

ПРИЛОЖЕНИЕ I

ОБЩИЕ СВОЙСТВА СОБСТВЕННЫХ ФУНКЦИЙ ОПЕРАТОРОВ МОМЕНТОВ КОЛИЧЕСТВА ДВИЖЕНИЯ

§ A. Состояния системы с определенными спиновыми и орбитальными моментами

Как известно из курса квантовой механики, в центрально-симметричном поле квадрат момента количества движения и одна из его проекций (например, J_z) могут одновременно иметь определенные значения. Любое состояние движения в таком поле может быть представлено в виде линейной суперпозиции состояний с определенными значениями абсолютной величины момента и значениями одной из его проекций.

В этом приложении мы приведем краткую сводку основных сведений о свойствах операторов момента количества движения и их собственных функций, которые используются при изложении отдельных вопросов теории ядра в этой книге.

Оператор полного момента количества движения в единицах \hbar будем обозначать буквой \hat{J} . Его проекции \hat{J}_x , \hat{J}_y , \hat{J}_z на координатные оси удовлетворяют перестановочному соотношению

$$\hat{J}_x \hat{J}_y - \hat{J}_y \hat{J}_x = i\hat{J}_z \quad (\text{A},1)$$

и двум другим, получаемым из (A,1) циклической перестановкой индексов x , y , z . Эти перестановочные соотношения можно записать более кратко в векторной форме $[\hat{J}, \hat{J}] = i\hat{J}$.

Операторы $\hat{J}^2 = \hat{J}_x^2 + \hat{J}_y^2 + \hat{J}_z^2$ и \hat{J}_z коммутируют друг с другом и поэтому имеют общую систему собственных функций ψ_{JM} , которые удовлетворяют уравнениям

$$\begin{aligned} \hat{J}^2 \psi_{JM} &= J(J+1) \psi_{JM}, \\ \hat{J}_z \psi_{JM} &= M \psi_{JM}. \end{aligned}$$

Собственные функции ψ_{JM} зависят от переменных, на которые действуют операторы \hat{J}^2 и \hat{J}_z . В качестве примера рассмотрим три частных случая.

а) Оператор момента количества движения \hat{J} соответствует только орбитальному движению частицы и, следовательно, действует только на угловые переменные θ , φ . В этом случае

$$\left. \begin{aligned} \hat{j}_z &= -i \frac{\partial}{\partial \varphi} \equiv \hat{L}_z, \\ \hat{j}_x &= i \left\{ \sin \varphi \frac{\partial}{\partial \theta} + \operatorname{ctg} \theta \cos \varphi \frac{\partial}{\partial \varphi} \right\} \equiv \hat{L}_x, \\ \hat{j}_y &= -i \left\{ \cos \varphi \frac{\partial}{\partial \theta} - \operatorname{ctg} \theta \sin \varphi \frac{\partial}{\partial \varphi} \right\} \equiv \hat{L}_y \end{aligned} \right\} \quad (\text{A},2)$$

и собственными функциями операторов \hat{L}^2 и \hat{L}_z являются сферические функции (шаровые функции Лапласа). При $M \geq 0$

$$Y_{LM}(\theta, \varphi) =$$

$$= \frac{(-1)^{L+M}}{2L(L!)^2} \left[\frac{(2L+1)(L-M)!}{4\pi(L+M)!} \right]^{1/2} (\sin \theta)^M \frac{d^{L+M}}{(d \cos \theta)^{L+M}} (\sin \theta)^{2L} \exp(iM\varphi), \quad (\text{A},2a)$$

где квантовое число L пробегает целые значения $0, 1, \dots, \infty$ а $M = 0, 1, \dots, L$.

