

授業コンテンツを担当教員に無断で他者に
配信することを固く禁じます。

光科学 1

第11回

東京理科大学先進工学部 マテリアル創成工学科
曾我 公平

1

第10回のまとめ

- 角運動量 J の回転運動エネルギー

$$\varepsilon = \frac{\hbar^2}{2I} J(J+1) \quad (J = 0, 1, 2, 3, \dots)$$

- 項 term

- 原子や分子のエネルギー準位を 波数単位 (cm^{-1}) で表したもの

球状回転子の回転項 $F(J)$

$$F(J) = BJ(J+1) \quad [\text{cm}^{-1}]$$

- 回転定数 B

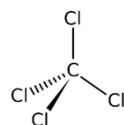
$$B = \frac{1}{hc} \frac{\hbar^2}{2I}$$

- J と $J-1$ の項間のエネルギー差 ΔF

$$\Delta F = F(J) - F(J-1) = 2BJ$$

2

第10回の課題の解答



【課題】

球状回転子である C^{35}Cl_4 分子の回転定数 B を求め、その $J = 2$ から $J = 3$ への遷移で起こるマイクロ波吸収の波数を求めなさい。

ただし、 $R_{\text{C-Cl}} = 177 \text{ pm}$ 、 $u = 1.66 \times 10^{-27} \text{ kg}$ とする。

【解】

球状回転子の慣性モーメントは

$$\begin{aligned}
 I &= \frac{8}{3} m_{\text{Cl}} R_{\text{C-Cl}}^2 \\
 &= \frac{8}{3} \times 35 \times 1.66 \times 10^{-27} \text{ kg} \times (1.77 \times 10^{-10} \text{ m})^2 \\
 &= 4.85_4 \times 10^{-45} \text{ kgm}^2
 \end{aligned}$$

3

第10回の課題の解答

$\frac{1}{hc}$ は単位変換
 $\text{J} \rightarrow \text{cm}^{-1}$

$$\begin{aligned}
 B &= \frac{1}{hc} \frac{\hbar^2}{2I} = \frac{\hbar}{4\pi c I} \\
 &= \frac{1.05_4 \times 10^{-34} \text{ Js}}{4 \times 3.14_2 \times 2.99_8 \times 10^8 \frac{\text{m}}{\text{s}} \times 4.85_4 \times 10^{-45} \text{ kgm}^2} \\
 &= 5.76_3 \text{ m}^{-1} = 5.76 \times 10^{-2} \text{ cm}^{-1}
 \end{aligned}$$

この方が意味は
分かりやすい

この方が計算はやや楽

最後は cm^{-1} に

$$\frac{\text{Js}}{\frac{\text{m}}{\text{s}} \text{ kgm}^2} = \frac{\frac{\text{kgm}^2}{\text{s}^2} \text{ s}}{\frac{\text{m}}{\text{s}} \text{ kgm}^2} = \text{m}^{-1}$$

単位の計算を忘れずに

$J = 3$ のとき

$$\begin{aligned}
 \Delta F &= F(J) - F(J-1) = 2BJ = 2 \times 5.76 \times 10^{-2} \times 3 \text{ cm}^{-1} \\
 &= 3.45_6 \times 10^{-1} \text{ cm}^{-1} = 0.345 \text{ cm}^{-1}
 \end{aligned}$$

4

慣性モーメントと回転定数


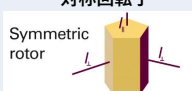
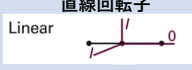
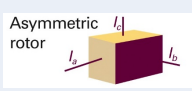
$$I_a \leq I_b \leq I_c$$

$$A = \frac{1}{hc} \frac{\hbar^2}{2I_a}, B = \frac{1}{hc} \frac{\hbar^2}{2I_b}, C = \frac{1}{hc} \frac{\hbar^2}{2I_c}$$

