

Skládání momentu hybnosti:

AA-1

Opravování s minimem se vztahuje:

Moment hybnosti ... libovolný operátor $[J_i, J_j] = i\hbar \epsilon_{ijk} J_k$
(vettorový) $i = x, y, z$

\Rightarrow vektory J^2, J_z ... spolu.vl. vektor $|j, m, \omega\rangle$

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

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

příklad

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

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

$j = 0, \frac{1}{2}, 1, \frac{3}{2}, \dots$
(celočíselná)
 $m = -j, -j+1, \dots, j$
($+j; 2j+1$ hodnot)
racionální degenerace

$$\text{takže } J_{\pm} = J_x \pm i J_y$$

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

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

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

skládání systémů: $\mathcal{H} = \mathcal{H}_1 \otimes \mathcal{H}_2$... $|1\rangle = |\phi_1\rangle \otimes |\phi_2\rangle$
(celočíselná)

$$\text{base } |\phi_{mn}\rangle = |\phi_m\rangle \otimes |\phi_n\rangle$$

$$\text{operator } \hat{A}_1 \rightarrow \hat{A}_1 \otimes \hat{I}$$

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

částice se spinem $\frac{1}{2}$: ... base $|\vec{Q}, S\rangle = |\vec{Q}, \pm, \pm\rangle \otimes |\pm\rangle$... $\propto \mathbb{R}^2(R^3) \otimes \mathbb{C}^2$

sl. fce na jedn. fragmenty $\psi_{\pm}(x, y, z) = \underbrace{\langle x, y, z |}_{\in \mathbb{K}} \underbrace{\langle \pm |}_{\in \mathbb{K}} \psi$

$$t_1: |1\rangle = \begin{pmatrix} \psi_+(\vec{Q}) \\ \psi_-(\vec{Q}) \end{pmatrix} \dots \text{dvojkomponentní sl. fce}$$

$$\text{celková hybnost } \hat{J} = \hat{L} + \hat{S} = \hat{L} \otimes \hat{I} + \hat{I} \otimes \hat{S}$$

$$t_2: \text{např. } J_z |1\rangle \dots \text{a součad. reprez.} = -i\hbar \begin{pmatrix} y \partial_x \psi_+ - z \partial_y \psi_+ \\ z \partial_x \psi_- - y \partial_y \psi_- \end{pmatrix} + i\hbar \sigma_z \begin{pmatrix} \psi_+ \\ \psi_- \end{pmatrix}$$

základní je H je sfér. sym. násobkem spinu

$$\dots |m, l, m\rangle |+\rangle \dots \text{vl.v. } H, L^2, L_z, S_z, S^2, \text{ množstv. } \frac{3}{4} \cdot \frac{5}{4} \cdot \frac{7}{4} \cdot \dots$$

$$\dots |m, l, m\rangle |-\rangle \rightarrow |m, l, m, S_z\rangle$$

$$\rightarrow \text{ukázka, že doba všekdo je lze } J^2, J_z, L^2, S^2 \dots \text{vl.v. vypočítat}$$

příklad 2: dvě částice se spinem $\frac{1}{2}$... $\mathcal{H} = \mathcal{H}_1 \otimes \mathcal{H}_2 = \mathbb{R}^2 \otimes \mathbb{R}^2$

$$\text{all. min. } \hat{S} = \hat{S}_1 + \hat{S}_2 = \hat{S}_1 \otimes \hat{I} + \hat{I} \otimes \hat{S}_2$$

$$\dots \text{platí rovnice } S_1 \equiv S_1 \otimes I$$

... nezávislost reprezentací

$$\text{příklad } [S_{1i}, S_{2j}] = 0$$

$$\text{Primitiv } [S_{1i}, S_{1j}] = i \hbar \epsilon_{ijk} S_{2k} \quad \dots \text{geldet } \vec{S}_2 \quad [\text{AA-2}]$$

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

$$[\overset{\uparrow}{1,1,1}] \quad [\overset{\uparrow}{2,1,2}] \quad [1,1,2] = [2,1,1] = 0$$

\Rightarrow Spektrum S muss \vec{s} 's spalten oper. man. hybrosi.

