4.4 分子的偶极矩和极化率

偶极矩: 电偶极矩,是矢量。

偶极矩的普遍定义:

$$\mathbf{\mu} = \sum_{i} q_{i} \mathbf{r}_{i}$$

若只有正负两个电荷,且 $q_- = -q_+$,记 q_+ 为q,代入 偶极矩的普遍定义,得偶极矩的狭义定义:

$$\mu = q(\mathbf{r}_{+} - \mathbf{r}_{-}) = q\mathbf{r}$$

偶极矩方向:从负电荷指向正电荷。书写错了!

4.4.1 分子的偶极矩和分子的结构

分子含有多个电荷,其偶极矩必须由**偶极矩的普遍** 定义导出!

原子核带正电,电子带负电,原子核和电子时刻在运动,分子的瞬时偶极矩为:

$$\mu_{\text{瞬时}} = \sum_{k} q_{k,k} \mathbf{r}_{k,k} + \sum_{i} (-e) \mathbf{r}_{e+i}$$
 电子电荷: $-e$

原子核和电子的运动必须用量子力学描写,从量子观点看,上式各项应看作算符,分子的偶极矩应是偶极矩算符的平均值(用波函数计算):

$$\mathbf{\mu} = \left\langle \hat{\mathbf{\mu}} \right\rangle = \sum_{k} q_{\text{k},k} \left\langle \hat{\mathbf{r}}_{\text{k},k} \right\rangle + \sum_{i} (-e) \left\langle \hat{\mathbf{r}}_{\text{e},i} \right\rangle$$

定义正、负电荷中心 r_, r_, 并用其表示出偶极矩:

$$\mu = \langle \hat{\mu} \rangle = \sum_{k} q_{k,k} \langle \hat{\mathbf{r}}_{k,k} \rangle + \sum_{i} (-e) \langle \hat{\mathbf{r}}_{e+i} \rangle$$

$$\mathbf{r}_{+} \sum_{k} q_{k,k} - \mathbf{r}_{-} e \cdot e \cdot e \cdot f \cdot g$$

$$= \mathbf{r}_{+} \sum_{k} q_{k,k} - \mathbf{r}_{-} e \cdot e \cdot f \cdot g$$

分子是电中性的,记正电荷总量为q,则 $q = \sum_{l} q_{k} = e \cdot$ 电子数

最终,分子的偶极矩表示为:

$$\mu = q(\mathbf{r}_{+} - \mathbf{r}_{-}) = q\mathbf{r}$$

r_±是分子的正负电荷中心,不是单个电荷的位置。

分子偶极矩另外一种算法:

原子的内层轨道全充满且受外界影响小,则内层电子云近似是球对称的。球对称电子云的平均位置与原子核重叠,相当于抵消了原子核的部分正电荷:

$$\mu = \langle \hat{\mu} \rangle = \sum_{k} q_{k,k} \langle \hat{\mathbf{r}}_{k,k} \rangle + \sum_{i} (-e) \langle \hat{\mathbf{r}}_{e+i} \rangle \frac{\mathbf{M} + \mathbf{m} + \mathbf{m$$

两种方法得到的偶极矩表达式分别为:

$$\mu = (\mathbf{r}_{+} - \mathbf{r}_{-}) \sum_{k} q_{\mathbf{k},k}$$

$$= (\mathbf{r}_{+, \mathbf{B} + \mathbf{y}} - \mathbf{r}_{-, \mathbf{M} + \mathbf{k}}) \sum_{k} q_{\mathbf{B} + \mathbf{y},k}$$

$$\mathbf{r}_{+} \neq \mathbf{r}_{+, \text{BS-g}}, \quad \mathbf{r}_{-} \neq \mathbf{r}_{-, \text{Mather}}, \quad \sum_{k} q_{\text{K},k} \neq \sum_{k} q_{\text{BS-g},k}$$

正负电荷中心与电荷衡算对象的选取有关,只有指明衡算对象才有意义;偶极矩与电荷衡算对象的选取无关,是物体固有的,因此我们只讨论后者。

分子偶极矩是偶极矩算符的量子平均,是分子的固有属性:

$$\mathbf{\mu} = \left\langle \sum_{i} q_{i} \hat{\mathbf{r}}_{i} \right\rangle = \left\langle \hat{\mathbf{\mu}} \right\rangle$$