$$A \geq B \geq C$$

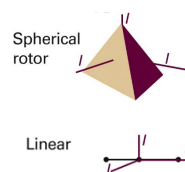
5

剛体回転子のエネルギー項

剛体回転子の型	慣性モーメント	例
球対称回転子  Spherical rotor	3つの等しい慣性モーメント $I_a = I_b = I_c$	$\text{CH}_4, \text{SiH}_4, \text{SF}_4$
対称回転子  Symmetric rotor	2つの等しい慣性モーメント $I_a < I_b = I_c, I_a = I_b < I_c$	$\text{NH}_3, \text{CH}_3\text{Cl}, \text{CH}_3\text{CN}$
直線回転子  Linear	慣性モーメントの一つはゼロ。 ゼロではない1つの慣性モーメント $I_a = 0, I_b = I_c = I$	$\text{CO}_2, \text{HCl}, \text{OCS},$ $\text{HC} \equiv \text{CH}$
非対称回転子  Asymmetric rotor	3つの異なる慣性モーメント $I_a < I_b < I_c$	$\text{H}_2\text{O}, \text{H}_2\text{CO}, \text{CH}_3\text{OH}$

6

直線回転子と球状回転子



- I が1通りしかない($I \neq 0$ の慣性モーメントは一つだけ)

- 直線回転子 $I_a = 0, I_b = I_c$
- 球状回転子 $I_a = I_b = I_c = I$

- 回転項 $F(J)$

$$F(J) = BJ(J+1) \quad [\text{cm}^{-1}]$$

- 回転定数 B

$$B = \frac{1}{hc} \frac{\hbar^2}{2I}$$

- J と $J-1$ の項間のエネルギー差 ΔF

$$\Delta F = F(J) - F(J-1) = 2BJ$$

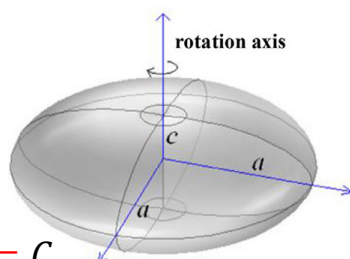
7

対称回転子

扁平対称こま分子と扁長対称こま分子

扁平

Oblate spheroid ($c < a$)

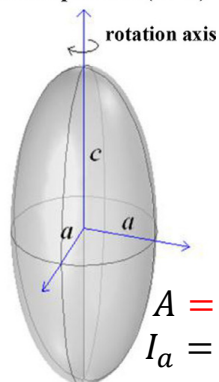


$$A > B = C$$

$$I_a < I_b = I_c$$

扁長

Prolate spheroid ($c > a$)



$$A = B > C$$

$$I_a = I_b < I_c$$

8

対称回転子の項

- 対称回転子

- 扁長こま分子 $I_{\parallel} = I_a < I_b = I_c = I_{\perp}, A > B = C$

$$F(J, K) = BJ(J+1) + (A-B)K^2 \quad [\text{cm}^{-1}]$$

- 扁平こま分子 $I_{\perp} = I_a = I_b < I_c = I_{\parallel}, A = B > C$

$$F(J, K) = BJ(J+1) + (C-B)K^2 \quad [\text{cm}^{-1}]$$

9

電子の波動関数

水素原子(一電子モデル) (詳しくは光科学 2)

- 変数分離: r と (θ, ϕ) に変数分離

$$\psi_{n,l,m} = R_{nl}(r)Y_{lm}(\theta, \phi)$$

- (θ, ϕ) (方向) のみに依存するのが球面調和関数 $Y_{lm}(\theta, \phi)$
- n : 主量子数
- l : 角運動量子数
- m : 磁気量子数