$$\text{ÜSKO: } S_1^2, S_{1z}, S_2^2, S_{2z} \dots \text{primit. Basis in } \mathcal{H}_1 \otimes \mathcal{H}_2 : |S_2\rangle_1 \underset{\substack{m_1 \\ m_2}}{\otimes} |S_2\rangle_2 \underset{\substack{m_1 \\ m_2}}{=} |S\rangle_{12} \underset{\substack{m_1 \\ m_2}}{=}$$

\rightarrow diverse prod. 4 : Basis $\{|+\rangle|+\rangle, |+\rangle|->, |->|+\rangle, |->|->\}$

Jedna mögl. vektor ... ÜSKO: $S^2, S_z, \cancel{S_{1x}, S_{1y}}$... Basis $|S, m\rangle$ - was jene' je bei dalm' index?

potřebujeme 4 báse. vektor: ① $|S, m\rangle = |1, 1\rangle = |++\rangle \quad \dots s=1, m=1$

$$\text{nebo } |S, m\rangle = |1, 0\rangle = |(1+1)(1-1+1)\rangle |10\rangle = \downarrow |11\rangle$$

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

$$\text{② } |S, m\rangle = |1, 0\rangle = \sqrt{(1+1)(1-1+1)} |10\rangle = \downarrow |11\rangle$$

$$\hat{S}_-|11\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}}(\hat{S}_{1-} + \hat{S}_{2-})|11\rangle = \sqrt{\left(\frac{1}{2} + \frac{1}{2}\right)\left(\frac{1}{2} - \frac{1}{2} + 1\right)} \left(|-+\rangle + |+-\rangle\right)$$

\nwarrow (výpočet správě správě vzdálostí mezi vektory)

$$\Rightarrow |10\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}}(|-+\rangle + |+-\rangle)$$

$$\text{③ } |S, m\rangle = |1, -1\rangle = |--\rangle \dots \text{opět je níže, zde } m=-1 \quad \dots s \geq 1$$

$$\text{nebo } |S, m\rangle = \sqrt{(1+0)(1-0+1)} |1-1\rangle = (|--\rangle + |--\rangle) \cdot \frac{1}{\sqrt{2}}$$

$$\text{④} \text{ základní jsou 3. diverse v } \mathcal{L} \{ |++\rangle, |--\rangle, |+-\rangle, |-+\rangle \}$$

(předchozí vektor jsou všimně závěrečné .. nejm. $\langle ++|+-\rangle = \langle +|-\rangle \langle +|+\rangle$)

další LNZ (nejlepší byly 1 vektor ... ? $\rightarrow \frac{1}{\sqrt{2}}(|+-\rangle - |-\rangle) = |S, m\rangle = |0, 0\rangle$)

orientační vektor S^2 : výběr

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

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

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

$$= \cancel{\frac{1}{2}}(S_{1+}S_{2-} + S_{1-}S_{2+})$$

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

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

$$\vec{S}^2|+-\rangle = \left[\hbar\left(\frac{3}{4} + \frac{3}{4} - 2 \cdot \frac{1}{4}\right) + \hbar\cancel{\frac{1}{2}}\right](|+-\rangle + |+-\rangle) = 2\hbar(|+-\rangle + |+-\rangle) \dots s=1$$

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

ZÁZNĚMÍ: Q-teorie skladána mon. lhy. (dle Sakurai) [AA-3]

$$\textcircled{1} \quad [\hat{j}_{1i}, \hat{j}_{1j}] = i\hbar\varepsilon_{ijk} \hat{j}_k \quad \dots \text{pokud } \hat{j}_2^2$$

$$[\hat{j}_{1i}, \hat{j}_{2j}] = 0 \quad \forall i, j$$

můžeme říct: $\hat{j}_1^2, J_{1z}, \hat{j}_2^2, J_{2z} \dots |j_1, j_2; m_1, m_2\rangle = |j_1, m_1\rangle \otimes |j_2, m_2\rangle$

přičemž $\hat{j}_1^2 |j_1, j_2; m_1, m_2\rangle = \hbar^2 \{j_1(j_1+1) |j_1, j_2; m_1, m_2\rangle$