Сферические функции для отрицательных значений $M = -1, -2, \dots$ определяются из условия

$$Y_{LM}^* = (-1)^M Y_{L, -M}.$$

Сферические функции Y_{LM} образуют полную ортонормированную систему функций

$$\int Y_{LM}^* Y_{L'M'} d\Omega = \delta_{LL'} \delta_{MM'}. \quad (\text{A},3)$$

Поэтому любая функция $F(\theta, \varphi)$, удовлетворяющая условию ограниченности интеграла

$$\int |F(\theta, \varphi)|^2 d\Omega,$$

может быть представлена в виде линейной комбинации сферических функций

$$F(\theta, \varphi) = \sum_{LM} A_{LM} Y_{LM}(\theta, \varphi),$$

где

$$A_{LM} = \int F(\theta, \varphi) Y_{LM}^* d\Omega.$$

В частности, мы используем в книге разложение плоской волны, распространяющейся вдоль оси z :

$$e^{ikz} = e^{ikr \cos \theta} = \sum_{l=0}^{\infty} i^l \sqrt{4\pi(2l+1)} j_l(kr) Y_{l0}(\theta), \quad (\text{A},4)$$

где $j_l(kr) \equiv \sqrt{\frac{\pi}{2kr}} J_{l+1/2}(kr)$ — сферическая функция Бесселя первого рода порядка l .

Если использовать теорему сложения сферических функций

$$\sqrt{\frac{2l+1}{4\pi}} Y_{l0}(\theta) = \sum_{m=-l}^l Y_{lm}^*(\theta_1, \varphi_1) Y_{lm}(\theta_2, \varphi_2),$$

где θ — угол между направлениями, определяемыми углами θ_1, φ_1 и θ_2, φ_2 , то из (A,4) можно получить разложение по сферическим функциям плоской волны, распространяющейся в произвольном направлении, определяемом углами θ, Φ :

$$e^{ikr} = 4\pi \sum_{l=0}^{\infty} \sum_{m=-l}^l i^l j_l(kr) Y_{lm}^*(\theta, \Phi) Y_{lm}(\theta, \varphi). \quad (\text{A},4a)$$

Входящая в (A,4) сферическая функция может быть выражена через полином Лежандра $P_l(\cos \theta)$ с помощью соотношения

$$Y_{l0}(\theta) = \sqrt{\frac{2l+1}{4\pi}} P_l(\cos \theta).$$

б) Рассмотрим теперь случай, когда оператор момента количества движения $\hat{\mathbf{J}}$ соответствует спиновому моменту $J = 1/2$. Тогда в представлении, в котором диагонален оператор \hat{J}_z , операторы проекций момента $\hat{\mathbf{J}}$ изображаются двумерными матрицами

$$\hat{J}_z = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \equiv \frac{\sigma_z}{2}, \quad \hat{J}_x = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \equiv \frac{\sigma_x}{2}, \quad \hat{J}_y = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix} \equiv \frac{\sigma_y}{2}.$$

Собственные функции операторов $\hat{J}^2 \equiv \frac{\sigma^2}{4}$ и $\hat{J}_z \equiv \frac{\sigma_z}{2}$, удовлетворяющие уравнениям

$$\begin{aligned} \hat{J}^2 \chi_{1/2m}(s_z) &= \frac{1}{2} \left(\frac{1}{2} + 1 \right) \chi_{1/2m}(s_z), \\ \hat{J}_z \chi_{1/2m}(s_z) &= m \chi_{1/2m}(s_z), \end{aligned}$$

называются *спиновыми функциями*. Квантовое число m принимает два значения $\frac{1}{2}$ и $-\frac{1}{2}$.

Спиновые функции $\chi_{1/2m}(s_z)$ являются функциями спиновой переменной s_z , принимающей только два значения $\frac{1}{2}$ и $-\frac{1}{2}$. При этом

$$\left. \begin{aligned} \chi_{1/2, 1/2}\left(\frac{1}{2}\right) &= \alpha, & \chi_{1/2, 1/2}\left(-\frac{1}{2}\right) &= 0, \\ \chi_{1/2, -1/2}\left(\frac{1}{2}\right) &= 0, & \chi_{1/2, -1/2}\left(-\frac{1}{2}\right) &= \beta. \end{aligned} \right\} \quad (\text{A},5)$$

Спиновые функции (A,5) ортонормированы:

$$\sum_{s_z=1/2, -1/2} \chi_{1/2m'}^*(s_z) \chi_{1/2m}(s_z) = \delta_{mm'}. \quad (\text{A},6)$$

Спиновые функции могут быть записаны также и в матричной форме

$$\chi_{\frac{1}{2}, \frac{1}{2}} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad \chi_{\frac{1}{2}, -\frac{1}{2}} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}. \quad (\text{A},7)$$

Условие ортонормированности спиновых волновых функций (A,7) в матричном виде записывается следующим образом:

$$\chi_{\frac{1}{2}, m}^\dagger \chi_{\frac{1}{2}, m'} = \delta_{mm'}.$$

в) Рассмотрим, наконец, случай, когда оператор момента количества движения соответствует спиновому моменту $J=1$.

