{1z}] \neq 0$ a $[J^2, J_{2z}] \neq 0$



t; $|j_1, j_2, j, m\rangle$ nejsou totožné s $|j_1, j_{2i}, m_{1z}, m_{2z}\rangle$, ale

$|j_1, j_2, j, m\rangle = \sum_{m_1, m_2} |j_1, j_{2i}, m_{1z}, m_{2z}\rangle \underbrace{\langle j_1, j_{2i}, m_{1z}, m_{2z} | j_1, j_2, j, m \rangle}_{\text{Clebsch-Gordan coefficients}}$

(obecně ... bore v invar. podprostoru lžm. rotační grup.)

malé koef. jsou nulové:

① musí být $m = m_{1z} + m_{2z}$ neboť

$\langle j_1, j_{2i}, m_{1z}, m_{2z} | J_z - J_{1z} - J_{2z} | j_1, j_2, j, m \rangle = (m - m_{1z} - m_{2z}) \langle j_1, j_{2i}, m_{1z}, m_{2z} | j_1, j_2, j, m \rangle = 0$

② Δ -nerovnost ... klasicky: $\dots |\vec{J}| < |j_1| + |j_2|$
 a $j_1 < j_2 + j_2$

$\Rightarrow |j_1 - j_2| \leq j \leq j_1 + j_2$... pokud není splněno: $\langle | \rangle = 0$

opět jediné netriviální tvůrčí $[J_{1z}, J^2] \neq 0$; $[J_{2z}, J^2] \neq 0$

Konstrukce C-6 koeficientů

[AA-5]

Rekurrenční relace: (pro skvělou vyznačování je je ... ačkoliv. prozřít v více. podpoř.)

$$\sqrt{(j \mp m)(j \pm m + 1)} \langle m_1, m_2 | j_1, m \pm 1 \rangle = \sqrt{(j_1 \mp m_1 \pm 1)(j_1 \pm m_1)} \langle m_1 \mp 1, m_2 | j, m \rangle + \sqrt{(j_2 \mp m_2 \pm 1)(j_2 \pm m_2)} \langle m_1, m_2 \mp 1 | j, m \rangle \quad (R_{\pm})$$

DK: $J_{\pm} | j, m \rangle = (J_{1\pm} + J_{2\pm}) \sum_{m_1, m_2} | m_1, m_2 \rangle \langle m_1, m_2 | j, m \rangle$

$$\sqrt{(j \mp m)(j \pm m + 1)} | j, m \pm 1 \rangle = \sum_{m_1', m_2'} \left\{ \sqrt{(j_1 \mp m_1')(j_1 \pm m_1' + 1)} \langle m_1' \pm 1, m_2' \rangle + \sqrt{(j_2 \mp m_2')(j_2 \pm m_2' + 1)} \langle m_1', m_2' \pm 1 \rangle \right\} \langle m_1', m_2' | j, m \rangle$$

↓ vyřazení $\langle m_1, m_2 |$ + vlní ortogonalita .. první člen $m_1 = m_1' \pm 1$ $m_2 = m_2'$
 druhý: $m_1 = m_1'$ $m_2 = m_2' \pm 1$

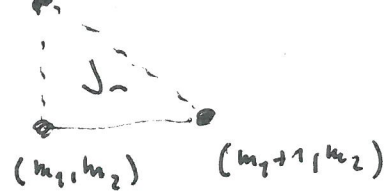
⇒ C.B.D.

Použití relací:

$(m_1 - 1, m_2)$ (m_1, m_2)