$$J_{1z} |j_1, j_2; m_1, m_2\rangle = \hbar m_1 |j_1, j_2; m_1, m_2\rangle \quad + \text{pokud } \hat{j}_2^2, J_{2z}$$

alternativní řešení: $\hat{j}_1^2, \hat{j}_1^2, \hat{j}_2^2, J_2 \dots \text{důvod: } \hat{j}_1^2 \text{ je 2-oper. rotace'}$
 $\dots \text{čiže } [\hat{H}, \hat{j}_1^2] = 0 \text{ ale } [\hat{H}, \hat{j}_1^2] \neq 0$

$$\textcircled{2} \quad \text{opět platí: } \hat{j}^2 = \hat{j}_1^2 + \hat{j}_2^2 + 2J_{1z}J_{2z} + J_{1+}J_{2-} + J_{1-}J_{2+}$$

$$\textcircled{3} \quad \rightarrow [\hat{j}^2, \hat{j}_1^2] = 0 \quad (\text{neboť } \hat{j}_1^2 \text{ samy je 2-oper. a } [\hat{j}_1^2, \hat{j}_1^2] = 0)$$

$$[\hat{j}_1^2, J_2] \text{ jednoduše' } = [\hat{j}_1^2, J_{1z} + J_{2z}] = [\hat{j}_1^2, J_{1z}] = 0$$

t_j komutuje .. směrem $|j_1, j_2; jm\rangle$:

$$\hat{j}_1^2 |j_1, j_2; jm\rangle = \hbar^2 j_1(j_1+1) |j_1, j_2; jm\rangle \quad + \text{pokud } \hat{j}_2^2$$

$$\hat{j}^2 |j_1, j_2; jm\rangle = \hbar^2 j(j+2) |j_1, j_2; jm\rangle$$

$$J_2 |j_1, j_2; jm\rangle = \hbar m |j_1, j_2; jm\rangle$$

Pozor ačkoli $[\hat{j}^2, J_2] = 0$ je $[\hat{j}^2, J_{1z}] \neq 0$ a $[\hat{j}^2, J_{2z}] \neq 0$

$t_j |j_1, j_2; jm\rangle$ nejsou kolmé $|j_1, j_2; m_1, m_2\rangle$, ale

$$|j_1, j_2; jm\rangle = \sum_{m_1, m_2} |j_1, j_2; m_1, m_2\rangle \underbrace{\langle j_1, j_2; m_1, m_2 | j_1, j_2; jm \rangle}_{\text{Clebsch-Gordan coefficients}}$$

(obecně - když v někter. podprostoru leží různé grupy.)

malé koef. jsou nulové:

$$\textcircled{1} \quad \text{musí být } m = m_1 + m_2 \text{ neboť}$$

$$\underbrace{\langle j_1, j_2; m_1, m_2 | j_2 - J_{1z} - J_{2z} | j_1, j_2; jm \rangle}_0 = (m - m_1 - m_2) \langle j_1, j_2; m_1, m_2 | j_1, j_2; jm \rangle = 0$$

$$\textcircled{2} \quad \Delta\text{-nemnost} \dots \text{ale i když:}$$



$$\dots |\hat{j}| < |j_1| + |j_2|$$

$$\text{a } \pm j_1 < j_2 + j_1$$

$$\Rightarrow |j_1 - j_2| \leq j \leq j_1 + j_2 \quad \dots \text{pokud nemá smysl: } \langle | \rangle = 0$$

opět jediné nevinné řešení $[J_{1z}, \hat{j}^2] \neq 0$; $[J_{2z}, \hat{j}^2] \neq 0$

je konsistentní s dimensionálním problémem:

(AA-4)

... dimenze lin. oboru $\{ |j_1, j_2, m_1, m_2 \rangle \} \dots N = (2j_1+1)(2j_2+1)$

dimenze $\{ |j_1, j_2, j, m \rangle \} \dots$ předp. že j_1 má větší hodnotu než j_2 ... tedy

$$N = \sum_{j=j_1-j_2}^{j_1+j_2} (2j+1) = \frac{1}{2} [2(j_1+j_2+j_1-j_2)+2] [j_1+j_2+1-j_1+j_2]$$