偶极矩的大小: $\mu = |\mu|$; 国际单位: C·m 偶极矩常用单位: debye

1 debye = 10⁻¹⁸ esu·cm = 3.335641×10⁻³⁰ C·m esu: 静电单位制中的电量单位

用静电单位制,一个质子的电量约4.8×10⁻¹⁰esu,分子大小以10⁻⁸cm计,则偶极矩量级在10⁻¹⁸esu·cm左右,因此引入单位debye,使偶极矩量级在1左右。

静电单位制

库仑定律
$$F = k \frac{q^2}{r^2}$$

SI制中,取力的单位为N,电量单位C,长度单位m,则实验测得比例常数 $k = 8.987552 \times 10^9$ 。

如果力的单位取dyn ($1N = 10^5$ dyn),长度单位取cm,即cgs制,再强制令比例常数k = 1,则由于比例常数已取定,电量的单位只能由前三者导出。这是cgs制往电磁现象推广的方式之一,称为静电单位制,由此导出的电量单位称为静电单位,记为 esu。请与2.4节课件中的原子单位制比较。

分别用两种单位写出库仑定律,并无因次化:

$$F/N = 8.987552 \times 10^9 \frac{(q/C)^2}{(r/m)^2}$$
 $F/dyn = \frac{(q/esu)^2}{(r/cm)^2}$

两式相除得:
$$\frac{F/N}{F/dyn} = 8.987552 \times 10^9 \left(\frac{q/C}{q/esu}\right)^2 \left(\frac{r/cm}{r/m}\right)^2$$

代入已知的单位换算关系:
$$\frac{F/N}{F/dyn} = 10^{-5} \frac{r/m}{r/cm} = 10^{-2}$$

立得:
$$\frac{q/C}{q/\text{esu}} = 3.335641 \times 10^{-10}$$

即:
$$1 \text{ esu} = 3.335641 \times 10^{-10} \text{C}$$

1 debye = 10^{-18} esu·cm = 3.335641×10^{-30} C·m

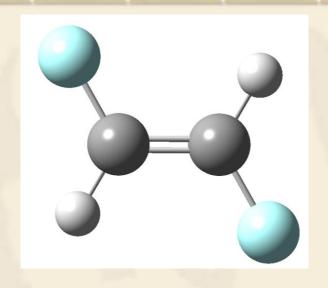
→ 分子有无偶极矩的判据:

对称元素是否有且仅有一个爱点,或者对称 操作的不动点是否只有一点:

[是: 无论此何这取电荷衡算对象, 正负电荷中心就想在此点上, μ=0 张极性分子

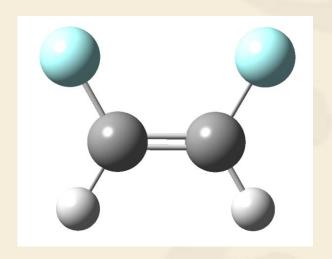
否:无论的何选取电荷衡算对象,正负电荷中心不重合,μ≠0极性分子

只有属于 C_n 、 C_{nv} 、 C_s 点群的分子才具有偶极矩



$$C_{2h}$$
 $\mu=0$

$$C_2$$
与 σ_h 交于唯一点



$$C_{2v}$$
 $\mu \neq 0$

 $\sigma_{\rm v}$ 通过 C_2 ,交于无数多点

4.4.2 分子的诱导偶极矩和极化率

若将分子放入电场中,原子核和电子云将偏离原平衡位置,由这种偏离产生的偶极矩就是诱导偶极矩。外场不强时,诱导偶极矩μ_诱与电场E成线性关系:

$$\mathbf{\mu}_{\mathcal{B}} = \begin{pmatrix} \mu_{x,\mathcal{B}} \\ \mu_{y,\mathcal{B}} \\ \mu_{z,\mathcal{B}} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \alpha_{xx} & \alpha_{xy} & \alpha_{xz} \\ \alpha_{xy} & \alpha_{yy} & \alpha_{yz} \\ \alpha_{xz} & \alpha_{yz} & \alpha_{zz} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} E_{x} \\ E_{y} \\ E_{z} \end{pmatrix} = \mathbf{\alpha} \mathbf{E}$$