В этом случае в представлении, в котором диагонален оператор \hat{j}_z , операторы проекций момента $\hat{\mathbf{j}}$ изображаются трехмерными матрицами

$$\begin{aligned} \hat{j}_x &= s_x \equiv \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}, \quad \hat{j}_y \equiv s_y \equiv \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 0 & -i & 0 \\ i & 0 & -i \\ 0 & i & 0 \end{pmatrix}, \\ \hat{j}_z &= s_z \equiv \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}. \end{aligned} \quad (\text{A},8)$$

Оператор

$$\mathbf{s}^2 = s_x^2 + s_y^2 + s_z^2 = 2 \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

Спиновые волновые функции операторов s_z и s_x могут быть записаны в виде векторных матриц:

$$\mathbf{e}_{1,1} = \begin{pmatrix} \mathbf{e}_1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}; \quad \mathbf{e}_{1,-1} = \begin{pmatrix} 0 \\ \mathbf{e}_0 \\ 0 \end{pmatrix}, \quad \mathbf{e}_{1,0} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ \mathbf{e}_{-1} \end{pmatrix}, \quad (\text{A},9)$$

где единичные векторы \mathbf{e}_p определены соотношениями:

$$\mathbf{e}_{\pm 1} = \mp \frac{1}{\sqrt{2}} (\mathbf{e}_x \pm i \mathbf{e}_y), \quad \mathbf{e}_0 = \mathbf{e}_z;$$

здесь \mathbf{e}_x , \mathbf{e}_y , \mathbf{e}_z — единичные векторы вдоль осей декартовой системы координат. Единичные векторы \mathbf{e}_p удовлетворяют соотношениям ортогональности

$$\mathbf{e}_p \mathbf{e}_{p'}^* = \delta_{pp'}, \quad p, p' = 0, 1, -1, \quad (\text{A},9a)$$

при этом

$$\mathbf{e}_p = (-1)^r \mathbf{e}_{-p}. \quad (\text{A},9b)$$

Любой вектор \mathbf{A} может быть представлен в виде

$$\mathbf{A} = \sum_{p=0, \pm 1} A_p \mathbf{e}_p^* = \sum_p (-1)^p A_p \mathbf{e}_{-p}, \quad (\text{A}, 10)$$

где $A_p = \mathbf{A} \mathbf{e}_p$, так что

$$A_{\pm 1} = \mp \frac{1}{\sqrt{2}} (A_x \pm i A_y), \quad A_0 = A_z. \quad (\text{A}, 11)$$

Если из операторов \hat{j}_x , \hat{j}_y , \hat{j}_z , удовлетворяющих перестановочным соотношениям (A, 1), образовать три других оператора:

$$\hat{j}_0 = j_z, \quad \hat{j}_{\pm} = \mp \frac{1}{\sqrt{2}} (\hat{j}_x \pm i \hat{j}_y), \quad (\text{A}, 12)$$

то действие этих операторов на собственные функции ψ_{JM} операторов \hat{j}^2 и \hat{j}_z выражаются простыми равенствами:

$$\left. \begin{aligned} \hat{j}_0 \psi_{JM} &= M \psi_{JM}, \\ \hat{j}_{\pm} \psi_{JM} &= \mp \frac{1}{\sqrt{2}} V(J \mp M) (J \pm M + 1) \psi_{J, M \pm 1}. \end{aligned} \right\} \quad (\text{A}, 13)$$

Операторы \hat{j}_+ и \hat{j}_- соответственно увеличивают и уменьшают магнитное квантовое число на единицу.