1. + poslední poslední člen řady

$$= \frac{1}{2} [2j_1+2] [2j_2+1] \dots \text{stejně}$$

viz též FORTÍNEK
pozn: podrobnější konstrukce (opakovaný postupu ze $s_1 = \frac{1}{2} + s_2 = \frac{1}{2}$)

$|m_1 = j_1, m_2 = j_2 \rangle$ je identický s $|j = j_1+j_2, m = j_1+j_2 \rangle$ (prostřednictvím $|j_1, j_2; \dots \rangle$ ve směru)

$$\begin{cases} j = j_1 + j_2 \\ j_1 = j_1 + j_2 - \end{cases}$$

$$\langle \overline{j_1}, m=j-1 \rangle = \langle \overline{j_1}, |m_1=j_1-1, m_2=j_2 \rangle + \langle \overline{j_2}, |m_1=j_1, m_2=j_2 \rangle$$

$\downarrow j_1$ $\downarrow j_2$

$$\begin{aligned} &\text{L} \hookrightarrow \text{ortogonality: } \dots \text{ověření že } \overline{j_1} \text{ je orto } j-1 \\ &\langle \overline{j_1}, m=j-1 \rangle = \langle \overline{j_1} | \langle \overline{j_1}, m_1=j_1-1, m_2=j_2 \rangle - \langle \overline{j_1} | \langle \overline{j_1}, m_1=j_1, m_2=j_2 \rangle \rangle \text{ pomocí } j_1 \\ &\text{ortogonality} \\ &\langle \overline{j_1}, m=j-1 \rangle \quad \langle \overline{j_2}, m=j-2 \rangle \longrightarrow \dots \end{aligned}$$

diskuse N ještě málo vědecké a hraně využívána coby prostor (m_1, m_2)

Vlastnosti Clebsch-Gordanových koef:

① $\langle i_1 j_2; m_1, m_2 | j_1 j_2, j m \rangle$ jsou vlastivky matic

neboť jde o posloupnost matic $m_1, m_2 \rightarrow j_m$

určitě všechny vlastnosti vlastivky.

con. definice \uparrow neříká fáci doč. --- konvence .. Condon-Shortley

, požaduje se fungování kvantit $\uparrow \uparrow$ fixuje spostu fází
z požadavkem reálnosti $\langle j_1 j_2; m_1, m_2 | j_1 j_2, j m \rangle \in \mathbb{R}$ fixuje vše až na znaménka

důsledky: $\langle j_1 j_2; m_1, m_2 | j_1 j_2, j m \rangle = \langle j_1 j_2, j m | j_1 j_2; m_1, m_2 \rangle$

reálnost vlastivky je ortogonálnost $\langle j_i | j_i \rangle = 1$

t_i : jeho rádce tak sloupcy tvorí OR bázi \mathbb{R}^N

neboť

$$\text{a)} \sum_{j_m} \langle i_1 j_2; m_1, m_2 | j_1 j_2, j m \rangle \times \langle j_1 j_2; m_1, m_2 | j_1 j_2, j' m' \rangle = \delta_{m_1, m_1'} \delta_{m_2, m_2'}$$

$$\text{b)} \sum_{m_1, m_2} \langle j_1 j_2; m_1, m_2 | j_1 j_2, j m \rangle \times \langle j_1 j_2; m_1, m_2 | j_1 j_2, j' m' \rangle = \delta_{jj'} \delta_{mm'}$$

obecně se vyslovuje Kignerův 3j symbol:

$$\langle j_1 j_2; m_1, m_2 | j_1 j_2, j m \rangle = (-1)^{j_1-j_2+m} \sqrt{2j+1} \binom{j_1 j_2 j}{m_1 m_2 m}$$

slouží ke mnohem lepším výpočtům, ne využívá se však v praxi, protože je obtížný a lze ho využít pouze v speciálních situacích (výpočet matic $\langle j_1 j_2 + j_3 | j_1 j_2 + j_3 \rangle$)

viz Edmonds: Angular momentum in QM

Konstrukce C-G koeficientů

[AA-5]

Relevantní relace: (pro skutečné významové jazyky ... upřesněno pro jazyk s nul. počtem polopádů)

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

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

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

↓ využití významových $\langle m_1 m_2 |$ + využití ortogonality .. první člen $m_1 = m_1' \pm 1$ $m_2 = m_2'$
druhý: $m_1 = m_1'$ $m_2 = m_2' \pm 1$

\Rightarrow C.B.D.