$$\begin{aligned} Y_0^0 &= \frac{1}{\sqrt{4\pi}} \\ Y_1^0 &= \sqrt{\frac{3}{4\pi}} \cos \theta \\ Y_1^{\pm 1} &= \mp \sqrt{\frac{3}{8\pi}} \sin \theta e^{\pm i\varphi} \\ Y_2^0 &= \sqrt{\frac{5}{16\pi}} (3 \cos^2 \theta - 1) \\ Y_2^{\pm 1} &= \mp \sqrt{\frac{15}{8\pi}} \sin \theta \cos \theta e^{\pm i\varphi} \\ Y_2^{\pm 2} &= \sqrt{\frac{15}{32\pi}} \sin^2 \theta e^{\pm 2i\varphi} \\ Y_3^0 &= \sqrt{\frac{7}{16\pi}} (5 \cos^3 \theta - 3 \cos \theta) \\ Y_3^{\pm 1} &= \mp \sqrt{\frac{21}{64\pi}} \sin \theta (5 \cos^2 \theta - 1) e^{\pm i\varphi} \\ Y_3^{\pm 2} &= \sqrt{\frac{105}{32\pi}} \sin^2 \theta \cos \theta e^{\pm 2i\varphi} \\ Y_3^{\pm 3} &= \mp \sqrt{\frac{35}{64\pi}} \sin^3 \theta e^{\pm 3i\varphi} \end{aligned}$$

10

磁気量子数 m の意味 角運動量の「 z 方向成分」

- 角運動量 J の回転運動
 $Y_{Jm_J}(\theta, \phi)$
- 角運動量 l の電子の軌道
 $Y_{lm}(\theta, \phi)$

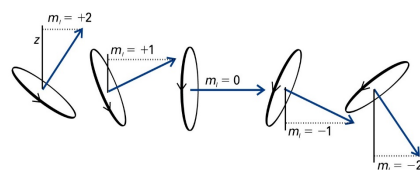
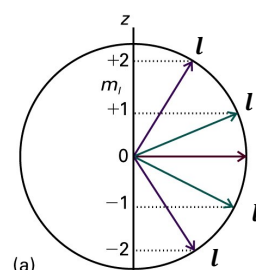
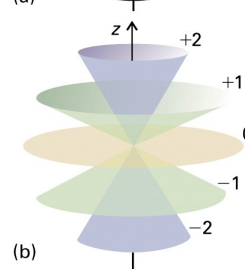


Figure 9-38
Atkins Physical Chemistry, Eighth Edition
© 2006 Peter Atkins and Julio de Paula

$l = |l| = 2$ のとき



(a)



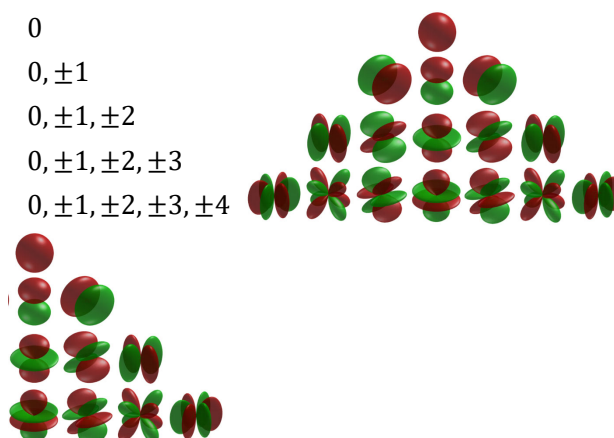
(b)

Figure 9-40
Atkins Physical Chemistry, Eighth Edition
© 2006 Peter Atkins and Julio de Paula

11

軌道角運動量 l と磁気量子数 m

軌道角運動量 l	磁気量子数 m
0 s	0
1 p	0, ± 1
2 d	0, $\pm 1, \pm 2$
3 f	0, $\pm 1, \pm 2, \pm 3$
4 g	0, $\pm 1, \pm 2, \pm 3, \pm 4$

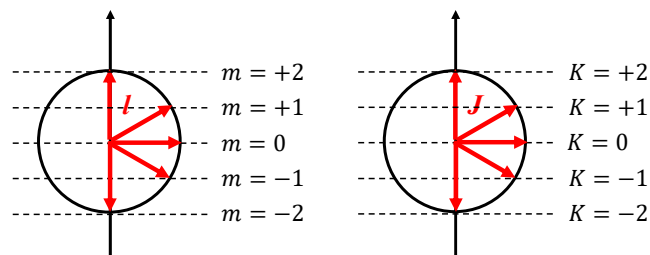


12

角運動量 J と K

$$J = 0, 1, 2, 3, \dots,$$

$$K = -J, -(J-1), \dots, 0, \dots, J-1, J$$



13

対称回転子 扁平対称こま分子と扁長対称こま分子

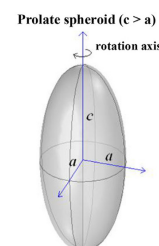
- 扁長対称こま分子

$$I_{\parallel} = I_a < I_b = I_c = I_{\perp}$$

- 回転定数

$$A = \frac{1}{hc} \frac{\hbar^2}{2I_a} = \frac{1}{hc} \frac{\hbar^2}{2I_{\parallel}}$$