其中三阶对称矩阵α称为<u>分子的</u>极化率,是张量; 各向同性时(原子和球对称陀螺分子),张量等 价于标量。Raman光谱选律与分子极化率有关。

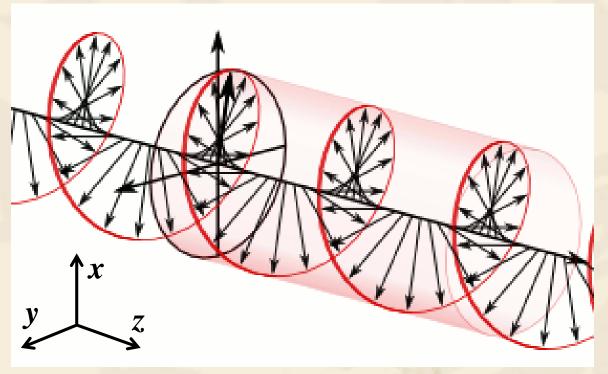
4.5 分子的手性和旋光性

横波: 振动方向与波的传播方向垂直。

电磁波:以波动方式传播的电磁场,是横波。将z轴与传播方向重合,则电磁场只有x和y方向分量,其中电场和磁场不是互相独立的,取其一即可。

$$\begin{cases} E_{x} = A_{x} \cos[2\pi(\lambda^{-1}z - vt)] \\ E_{y} = A_{y} \cos[2\pi(\lambda^{-1}z - vt) + \delta] \end{cases} \mathbf{B} = \frac{\mathbf{k} \times \mathbf{E}}{c}$$

根据振幅 A_x 、 A_y 和相位差 δ 的大小, $\mathbf{E} = \mathbf{i} E_x + \mathbf{j} E_y$ 矢量的端点在xy平面的投影随着时间勾勒出直线、椭圆或圆,分别称为线偏振、椭圆偏振和圆偏振。自然光包含了各种偏振光。



迎着光线方向,电大量顺针转,称为右旋。

圆偏振光: $A_x = A_y = A$, $\delta = -\pi/2$

$$\begin{cases} E_{x} = A\cos[2\pi(\lambda^{-1}z - vt)] \\ E_{y} = A\cos[2\pi(\lambda^{-1}z - vt) - \pi/2] \end{cases} \longrightarrow E_{x}^{2} + E_{y}^{2} = A^{2}, \quad \square$$

旋光性:将线偏振光射入透光物质,出射光的偏振方向发生了旋转。若迎着光线,偏振面顺时针偏转,则称分子是右旋的,记为D;逆时针偏转则称分子是左旋的,记为L。

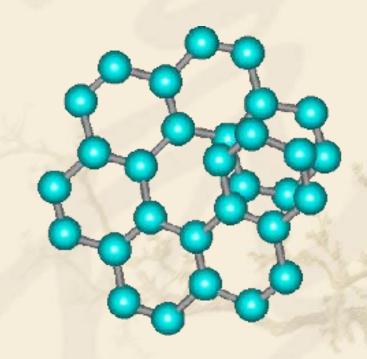
分子具有旋光性的充要条件是其自身不能和镜 象重合,即手性分子,正如人的左右手,两只手互 为镜象,但不能通过旋转或平移(实操作)使两只 手重合。

分子有无旋光性的判据:有 σ 平面,或者有对称中心i,或者有 S_n 象转轴(I_n 反轴)的分子没有旋光性;没有 σ 、i和 S_n (I_n)的分子才有旋光性。





螺旋型分子都是手性分子, 旋光方向与螺旋方向一致; 匝数 越多旋光度越大; 螺距小者旋光 度大; 分子旋光度是螺旋旋光度 的代数和。



4.6 群的表示

群是抽象的数学概念,群的表示把抽象的群用"不抽象"的矩阵表示出来以方便应用,分两步进行:

- 1. <u>在群元与某些"不很抽象"的线性算符间建立对应关系: 群元→线性算符</u>, 要求"两个群元的乘积"也能按照这个对应关系与"相应的两个线性算符的乘积"对应, 这样线性算符也构成了群, 而且体现了抽象群的部分性质;
- 2. <u>线性算符的所有作用对象构成线性空间,则算符可以表示为矩阵</u>,这些矩阵也构成群,它们经由线性算符与抽象群相对应——抽象群的矩阵表示。

