

## Präsenzübungen

### Aufgabe 1:

Der Impuls  $\hat{p}$  und der Drehimpuls  $\hat{J}$  sind z. B. ungerade unter Zeitumkehr.

Weil  $\hat{H}$  unter Zeitumkehr invariant und  $|\psi\rangle$  ein Eigenzustand zu  $\hat{H}$  ist, gilt

$$\hat{H}|\psi\rangle = E|\psi\rangle \quad (1)$$

$$\Rightarrow \hat{T}\hat{H}|\psi\rangle = \hat{T}E|\psi\rangle \quad (2)$$

$$\Rightarrow \hat{H}\hat{T}|\psi\rangle = E\hat{T}|\psi\rangle. \quad (3)$$

Es folgt, dass  $\hat{T}|\psi\rangle$  ein Eigenzustand mit derselben Eigenenergie  $E$  ist. Der Eigenvektor  $|\psi\rangle$  ist aber nach Voraussetzung nicht entartet. Daher muss gelten

$$\hat{T}|\psi\rangle = \lambda|\psi\rangle. \quad (4)$$

(In der Vorlesung wurde gezeigt, dass das für Systeme mit halbzahligem Gesamtdrehimpuls nicht möglich ist. Also ist das in dieser Aufgabe betrachtete System kein solches.) Der Erwartungswert von  $\hat{A}$  ist  $\langle\psi|\hat{A}|\psi\rangle$ . Da  $\hat{A}$  ungerade unter Zeitumkehr ist, gilt

$$\langle\psi|\hat{A}|\psi\rangle = -\langle\psi|\hat{T}^\dagger\hat{A}\hat{T}|\psi\rangle = -\langle\psi|\lambda^*\hat{A}\lambda|\psi\rangle = -|\lambda|^2\langle\psi|\hat{A}|\psi\rangle. \quad (5)$$

Da  $|\lambda|^2$  positiv ist, folgt  $\langle\psi|\hat{A}|\psi\rangle = 0$ .

### Aufgabe 2:

Seien

$$\vec{r}_1 = \begin{pmatrix} x_1 \\ y_1 \end{pmatrix}, \quad \vec{r}_2 = \begin{pmatrix} x_2 \\ y_2 \end{pmatrix}, \quad \vec{R} = \begin{pmatrix} X \\ Y \end{pmatrix}, \quad \vec{r} = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}. \quad (6)$$

(a) Es gilt

$$\begin{aligned} (m_1 + m_2)\vec{R} &= m_1\vec{r}_1 + m_2\vec{r}_2 \\ \Rightarrow \vec{R} &= \frac{m_1\vec{r}_1 + m_2\vec{r}_2}{m_1 + m_2} \end{aligned} \quad (7)$$

und  $\vec{r} = \vec{r}_1 - \vec{r}_2$ . Daraus folgt

$$\vec{r}_1 = \vec{R} + \frac{m_2}{m_1 + m_2} \vec{r}, \quad \vec{r}_2 = \vec{R} - \frac{m_1}{m_1 + m_2} \vec{r} \quad (8)$$

und mit der Kettenregel

$$\begin{aligned} \frac{\hbar}{i} \vec{\nabla}_{\vec{R}} &= \frac{\hbar}{i} \begin{pmatrix} \partial/\partial X \\ \partial/\partial Y \end{pmatrix} \\ &= \frac{\hbar}{i} \frac{\partial(x_1, y_1)}{\partial(X, Y)} \begin{pmatrix} \partial/\partial x_1 \\ \partial/\partial y_1 \end{pmatrix} + \frac{\hbar}{i} \frac{\partial(x_2, y_2)}{\partial(X, Y)} \begin{pmatrix} \partial/\partial x_2 \\ \partial/\partial y_2 \end{pmatrix} \\ &= \frac{\hbar}{i} \vec{\nabla}_{\vec{r}_1} + \frac{\hbar}{i} \vec{\nabla}_{\vec{r}_2} =: \vec{P} \end{aligned} \quad (9)$$

mit

$$\frac{\partial(x_1, y_1)}{\partial(X, Y)} = \begin{pmatrix} \frac{\partial x_1}{\partial X} & \frac{\partial x_1}{\partial Y} \\ \frac{\partial y_1}{\partial X} & \frac{\partial y_1}{\partial Y} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = \frac{\partial(x_2, y_2)}{\partial(X, Y)} \quad (10)$$