$$B = \frac{1}{hc} \frac{\hbar^2}{2I_b} = \frac{1}{hc} \frac{\hbar^2}{2I_{\perp}}$$

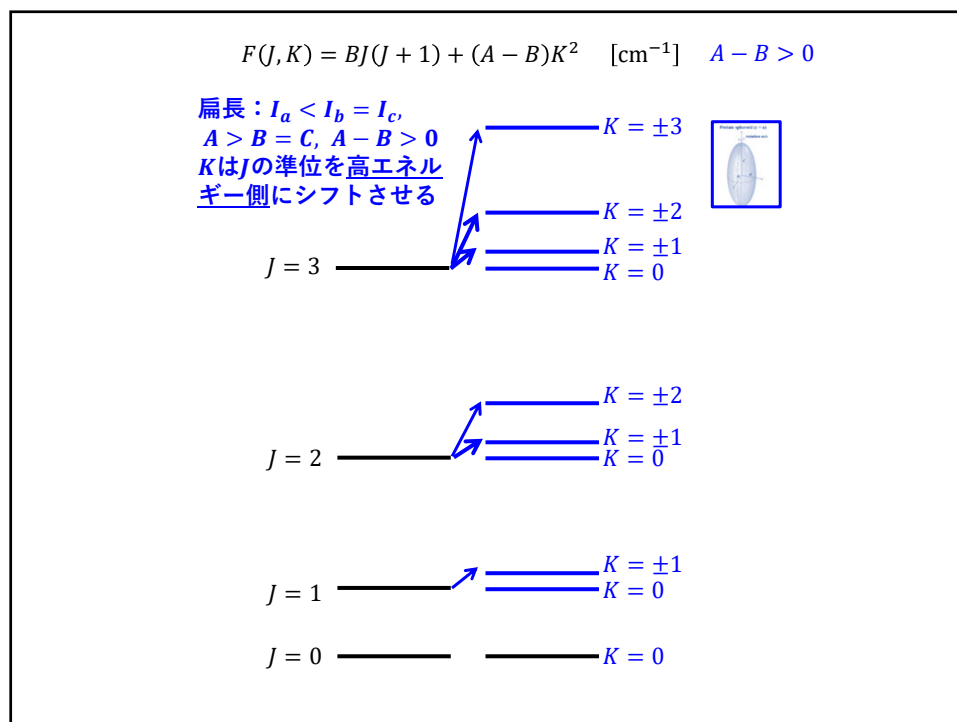


- エネルギー項

$$F(J, K) = BJ(J+1) + (A-B)K^2 \quad [\text{cm}^{-1}]$$

$I_a < I_b = I_c, A > B = C, A - B > 0$
 K は J の準位を高エネルギー側にシフトさせる

14



15

対称回転子 扁平対称こま分子と扁長対称こま分子

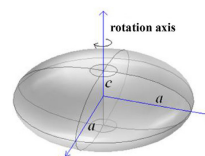
- 扁平対称こま分子

$$I_{\perp} = I_a = I_b < I_c = I_{\parallel}$$

- 回転定数

$$B = \frac{1}{hc} \frac{\hbar^2}{2I_b} = \frac{1}{hc} \frac{\hbar^2}{2I_{\perp}}$$

$$C = \frac{1}{hc} \frac{\hbar^2}{2I_c} = \frac{1}{hc} \frac{\hbar^2}{2I_{\parallel}}$$

Oblate spheroid ($c < a$)

