

**20. ročník, úloha III. S ... impulsmoment** (6 bodů; průměr 4,00; řešilo 12 studentů)

- a) Dokažte, že z komutační relace  $[\hat{J}_i, \hat{J}_j] = i\epsilon_{ijk}\hat{J}_k$  plyne kompatibilitnost operátoru  $\hat{J}_3$  s operátorem  $\hat{J}^2$ .
- b) Definujme posunovací operátory

$$\hat{J}_{\pm} = \hat{J}_1 \pm i\hat{J}_2.$$

Vypočítejte komutační relace  $[\hat{J}_+, \hat{J}_-]$ ,  $[\hat{J}_3, \hat{J}_{\pm}]$ ,  $[\hat{J}_{\pm}, \hat{J}^2]$ .

- c) Na základě těchto vztahů dokažte, že vektory  $\hat{J}_{\pm}|j, m\rangle$  jsou vlastními stavy operátorů  $\hat{J}^2$  a  $\hat{J}_3$  a platí pro ně

$$\hat{J}^2(\hat{J}_{\pm}|j, m\rangle) = j(j+1)(\hat{J}_{\pm}|j, m\rangle), \quad \hat{J}_3(\hat{J}_{\pm}|j, m\rangle) = (m \pm 1)(\hat{J}_{\pm}|j, m\rangle).$$

- d) (Bonus) Z předchozího vyplývá, že

$$\hat{J}_+|j, m\rangle = \alpha^{(+)}(j, m)|j, m+1\rangle, \quad \hat{J}_-|j, m\rangle = \alpha^{(-)}(j, m)|j, m-1\rangle,$$

kde  $\alpha^{(\pm)}(j, m)$  jsou koeficienty závislé na  $j$  a  $m$ . Určete je.

Rada: Užijte relace  $(\hat{J}_{\pm})^{\dagger} = \hat{J}_{\mp}$  a toho, že pokud operátor působí napravo jako  $\hat{A}$ , tak nalevo působí jako hermitovsky sdružený  $\hat{A}^{\dagger}$ , tj.

$$\langle a | (\hat{A} | b \rangle) = (\langle a | \hat{A}^{\dagger} | b \rangle).$$

Zadal autor seriálu Jarda Trnka.

Na začátku si jako pomocný vztah odvodíme důležitou vlastnost komutátoru

$$[\hat{J}_i^2, \hat{J}_j] = \hat{J}_i^2 \hat{J}_j - \hat{J}_j \hat{J}_i^2 = (\hat{J}_i^2 \hat{J}_j - \hat{J}_i \hat{J}_j \hat{J}_i) + (\hat{J}_i \hat{J}_j \hat{J}_i - \hat{J}_j \hat{J}_i^2) = \hat{J}_i [\hat{J}_i, \hat{J}_j] + [\hat{J}_i, \hat{J}_j] \hat{J}_i.$$

Tato vlastnost se nazývá *linearita*.

- a) Kompatibilita operátoru  $\hat{J}_3$  s kvadrátem impulsmomentu  $\hat{J}^2 = \sum_i \hat{J}_i^2$  znamená  $[\hat{J}_3, \hat{J}^2] = 0$ . Z linearity komutátoru plyne

$$[\hat{J}_3, \hat{J}^2] = [\hat{J}_3, \hat{J}_1^2] + [\hat{J}_3, \hat{J}_2^2] + [\hat{J}_3, \hat{J}_3^2] = \hat{J}_1 [\hat{J}_3, \hat{J}_1] + [\hat{J}_3, \hat{J}_1] \hat{J}_1 + \hat{J}_2 [\hat{J}_3, \hat{J}_2] + [\hat{J}_3, \hat{J}_2] \hat{J}_2,$$

kde jsme využili toho, že operátor  $\hat{J}_3$  komutuje s libovolnou funkcí sebe sama. Komutační relace nám dávají

$$[\hat{J}_3, \hat{J}_1] = i\hat{J}_2, \quad [\hat{J}_3, \hat{J}_2] = -i\hat{J}_1.$$

Po dosazení pak dostaneme

$$[\hat{J}_3, \hat{J}^2] = i\hat{J}_1 \hat{J}_2 + i\hat{J}_2 \hat{J}_1 - i\hat{J}_2 \hat{J}_1 - i\hat{J}_1 \hat{J}_2 = 0.$$

Naprosto stejným postupem bychom dostali, že stejně tak komutují s  $\hat{J}^2$  i operátory  $\hat{J}_1$  a  $\hat{J}_2$ .

- b) Užití komutačních relací

$$[\hat{J}_1, \hat{J}_2] = i\hat{J}_3, \quad [\hat{J}_2, \hat{J}_3] = i\hat{J}_1, \quad [\hat{J}_1, \hat{J}_3] = -i\hat{J}_2$$

a linearity vede po jednoduchých výpočtech na

$$[\hat{J}_+, \hat{J}_-] = [\hat{J}_1 + i\hat{J}_2, \hat{J}_1 - i\hat{J}_2] = [\hat{J}_1, \hat{J}_1] + i[\hat{J}_2, \hat{J}_1] - i[\hat{J}_1, \hat{J}_2] + [\hat{J}_2, \hat{J}_2] = 2\hat{J}_3.$$

Obdobně dostaneme pro další dva komutátory

$$[\hat{J}_3, \hat{J}_\pm] = \pm\hat{J}_\pm, \quad [\hat{J}_\pm, \hat{J}^2] = 0.$$