Použití relací: (m_1-1, m_2) (m_1, m_2)

j se mení
.. nahoře opakoval

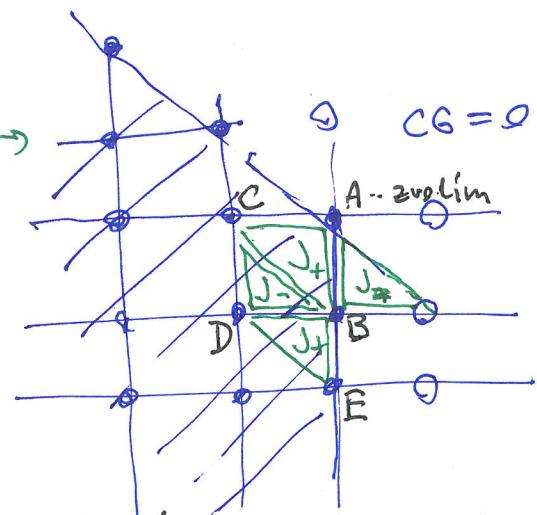
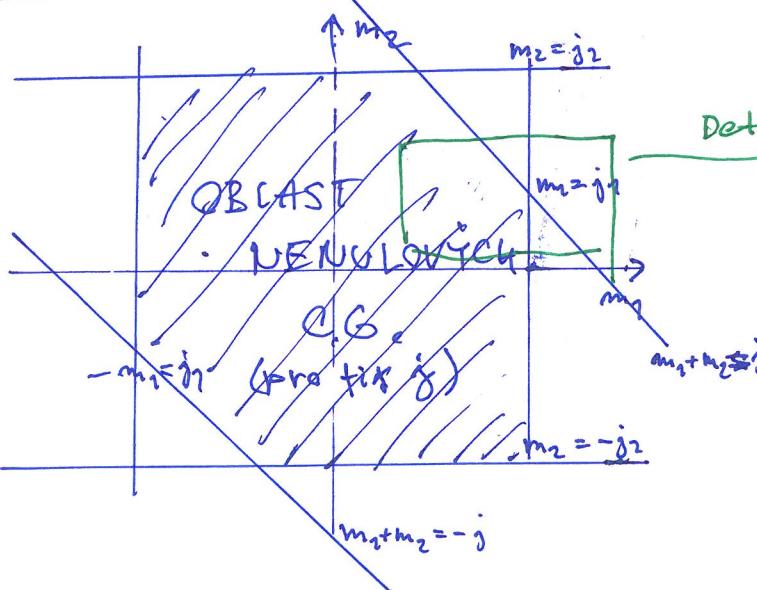
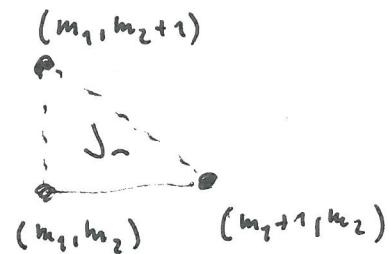
menší se jedočíslo + j

\rightarrow a normalizace a Condon-Shortley konvence:

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

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

SCHEMA KONSTRUKCE: (tj. j lze mít $= j_1 + j_2, j_1 + j_2 - 1, \dots, 0$)



poslední barva je a A
máme v pořadí ABCDE ...

PŘÍKLAD: částice se spinem $\frac{1}{2}$ má afér. poli \vec{L} komuleje s \vec{S}

$$\vec{J} = \vec{L} \text{orbital} \otimes \vec{S} \text{spin} \quad \vec{J} = \vec{L} + \vec{S}$$