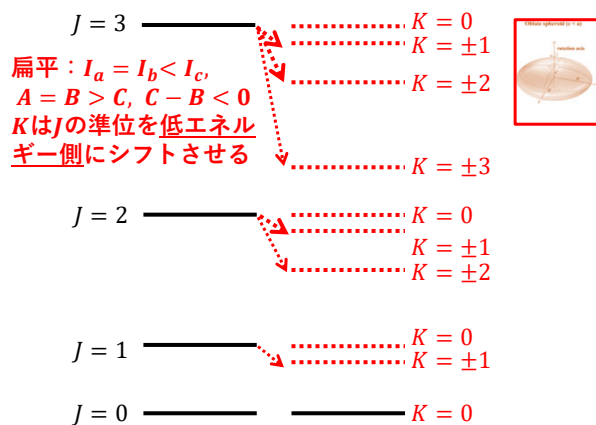
- エネルギー項

$$F(J, K) = BJ(J + 1) + (C - B)K^2 \quad [\text{cm}^{-1}]$$

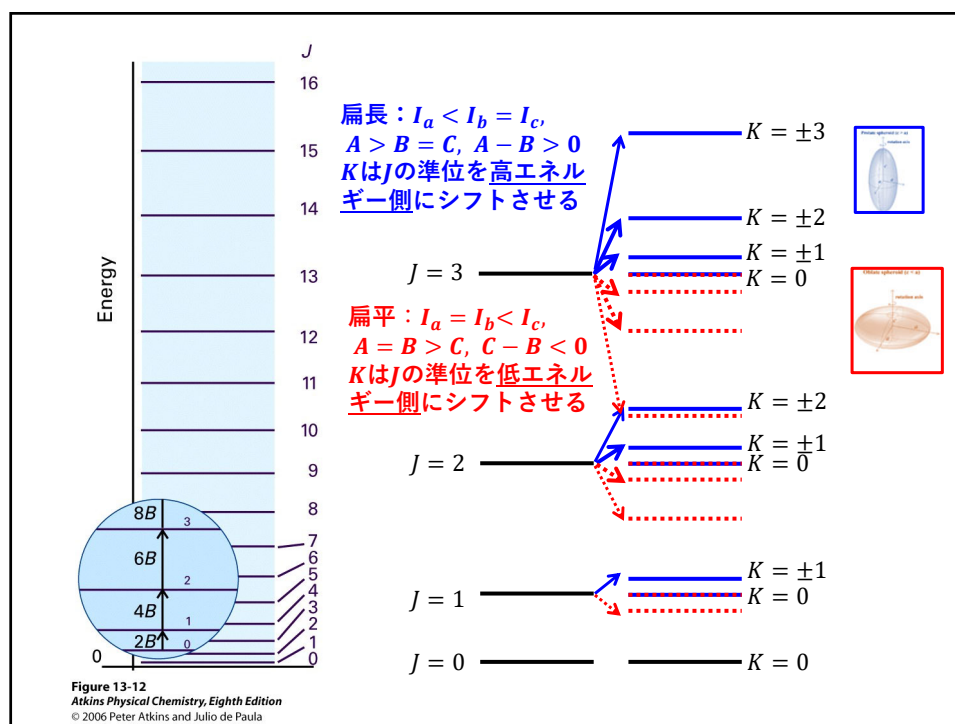
$I_a = I_b < I_c$, $A = B > C$, $C - B < 0$
 K は J の準位を低エネルギー側にシフトさせる

16

$$F(J, K) = BJ(J + 1) + (C - B)K^2 \quad [\text{cm}^{-1}] \quad C - B < 0$$



17



18

慣性モーメントの一般論 主軸はどうやって求めるか？

- 質点系がある回転軸まわりに一様な角速度ベクトル $\boldsymbol{\omega}$ で回転するとき、質点系の持つ角運動量ベクトル \mathbf{L}

$$\mathbf{L} = \sum_{i=1}^N m_i (\mathbf{r}_i \times (\boldsymbol{\omega} \times \mathbf{r}_i))$$

$$\mathbf{L} = \mathbf{I} \cdot \boldsymbol{\omega}$$

- 慣性モーメントテンソル

$$\mathbf{I} = \sum_{i=1}^N \begin{pmatrix} m_i(r_i^2 - x_i^2) & -m_i x_i y_i & -m_i x_i z_i \\ -m_i y_i x_i & m_i(r_i^2 - y_i^2) & -m_i y_i z_i \\ -m_i z_i x_i & -m_i z_i y_i & m_i(r_i^2 - z_i^2) \end{pmatrix}$$