- c) O vektoru  $|j, m\rangle$  víme, že je vlastním stavem operátoru  $\hat{J}^2$ , resp.  $\hat{J}_3$  příslušný vlastní hodnotě  $j(j+1)$ , resp.  $m$ , tj.

$$\hat{J}^2|j, m\rangle = j(j+1)|j, m\rangle, \quad \hat{J}_3|j, m\rangle = m|j, m\rangle.$$

Definujme teď nový stav  $|\psi_\pm\rangle = \hat{J}_\pm|j, m\rangle$ . Působení operátoru  $\hat{J}^2$  dává

$$\hat{J}^2|\psi_\pm\rangle = \hat{J}^2\hat{J}_\pm|j, m\rangle = \hat{J}_\pm\hat{J}^2|j, m\rangle = \hat{J}_\pm[j(j+1)|j, m\rangle] = j(j+1)|\psi_\pm\rangle,$$

kde jsme využili vztah  $[\hat{J}^2, \hat{J}_\pm] = 0$  získaný v úkolu b). Podobně pro působení operátoru  $\hat{J}_3$  máme

$$\begin{aligned} \hat{J}_3|\psi_\pm\rangle &= \hat{J}_3\hat{J}_\pm|j, m\rangle = (\hat{J}_\pm\hat{J}_3 \pm \hat{J}_\pm)|j, m\rangle = \hat{J}_\pm m|j, m\rangle \pm \hat{J}_\pm|j, m\rangle = \\ &= (m \pm 1)\hat{J}_\pm|j, m\rangle = (m \pm 1)|\psi_\pm\rangle. \end{aligned}$$

Vidíme tedy, že vektory  $|\psi_\pm\rangle = \hat{J}_\pm|j, m\rangle$  jsou skutečně vlastními vektory operátorů  $\hat{J}^2$ ,  $\hat{J}_3$ , které přísluší stejné hodnotě  $j$  jako vektor  $|j, m\rangle$ , ale jiným hodnotám  $m$ , konkrétně třetí komponentu impulsmomentu mění (posouvají) o jedničku.

- d) Jako pomocný vztah si chytře rozepíšeme součin operátorů  $\hat{J}_+\hat{J}_-$ .

$$\begin{aligned} \hat{J}_+\hat{J}_- &= (\hat{J}_1 + i\hat{J}_2)(\hat{J}_1 - i\hat{J}_2) = \hat{J}_1^2 - i\hat{J}_2\hat{J}_1 + i\hat{J}_1\hat{J}_2 + \hat{J}_2^2 = \hat{J}_1^2 + \hat{J}_2^2 - i[\hat{J}_1, \hat{J}_2] = \\ &= \hat{J}_1^2 + \hat{J}_2^2 + \hat{J}_3. \end{aligned}$$

Jistě platí, že  $\hat{J}_1^2 + \hat{J}_2^2 = \hat{J}^2 - \hat{J}_3^2$ , což po dosazení dá

$$\hat{J}_+\hat{J}_- = \hat{J}^2 - \hat{J}_3^2 + \hat{J}_3.$$

Předkládaná rada v zadání nebyla žádným hlubokomyslným tvrzením, ale měla vás vést k výpočtu maticového elementu

$$\langle j, m|\hat{J}_+\hat{J}_-|j, m\rangle,$$

a to dvěma způsoby. První užije právě získané relace

$$\langle j, m|\hat{J}_+\hat{J}_-|j, m\rangle = \langle j, m|\hat{J}^2 - \hat{J}_3^2 + \hat{J}_3|j, m\rangle = j(j+1) - m^2 + m.$$

V druhém způsobu uplatníme radu a vyjádříme výsledek pomocí koeficientů  $\alpha^{(\pm)}(j, m)$ . Porovnáním pak pro ně získáme explicitní vztah. Doteď jsme se zabývali pouze případy,

kdy operátor působil vlevo. Tady je však výhodné nechat zapůsobit  $\hat{J}_-$  nalevo, ale  $\hat{J}_+$  napravo.

$$\langle j, m | \hat{J}_+ = \langle j, m - 1 | \alpha^{(-)}(j, m)^* .$$

Pro maticový element tedy máme

$$\langle j, m | \hat{J}_+ \hat{J}_- | j, m \rangle = |\alpha^{(-)}(j, m)|^2 .$$

Porovnáním výsledků z obou způsobů výpočtu dostaneme

$$\alpha^{(-)}(j, m) = \sqrt{j(j+1) - m(m-1)} .$$

Obdobně počítáním maticového elementu  $\langle j, m | \hat{J}_- \hat{J}_+ | j, m \rangle$  dospějeme k výrazu

$$\alpha^{(+)}(j, m) = \sqrt{j(j+1) - m(m+1)} .$$

Na závěr bych se chtěl omluvit za poněkud techničtější úlohu, ale řešení i podstatně složitějších problémů se často i na toto redukuje a jistá zručnost je v tomto případě nutná. Poděkování patří *Pavlu Motlochovi* za ochotné zaslání  $\text{\TeX}$ ovských zdrojových souborů svého řešení (autor si chtěl původně poněkud ulehčit práci). Žel bohu rychlejší myšlenkové pochody Pavlova řešení se moc neslučovaly s pedagogickým cílem, který vzorové řešení sleduje.

*Jarda Trnka*

[jarda@fykos.mff.cuni.cz](mailto:jarda@fykos.mff.cuni.cz)