$(m_1, m_2 + 1)$

j se nemění
 .. nebo operoval



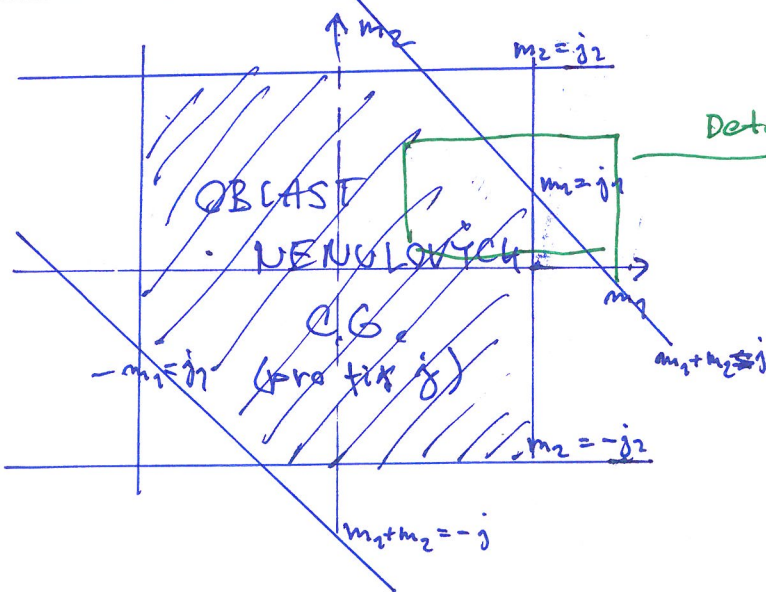
nezávisle jako číslo j

→ a normalizace a Condon-Shortley konvence:

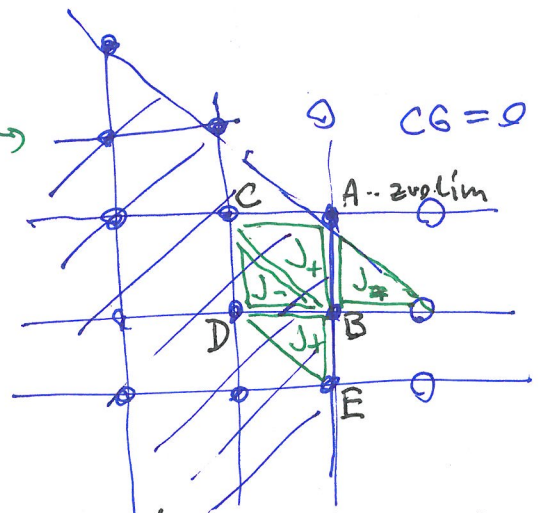
$$\langle j_1, j_2 | j_1 + j_2, j_1 + j_2 \rangle = 1$$

$$\langle j_1, j - j_1 | j, j \rangle > 0$$

SCHEMA KONSTRUKCE: (j fixní = $j_1 + j_2, j_1 + j_2 - 1, \dots, 0$)



Detail



poslední ležebník a A
 napín v pořadí ABCDE ...

PŘÍKLAD: částice se spinem $\frac{1}{2}$ ve sféř. poli \vec{L} rovněž s \vec{S}

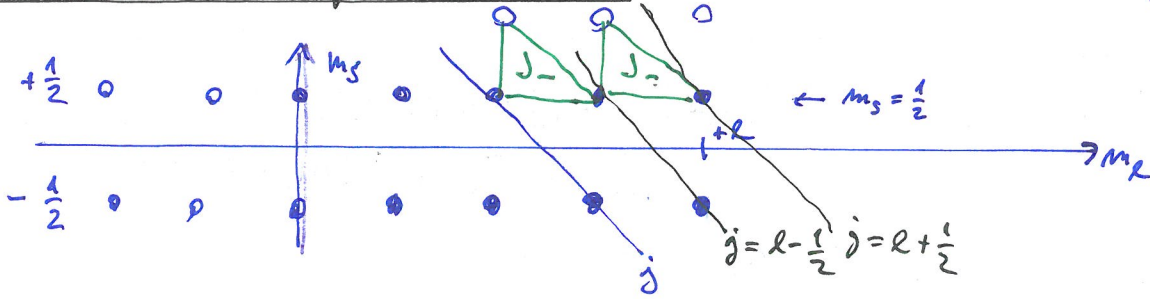
$$\mathcal{L} = \mathcal{L}_{orb} \otimes \mathcal{L}_{spin} \quad \vec{J} = \vec{L} + \vec{S}$$

... tj; $j_1 = L$ $m_1 = m_2$
 $j_2 = S = \frac{1}{2}$ $m_2 = m_3 = \pm \frac{1}{2}$

s rovinnou posobí je $j = L \pm \frac{1}{2}$
 (pro $L=0$ je $j = \frac{1}{2}$)

konstrukce C-G pro $J=L+S$:

A4-6



pro $j=l+\frac{1}{2}$ (R-):

$$\sqrt{(l+\frac{1}{2}(m+1))(l+\frac{1}{2}-m)} \langle m-\frac{1}{2}, \frac{1}{2} | l+\frac{1}{2}, m \rangle = \sqrt{(l+m+\frac{1}{2})(l-m+\frac{1}{2})} \langle m+\frac{1}{2}, \frac{1}{2} | l+\frac{1}{2}, m+1 \rangle$$

norma rovnice dlehluje $\langle l, \frac{1}{2} | l+\frac{1}{2}, l+\frac{1}{2} \rangle = 1$ pro $m = l+\frac{1}{2}, l+\frac{1}{2}, \dots, l-\frac{1}{2}$

$$\rightarrow \text{iterace } \langle m-\frac{1}{2}, \frac{1}{2} | l+\frac{1}{2}, m \rangle = \sqrt{\frac{(l+m+\frac{1}{2})(l-m+\frac{1}{2})}{(l+m+\frac{3}{2})(l-m+\frac{1}{2})}} \langle m+\frac{1}{2}, \frac{1}{2} | l+\frac{1}{2}, m+1 \rangle$$

$$= \sqrt{\frac{l+m+\frac{1}{2}}{l+m+\frac{3}{2}}} \sqrt{\frac{l+m+\frac{1}{2}}{l+m+\frac{3}{2}}} \langle m+\frac{3}{2}, \frac{1}{2} | l+\frac{1}{2}, m+2 \rangle$$

$$= \sqrt{\frac{l+m+\frac{1}{2}}{2l+1}} \langle l, \frac{1}{2} | l+\frac{1}{2}, l+\frac{1}{2} \rangle = 1$$

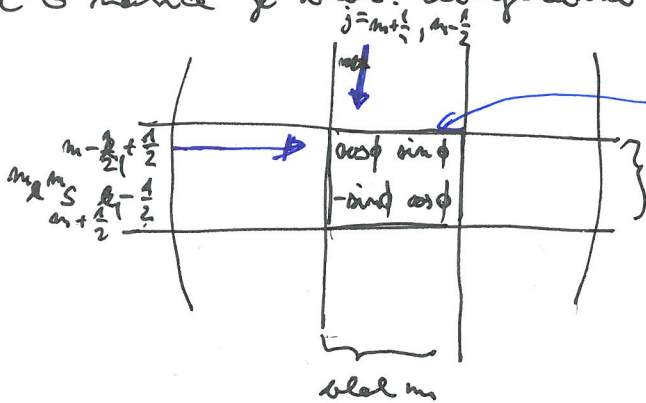
$$t_j \langle m-\frac{1}{2}, \frac{1}{2} | l+\frac{1}{2}, m \rangle = \sqrt{\frac{l+m+\frac{1}{2}}{2l+1}}$$

... jen horní řádek pro $j=\frac{1}{2}+l$
ještě dolní řádek a také $j=l-\frac{1}{2}$

C-G matice je blok. diagonální

... nemohou jen bloky $m=m_1+m_2$

← matice pro fixní l, s



+ UNITARITA

$$\cos \phi = \sqrt{\frac{l+m+\frac{1}{2}}{2l+1}}$$

$$\sin \phi = \sqrt{1-\cos^2 \phi} = \sqrt{\frac{l-m+\frac{1}{2}}{2l+1}} = \langle m-\frac{1}{2}, \frac{1}{2} |$$

Definice spin-úhlové funkce (spin-orbitály)

$$Y_{l, j=l\pm\frac{1}{2}, m} = \pm \sqrt{\frac{l\pm m+\frac{1}{2}}{2l+1}} Y_l^{m-\frac{1}{2}}(\theta, \varphi) \chi_+ + \sqrt{\frac{l\mp m+\frac{1}{2}}{2l+1}} Y_l^{m+\frac{1}{2}}(\theta, \varphi) \chi_-$$

$$= \frac{1}{\sqrt{2l+1}} \begin{pmatrix} \pm \sqrt{l\pm m+\frac{1}{2}} Y_l^{m-1/2}(\theta, \varphi) \\ \sqrt{l\mp m+\frac{1}{2}} Y_l^{m+1/2}(\theta, \varphi) \end{pmatrix}$$

... vlastní funkce L^2, S^2, J^2 a J_z

$$\Rightarrow \text{ také vl. fce } \vec{L} \cdot \vec{S} = \frac{1}{2} (J^2 - L^2 - S^2) = \frac{\hbar^2}{2} (j(j+1) - l(l+1) - \frac{3}{4}) \begin{cases} +: \frac{l}{2} \hbar^2 \text{ pro } j=l+\frac{1}{2} \\ -: -\frac{l+1}{2} \hbar^2 \text{ pro } j=l-\frac{1}{2} \end{cases}$$