19

慣性モーメントの一般論 主軸はどうやって求めるか？

$$\mathbf{L} = \mathbf{I} \cdot \boldsymbol{\omega}$$

において行列 \mathbf{I} が対角化されるように座標変換を施す。

$$\mathbf{L} = \begin{pmatrix} L_1 \\ L_2 \\ L_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} I_1 & 0 & 0 \\ 0 & I_2 & 0 \\ 0 & 0 & I_3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \omega_1 \\ \omega_2 \\ \omega_3 \end{pmatrix} = \mathbf{I} \cdot \boldsymbol{\omega}$$

主軸慣性モーメント

$$\mathbf{I} = \begin{pmatrix} I_1 \\ I_2 \\ I_3 \end{pmatrix}$$

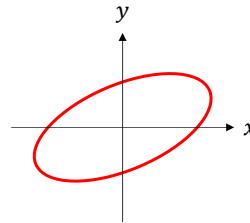
20

対角化のイメージ

- 対角化前

$$F(x, y) = ax^2 + by^2 + 2cxy = d$$

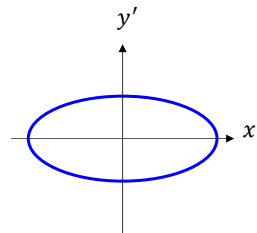
$$F(x, y) = \begin{pmatrix} x & y \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a & c \\ c & b \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = d$$



- 対角化後

$$G(x', y') = a'x'^2 + b'y'^2 = d$$

$$G(x', y') = \begin{pmatrix} x' & y' \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a' & 0 \\ 0 & b' \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} = d$$



21

対称性で簡単にならない場合 第8回

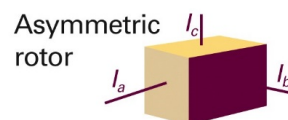
$$\mathbf{I} = \begin{pmatrix} \Sigma m(y^2 + z^2) & -\Sigma myx & -\Sigma mzx \\ -\Sigma mxy & \Sigma m(x^2 + z^2) & -\Sigma mzy \\ -\Sigma mxz & -\Sigma myz & \Sigma m(x^2 + y^2) \end{pmatrix}$$

- 行列の対角化

$$\mathbf{I}' = \mathbf{R}\mathbf{I}\mathbf{R}^{-1} = \begin{pmatrix} I'_x & 0 & 0 \\ 0 & I'_y & 0 \\ 0 & 0 & I'_z \end{pmatrix}$$

22

非対称こま分子



- 非対称こま分子

$$I_a < I_b < I_c$$

- 回転定数

$$A = \frac{1}{hc} \frac{\hbar^2}{2I_a}, B = \frac{1}{hc} \frac{\hbar^2}{2I_b}, C = \frac{1}{hc} \frac{\hbar^2}{2I_c}$$

- 回転の量子数

$$J, K_a, K_c$$

23

回転量子数	J_τ	J_{KaKc}	回転エネルギー E/h
$J = 0$	0_0	0_{00}	0
$J = 1$	1_1	1_{10}	$A + B$
	1_0	1_{11}	$A + C$
	1_{-1}	1_{01}	$B + C$
$J = 2$	2_2	2_{20}	$2A + 2B + 2C + 2\sqrt{(B - C)^2 + (A - C)(A - B)}$
	2_1	2_{21}	$4A + B + C$
	2_0	2_{11}	$A + 4B + C$
	2_{-1}	2_{12}	$A + B + 4C$
	2_{-2}	2_{02}	$2A + 2B + 2C - 2\sqrt{(B - C)^2 + (A - C)(A - B)}$
$J = 3$	3_3	3_{30}	$5A + 5B + 2C + 2\sqrt{4(A - B)^2 + (A - C)(B - C)}$
	3_2	3_{31}	$5A + 2B + 5C + 2\sqrt{4(A - C)^2 - (A - B)(B - C)}$
	3_1	3_{21}	$2A + 5B + 5C + 2\sqrt{4(B - C)^2 + (A - B)(A - C)}$
	3_0	3_{22}	$4A + 4B + 4C$
	3_{-1}	3_{12}	$5A + 5B + 2C - 2\sqrt{4(A - B)^2 + (A - C)(B - C)}$
	3_{-2}	3_{13}	$5A + 2B + 5C - 2\sqrt{4(A - C)^2 - (A - B)(B - C)}$
	3_{-3}	3_{03}	$2A + 5B + 5C - 2\sqrt{4(B - C)^2 + (A - B)(A - C)}$