... t; $j_1 = l$ $m_1 = M_1$

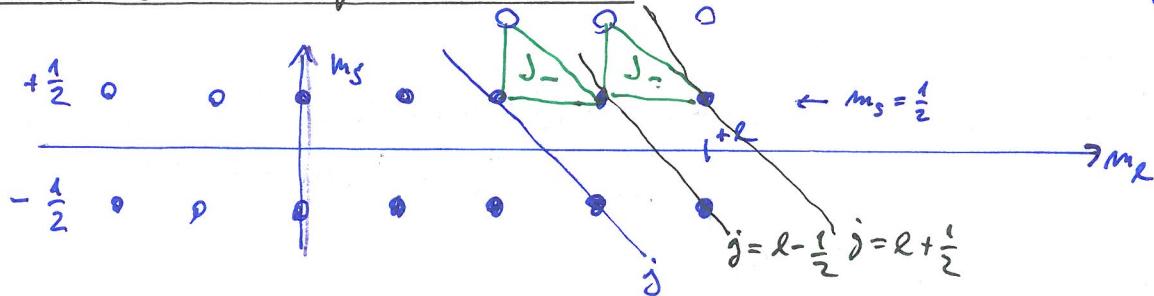
$j_2 = S = \frac{1}{2}$ $m_2 = m_S = \pm \frac{1}{2}$

↳ nerovnost pro výběr j: $j = l \pm \frac{1}{2}$

(pro $l=0$ jem $j=\frac{1}{2}$)

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

A4-6



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

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

právý konvergentní dílčí jdej $\langle l, \frac{1}{2} | l+\frac{1}{2}, l+\frac{1}{2} \rangle = 1$ \rightarrow pro $m = l+\frac{1}{2}, l-\frac{1}{2}, \dots, -l-\frac{1}{2}$

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

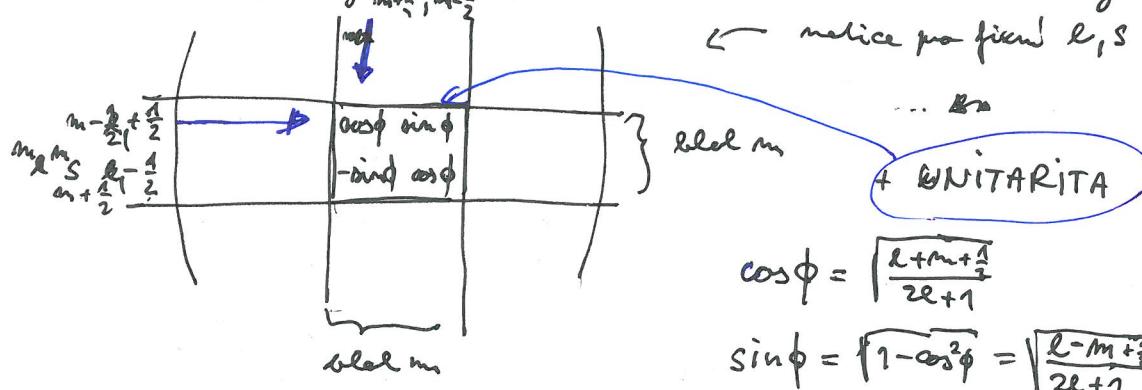
$$= \sqrt{\frac{2l+m+\frac{1}{2}}{2l+m+\frac{3}{2}}} \sqrt{\frac{l+m+\frac{3}{2}}{l+m+\frac{5}{2}}} \langle m+\frac{3}{2}, \frac{1}{2} | l+\frac{1}{2}, m+2 \rangle$$

$$\vdots$$

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

$t_j \langle m-\frac{1}{2}, \frac{1}{2} | l+\frac{1}{2}, m \rangle = \sqrt{\frac{l+m+\frac{1}{2}}{2l+1}}$... jen horní řádek pro $j = \frac{1}{2} + l$
ještě dolní řádek a halej $j = l - \frac{1}{2}$

C-G matice je blok-diagonální ... nejdříve jen bloky $m = m_1 + m_2$



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

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

Definice spin-úhlové funkce (spin-orbitally)

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

$$= \frac{1}{\sqrt{2l+1}} \left(\pm \sqrt{\frac{l+m+\frac{1}{2}}{2l+1}} Y_l^{m-\frac{1}{2}}(\theta, \varphi) \right) \sqrt{\frac{l-m+\frac{1}{2}}{2l+1}} Y_l^{m+\frac{1}{2}}(\theta, \varphi) \dots \text{vlast. fce } L^2, S^2, J^2 \text{ a } J_z$$

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