und

$$\begin{aligned} \frac{\hbar}{i} \vec{\nabla}_{\vec{r}} &= \frac{\hbar}{i} \begin{pmatrix} \partial/\partial x \\ \partial/\partial y \end{pmatrix} \\ &= \frac{\hbar}{i} \frac{\partial(x_1, y_1)}{\partial(x, y)} \begin{pmatrix} \partial/\partial x_1 \\ \partial/\partial y_1 \end{pmatrix} + \frac{\hbar}{i} \frac{\partial(x_2, y_2)}{\partial(x, y)} \begin{pmatrix} \partial/\partial x_2 \\ \partial/\partial y_2 \end{pmatrix} \\ &= \frac{\hbar}{i} \frac{m_2}{m_1 + m_2} \vec{\nabla}_{\vec{r}_1} - \frac{\hbar}{i} \frac{m_1}{m_1 + m_2} \vec{\nabla}_{\vec{r}_2} =: \vec{\pi} \end{aligned} \quad (11)$$

mit

$$\frac{\partial(x_1, y_1)}{\partial(x, y)} = \begin{pmatrix} \frac{\partial x_1}{\partial x} & \frac{\partial x_1}{\partial y} \\ \frac{\partial y_1}{\partial x} & \frac{\partial y_1}{\partial y} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{m_2}{m_1 + m_2} & 0 \\ 0 & \frac{m_2}{m_1 + m_2} \end{pmatrix}, \quad (12)$$

$$\frac{\partial(x_2, y_2)}{\partial(x, y)} = \begin{pmatrix} \frac{\partial x_2}{\partial x} & \frac{\partial x_2}{\partial y} \\ \frac{\partial y_2}{\partial x} & \frac{\partial y_2}{\partial y} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{m_1}{m_1 + m_2} & 0 \\ 0 & -\frac{m_1}{m_1 + m_2} \end{pmatrix}. \quad (13)$$

Also ist

$$\vec{p}_1 = \frac{m_1}{m_1 + m_2} \vec{P} + \vec{\pi}, \quad \vec{p}_2 = \frac{m_2}{m_1 + m_2} \vec{P} - \vec{\pi}. \quad (14)$$

Es folgt

$$\begin{aligned} H &= \frac{1}{2m_1} \left[ \left( \frac{m_1}{m_1 + m_2} \right)^2 P^2 + 2 \frac{m_1}{m_1 + m_2} \vec{P} \cdot \vec{\pi} + \pi^2 \right] \\ &\quad + \frac{1}{2m_2} \left[ \left( \frac{m_2}{m_1 + m_2} \right)^2 P^2 - 2 \frac{m_2}{m_1 + m_2} \vec{P} \cdot \vec{\pi} + \pi^2 \right] \\ &\quad + V(r) \\ &= \frac{P^2}{2(m_1 + m_2)} + \frac{\pi^2}{2m^*} + V(r) \end{aligned} \quad (15)$$

mit  $1/m^* = 1/m_1 + 1/m_2$ ,  $m^*$  ist die reduzierte Masse.

(b) Separationsansatz:

$$\left( \frac{P^2}{2(m_1 + m_2)} + \frac{\pi^2}{2m^*} + V(r) \right) \phi(\vec{R}) \psi(\vec{r}) = E \phi(\vec{R}) \psi(\vec{r}). \quad (16)$$

Es folgt

$$\underbrace{\frac{\frac{P^2}{2(m_1 + m_2)} \phi(\vec{R})}{\phi(\vec{R})}}_{= E_R} + \underbrace{\frac{\left( \frac{\pi^2}{2m^*} + V(r) \right) \psi(\vec{r})}{\psi(\vec{r})}}_{= E_r} = E \quad (17)$$

und daraus für den Schwerpunkt

$$\frac{P^2}{2(m_1 + m_2)} \phi(\vec{R}) = E_R \phi(\vec{R}). \quad (18)$$

Das ist die Schrödinger-Gleichung für ein freies Teilchen der Masse  $M = m_1 + m_2$ . Andererseits folgt

$$\left( \frac{\pi^2}{2m^*} + V(r) \right) \psi(\vec{r}) = E_r \psi(\vec{r}). \quad (19)$$

Das ist die Schrödinger-Gleichung für ein Teilchen der reduzierten Masse  $m^* = 1/(1/m_1 + 1/m_2)$  in Zentralpotential  $V(r)$ .