群与群的两种对应关系: 同构和同态

同构:有两个群G和G',如果两者的元素按照某种规则存在一一对应关系,并且元素的乘积也按照这种规则一一对应,则称两个群同构,记为 $G \approx G'$ 。

$$G = \{E, A_1, A_2, \dots, A_n, \dots\}$$

$$G' = \{E', A_1', A_2', \dots, A_n', \dots\}$$

$$E \leftrightarrow E', \quad A_i \leftrightarrow A_i', \quad A_i A_j = A_k \leftrightarrow A_k' = A_i' A_j'$$

互相同构的两个群,具有相同的性质,研究清楚一个,等于知道了另外一个。

例:对称操作群与4.1节的表示矩阵构成的群同构,两者具有相同性质,可直接用矩阵代替操作。

同态:有两个群H和G,如果每个G中的元素按照某种对应规则与H中唯一元素对应,并且元素的乘积也保持这种对应关系,则称这种对应关系为同态关系,或H是G的同态,记为 $H \leftarrow G$ 或 $G \rightarrow H$ 。

$$G = \{E, A_1, A_2, \dots, A_n, \dots\}$$

$$H = \{E', B_1, B_2, \dots, B_m, \dots\}$$

$$\{A_i, A_j, \dots\} \to B_k, \quad \{A_m, A_n, \dots\} \to B_l, \dots$$

$$\{A_i A_m, A_i A_n, A_j A_m, A_j A_n, \dots\} \to B_k B_l, \dots$$

同态关系 $G \to H$ 是多对一的关系,群H只反映了群G的部分性质。

例如: C_2 群和 C_{2h} 群存在如下同态关系: $C_2 \leftarrow C_{2h}$,即 $E \leftarrow \{E, \sigma_h\}, C_2 \leftarrow \{C_2, \sigma_h C_2\}$ 。

线性空间: V是一个集合, F是数域, 规定了V中元素的加法以及V中元素和F中数的乘法(数乘)。若满足下面条件, 则集合V称为数域F上的线性空间, V中的元素称为向量:

- I. 加法封闭性: $\forall a, b \in V$, $a+b \in V$ 。
- II. 加法对易: $\forall a, b \in V$, a+b=b+a。
- III. 加法结合律: $\forall a, b, c \in V$, a + (b + c) = (a + b) + c。
- IV. 数乘封闭性和相容性: $\forall a \in V$, $\forall \mu, \lambda \in F$, 满足 $\lambda a \in V \coprod \mu(\lambda a) = (\mu \lambda)a$.
- V. 零向量:存在唯一零向量0(此0不是数域F中的数0), $\forall a \in V$,满足a + 0 = 0 + a = a。
- VI. 逆向量: $\forall a \in V$,存在唯一逆向量,记为-a,使得a + (-a) = (-a) + a = 0。

基:线性空间的一个子集,基中的向量称为基矢,满足:1.各基矢线性无关;2.任意一个向量可以表示为基矢的线性组合,或者说基矢张成了线性空间。线性组合中的系数称为坐标。书写错了!

例:三维空间中的所有向量构成一个线性空间,常用的基是直角坐标系三个坐标轴方向的单位向量。

基: $\{\mathbf{i}, \mathbf{j}, \mathbf{k}\}$ $\mathbf{r} = x\mathbf{i} + y\mathbf{j} + z\mathbf{k}$

在这个线性空间中,我们还定义了向量的长度和两个向量的内积,这样的线性空间称为Hilbert空间。

$$|\mathbf{r}| = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}$$
 $\mathbf{r}_1 \cdot \mathbf{r}_2 = x_1 x_2 + y_1 y_2 + z_1 z_2$

如此就能定义两个向量间夹角: $\cos \theta = \frac{\mathbf{r}_1 \cdot \mathbf{r}_2}{|\mathbf{r}_1||\mathbf{r}_2|}$

例:根据态叠加原理容易证明:氢原子波函数全体构成线性空间,因此波函数也可称为向量;又根据厄密算符正交归一本征函数集的性质,氢原子的1s,2s,2px,...等轨道全体构成基,氢原子任意波函数 Y 可表示为基矢的线性组合:

$$\Psi = c_{1s} \psi_{1s} + c_{2s} \psi_{2s} + c_{2px} \psi_{2px} + \cdots$$

如下定义波函数长度和内积后,氢原子波函数全体构成的线性空间成为Hilbert空间:

$$\|\Psi\| = \sqrt{\int \Psi^* \Psi d\tau}$$
 $(\Psi_1, \Psi_2) = \int \Psi_1^* \Psi_2 d\tau$