24

$$J_{\tau}, J_{KaKc}$$

- 一般に、 J ごとに $2J+1$ 個の回転準位が存在するので、 J に添え字を付けて回転準位を指定する。添え字の付け方には二通りある。ひとつは、添え字 τ を使うもので、各 J に対してエネルギー準位の低いほうから順に $\tau = -J, -J+1, \dots, J-1, J$ とラベル付けする方法である。例えば $J=1$ の三つの回転準位のエネルギーは $h(A+B) > h(A+C) > h(B+C)$ なので、これらの準位は順に $1_1, 1_0, 1_{-1}$ と呼ばれる。もうひとつの方法は、二つの添え字 K_a と K_c を使うもので、各 J に対して K_a についてはエネルギー準位の低いほうから順に、 K_c についてはエネルギー準位の高いほうから順に、 $0, 1, 1, 2, 2, \dots, J-1, J-1, J, J$ とラベル付けする方法である。例えば $J=1$ の回転準位のうちで最もエネルギーの低い $E = h(B+C)$ の準位は $K_a=0, K_c=1$ であり、次にエネルギーの低い準位は $K_a=1, K_c=1$ であり、最もエネルギーの高い準位は $K_a=1, K_c=0$ である。上の表のエネルギーの式で $A=B$ とすると分かるように、添え字 K_c は扁平対称こま分子の量子数 K の絶対値に対応する。同様に、添え字 K_a は偏長対称こま分子の量子数 K の絶対値に対応する。

25

第11回のまとめ

- 対称回転子
 - 扁長こま分子 $I_{\parallel} = I_a < I_b = I_c = I_{\perp}, A > B = C$

$$F(J, K) = BJ(J+1) + (A-B)K^2 \quad [\text{cm}^{-1}]$$

K は J の準位を高エネルギー側にシフトさせる
 - 扁平こま分子 $I_{\perp} = I_a = I_b < I_c = I_{\parallel}, A = B > C$

$$F(J, K) = BJ(J+1) + (C-B)K^2 \quad [\text{cm}^{-1}]$$

K は J の準位を低エネルギー側にシフトさせる
- 非対称回転子 $I_a < I_b < I_c$

$$A = \frac{1}{hc} \frac{\hbar^2}{2I_a}, B = \frac{1}{hc} \frac{\hbar^2}{2I_b}, C = \frac{1}{hc} \frac{\hbar^2}{2I_c}$$

26

第11回の課題

【課題1】

$^{14}\text{N}^1\text{H}_3$ 分子の回転スペクトルに関する次の(1)～(3)の問いに答えなさい。
ただし $^{14}\text{N}^1\text{H}_3$ 分子の結合長は101 pm、結合角は106.7°であるとする。

- (1) $^{14}\text{N}^1\text{H}_3$ 分子の回転項 $F(J, K)$ を回転定数 B, C と J と K で表しなさい
- (2) 回転定数 B, C を求めなさい。
- (3) $J=3$ のとき、 K の値の範囲を答えなさい。

【課題2】

CO_2 のC=O結合距離 (0.116 nm) から回転スペクトル間隔を見積もりなさい。ただし、 $\hbar = 1.055 \times 10^{-34} \text{J} \cdot \text{s}$ 、原子質量単位は $u = 1.661 \times 10^{-27} \text{kg}$ 、円周率は3.142、光速は $2.998 \times 10^8 \text{ m/s}$ とする。