Учитывая (A, 12) и используя (A, 13), можно также написать:

$$\hat{j}_z \psi_{JM} = M \psi_{JM}, \quad (\text{A}, 14)$$

$$\begin{aligned} \hat{j}_x \psi_{JM} &\equiv \frac{1}{\sqrt{2}} (\hat{j}_+ - \hat{j}_-) \psi_{JM} = \frac{1}{2} \{ V(J - M) (J + M + 1) \psi_{J, M+1} + \\ &\quad + V(J + M) (J - M + 1) \psi_{J, M-1} \}, \end{aligned} \quad (\text{A}, 15)$$

$$\begin{aligned} \hat{j}_y \psi_{JM} &\equiv \frac{i}{\sqrt{2}} (\hat{j}_+ + \hat{j}_-) \psi_{JM} = \frac{1}{2} \{ V(J - M) (J + M + 1) \psi_{J, M+1} - \\ &\quad - V(J + M) (J - M + 1) \psi_{J, M-1} \}. \end{aligned} \quad (\text{A}, 16)$$

С помощью равенств (A, 13) — (A, 16) легко вычислить матричные элементы операторов моментов количества движения.

Если ввести переменную $p = 0, \pm 1$, то соотношения (A, 13) можно записать в кратком виде:

$$\hat{j}_p \psi_{JM} = (-1)^p V(J \mp 1) (J1, M + p, -p | JM) \psi_{J, M+p}, \quad (\text{A}, 17)$$

где $(J1, M + p, -p | JM)$ — коэффициенты векторного сложения, определенные в следующем параграфе этого приложения.

Теперь, пользуясь (A, 10), можно написать:

$$\begin{aligned} \hat{j} \psi_{JM} &= \sum_{p=0, \pm 1} (-1)^p \hat{j}_p e_{-p} \psi_{JM} = \\ &= V(J \mp 1) \sum_p (J1, M + p, -p | JM) \psi_{J, M+p} e_{-p}. \end{aligned} \quad (\text{A}, 18)$$

Частным случаем равенства (A, 10) является представление радиуса-вектора

$$\mathbf{r} = r \sqrt{\frac{4\pi}{3}} \sum_p (-1)^p Y_{1p} \mathbf{e}_{-p}. \quad (\text{A}, 19)$$

§ Б. Векторное сложение моментов количества движения

Предположим, что некоторая система, в которой момент количества движения является интегралом движения, состоит из двух подсистем. Если оператор момента количества движения одной подсистемы j_1 , а второй подсистемы j_2 и если эти операторы коммутируют друг с другом, то состояние всей системы можно характеризовать моментом количества движения, равным сумме моментов количества движения каждой из подсистем в отдельности. Такая ситуация возникает, например: а) при совместном рассмотрении орбитального и спинового моментов количества движения одной частицы; в этом случае, оператор орбитального движения действует на угловые переменные, а оператор спина действует на спиновые переменные, поэтому оба оператора коммутируют; б) при рассмотрении орбитального или спинового моментов двух частиц и т. д.

Во всех этих случаях состояние полной системы может быть описано либо набором квантовых чисел j_1, j_2, m_1, m_2 , определяющих соответственно для каждой подсистемы квадраты моментов количества движения и их проекции на ось z , либо набором квантовых чисел JMj_1j_2 , определяющих полный момент и его проекцию на ось z для всей системы и полные моменты каждой из подсистем в отдельности.

Квантовое число J полного момента всей системы может пробегать значения, определяемые правилом *векторного сложения*

$$J = j_1 + j_2, \quad j_1 + j_2 - 1, \dots, \quad |j_1 - j_2|,$$

или

$$|j_1 - j_2| \leq J \leq j_1 + j_2. \quad (\text{Б}, 1)$$

Соотношение (Б, 1) будем кратко обозначать $\Delta(j_1 j_2 J)$ и называть «*соотношением треугольника*».

Собственные функции оператора полного момента количества движения выражаются через линейную комбинацию произведений собственных функций операторов j_1 и j_2 с помощью соотношения

$$\Phi_{j_1 j_2 JM} = \sum_{m_1 m_2} (j_1 j_2 m_1 m_2 | JM) \psi_{j_1 m_1} \psi_{j_2 m_2}. \quad (\text{Б}, 2)$$

Обратное преобразование к (Б, 2) имеет вид:

$$\psi_{j_1 m_1} \psi_{j_2 m_2} = \sum_{J=|j_1 - j_2|}^{j_1 + j_2} (j_1 j_2 m_1 m_2 | JM) \Phi_{j_1 j_2 JM}. \quad (\text{Б}, 3)$$

Коэффициенты $(j_1 j_2 m_1 m_2 | JM)$ линейных комбинаций (Б, 2) и (Б, 3)