由此引出波函数归一(长度为1)和正交(内积为零)的概念。基矢1s, 2s, 2px, ... 等轨道是归一且互相正交的,这样的基矢称为单位正交基矢。

前几章遇到的线性算符都是对波函数进行某种数学运算,这些只是线性算符的一类。将线性算符抽象化以推广,我们仍采用第1.2节线性算符的定义式,但不指明作用对象的类型,只要求对象全体构成线性空间,作用后的结果仍在此线性空间中。

线性算符:V是一个线性空间,F是全体实数或全体复数,算符A作用在V上,若满足如下关系,则算符A称为线性算符:

$$\forall f, g \in V, \forall a, b \in F, \hat{A}(af + bg) = a\hat{A}f + b\hat{A}g \in V$$

在这个定义下,线性算符及其作用对象都是抽象的,因而可以应用于许多场合。

线性空间中的任意向量可以表示为列矩阵。

线性空间中总可以找到一组基矢,使得其它向量可以表示为基矢的线性组合。

$$\{\phi_i, i = 1, 2, \cdots\}$$
是一组基矢

任意向量y总可以表示为基矢线性组合

$$\psi = \sum_{k} \phi_{k} c_{k} = (\phi_{1} \quad \phi_{2} \quad \phi_{3} \quad \cdots)$$

$$\frac{c_{1}}{c_{2}}$$

$$c_{3}$$

$$\vdots$$

$$here = \sum_{k} \phi_{k} c_{k} = (\phi_{1} \quad \phi_{2} \quad \phi_{3} \quad \cdots)$$

$$\frac{d}{d} = \frac{d}{d} \psi$$
於
定
定
3
上 定
信
定
2
上 定
6
上 定
2
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定
6
上 定

基总是写成行矩阵。由于基已取定,是定值,在写向量时可不将基写出,直接用列矩阵代表向量。

例:在通常的三维空间中建立直角坐标系,基矢就是坐标轴方向的三个单位向量,则三维空间任意向量可以表示为基矢的线性组合:

由于基已取定,是定值,在写向量时可不将基写出,直接用列矩阵代表向量。

例: 氢原子全体波函数构成线性空间, 其1s, 2s, 2px, ...等轨道全体构成基,则氢原子任意波函数可以表示为基矢的线性组合,由此化为列向量:

$$\Psi = c_{1s} \psi_{1s} + c_{2s} \psi_{2s} + c_{2px} \psi_{2px} + \cdots$$

$$= (\psi_{1s}, \quad \psi_{2s}, \quad \psi_{2px}, \quad \cdots) \begin{pmatrix} c_{1s} \\ c_{2s} \\ c_{2px} \\ \vdots \end{pmatrix}$$
向量乎的 矩阵表示

基已取定,不会再变化,可以不将基写出,而直接用列矩阵表示波函数。

定义在线性空间上的线性算符可以表示为矩阵。

 $\{\phi_i, i=1, 2, ...\}$ 是线性空间的一组基矢,将线性算符 A作用在基矢 ϕ_i 上,记结果为 g_i ,由于 g_i 仍是线性空间中一个向量,因此可以表示为基矢的线性组合:

$$\hat{A}\phi_i = g_i = \sum_k \phi_k a_{ki} = (\phi_1 \quad \phi_2 \quad \cdots) \begin{pmatrix} a_{1i} \\ a_{2i} \\ \vdots \end{pmatrix}$$

将A作用在整个基上:

$$\hat{A}(\phi_1 \quad \phi_2 \quad \cdots) = (\hat{A}\phi_1 \quad \hat{A}\phi_2 \quad \cdots) = (g_1 \quad g_2 \quad \cdots)$$
 A 作用在基上
 $= (\phi_1 \quad \phi_2 \quad \cdots) \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots \\ a_{21} & a_{21} & \cdots \\ \vdots & \vdots & \ddots \end{pmatrix}$ ← 算符A的表示矩阵
 $\vdots \quad \vdots \quad \ddots$

用前页得到的结果,可将线性算符作用在任意向量上用矩阵形式表示出来:

$$\psi = \sum_{i} c_{i} \phi_{i} = \begin{pmatrix} \phi_{1} & \phi_{2} & \cdots \end{pmatrix} \begin{pmatrix} c_{1} \\ c_{2} \\ \vdots \end{pmatrix}$$

$$\hat{A}\psi = \hat{A}(\phi_1 \quad \phi_2 \quad \cdots) \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \\ \vdots \end{pmatrix}$$
A作用在基上

$$= \underbrace{\begin{pmatrix} \phi_1 & \phi_2 & \cdots \end{pmatrix}}_{\stackrel{}{\underline{}}} \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots \\ a_{21} & a_{21} & \cdots \\ \vdots & \vdots & \ddots \end{pmatrix}}_{\stackrel{}{\underline{}}} \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \\ \vdots \\ \vdots \end{pmatrix}$$

Ay的矩 阵表示

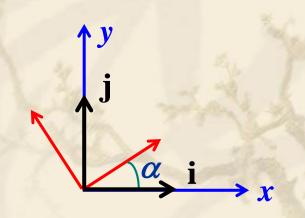
例:绕一根轴转动 α 角的矩阵。首先指明转动的对

象,这里取三维空间的位置向量,其次,建立坐标

系,取z轴与转轴重合且同方向,取基为:

记转动操作为 $\hat{C}(\alpha)$,显然这个操作是线性的,是线性算符,将其分别作用在三个基矢上,注意转动后得到的向量不是基矢:

$$\begin{cases} \hat{C}(\alpha)\mathbf{i} = \cos(\alpha)\mathbf{i} + \sin(\alpha)\mathbf{j} \\ \hat{C}(\alpha)\mathbf{j} = -\sin(\alpha)\mathbf{i} + \cos(\alpha)\mathbf{j} \\ \hat{C}(\alpha)\mathbf{k} = \mathbf{k} \end{cases}$$



接上页。转动操作作用在基上可用矩阵表示为:

$$\hat{C}(\alpha)(\mathbf{i}, \mathbf{j}, \mathbf{k}) = \begin{pmatrix} \hat{C}(\alpha)\mathbf{i}, \hat{C}(\alpha)\mathbf{j}, \hat{C}(\alpha)\mathbf{k} \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} \cos(\alpha)\mathbf{i} + \sin(\alpha)\mathbf{j}, & -\sin(\alpha)\mathbf{i} + \cos(\alpha)\mathbf{j}, & \mathbf{k} \end{pmatrix}$$

$$= (\mathbf{i}, \mathbf{j}, \mathbf{k}) \begin{pmatrix} \cos(\alpha) & -\sin(\alpha) & 0 \\ \sin(\alpha) & \cos(\alpha) & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

由此立得转动操作在三维向量空间中的矩阵表示:

$$D(\hat{C}(\alpha)) = \begin{pmatrix} \cos(\alpha) & -\sin(\alpha) & 0 \\ \sin(\alpha) & \cos(\alpha) & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

接上页。现在看转动操作作用在任意向量上的矩阵。

$$\hat{C}(\alpha)\vec{\mathbf{r}} = \hat{C}(\alpha)(x\mathbf{i} + y\mathbf{j} + z\mathbf{k})$$

$$= \hat{C}(\alpha)(\mathbf{i}, \mathbf{j}, \mathbf{k}) \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \left(\hat{C}(\alpha)\mathbf{i}, \hat{C}(\alpha)\mathbf{j}, \hat{C}(\alpha)\mathbf{k}\right) \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$$

$$= (\mathbf{i}, \mathbf{j}, \mathbf{k}) \begin{bmatrix} \cos(\alpha) & -\sin(\alpha) & 0 \\ \sin(\alpha) & \cos(\alpha) & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$$

$$= (\mathbf{i}, \mathbf{j}, \mathbf{k}) D(\hat{C}(\alpha)) \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$$
 基已取定,不再变化,可不将基写出。

群的表示:对于群G,如果存在一个线性算符构成的群U,且U是G的同态:U \leftarrow G,则称U是G的一个表示。

当U与G同构时,U称为G的忠实表示。

由于*U*中的元素是作用在线性空间上的线性算符,在选定基矢后,每个线性算符都可以用矩阵表示,这些矩阵的集合就称为*U*的一个实现,它们既是群*U*的表示矩阵也是群*G*的表示矩阵。

抽象群 → 线性算符群 → 矩阵群