## Hausaufgaben

### Aufgabe 3:

Die Grundzustandswellenfunktion lautet

$$\psi_{100}(\vec{r}) = R_{10}(r) Y_{00}(\vartheta, \varphi) = \frac{2}{a_B^{3/2}} \exp\left(-\frac{r}{a_B}\right) \frac{1}{\sqrt{4\pi}}. \quad (20)$$

- (a) Die radiale Aufenthaltswahrscheinlichkeitsdichte erhalten wir durch Integration über den Raumwinkel  $\Omega$ ,

$$\begin{aligned} w_{nl}(r) dr &= r^2 dr \int d\Omega |\psi_{nlm}(\vec{r})|^2 \\ &= r^2 dr |R_{nl}(r)|^2. \end{aligned} \quad (21)$$

Der wahrscheinlichste Wert von  $r$  ist derjenige, der  $w_{10}(r)$  maximal macht:

$$w_{10}(r) = \frac{4}{a_B^3} \exp\left(-\frac{2r}{a_B}\right) r^2 \quad (22)$$

$$\Rightarrow \frac{dw_{10}}{dr} = \frac{4}{a_B^3} \left(2r - \frac{2r^2}{a_B}\right) \exp\left(-\frac{2r}{a_B}\right) = 0 \quad (23)$$

$$\Rightarrow r_{10}^{\max} = a_B. \quad (24)$$

- (b) Die Wahrscheinlichkeit für  $r > a_B$  ist

$$\begin{aligned} W &= \int_{a_B}^{\infty} dr w_{10}(r) = \frac{4}{a_B^3} \int_{a_B}^{\infty} dr r^2 e^{-2r/a_B} = \frac{1}{2} \int_2^{\infty} d\varrho \varrho^2 e^{-\varrho} \\ &= \frac{1}{2} \left[ -\varrho^2 e^{-\varrho} \Big|_2^{\infty} + (-2\varrho e^{-\varrho}) \Big|_2^{\infty} + 2 \int_2^{\infty} d\varrho e^{-\varrho} \right] \\ &= \frac{10}{2} e^{-2} \approx 0,6767. \end{aligned} \quad (25)$$

- (c) Die Erwartungswerte von  $r^k$  im Grundzustand sind

$$\begin{aligned} \langle r^k \rangle_{10} &= \int d^3r r^k |\psi_{100}(\vec{r})|^2 = \int_0^{\infty} dr r^{2+k} |R_{10}(r)|^2 \\ &= \int_0^{\infty} dr r^k w_{10}(r) = \frac{4}{a_B^3} \int_0^{\infty} dr r^{2+k} e^{-2r/a_B}. \end{aligned} \quad (26)$$

Zur Abkürzung sei  $\varrho = 2r/a_B$ , dann ist

$$\begin{aligned} \langle r^k \rangle_{10} &= \frac{a_B^k}{2^{k+1}} \int_0^{\infty} d\varrho \varrho^{k+2} e^{-\varrho} = \frac{a_B^k}{2^{k+1}} \Gamma(k+3) \\ &= \frac{a_B^k}{2^{k+1}} (k+2)! . \end{aligned} \quad (27)$$

Speziell gilt

$$k = 1 : \quad \langle r \rangle_{10} = \frac{3}{2} a_B \quad (28)$$

$$k = 2 : \quad \langle r^2 \rangle_{10} = \frac{4!}{8} a_B^2 = 3a_B^2 \quad (29)$$

$$\Rightarrow \Delta r_{10} = \sqrt{\langle r^2 \rangle_{10} - (\langle r \rangle_{10})^2} = a_B \sqrt{3 - \frac{9}{4}} = \frac{\sqrt{3}}{2} a_B \quad (30)$$

(d) Analog zu (a) ist

$$\tilde{w}(p) dp = p^2 dp \int d\Omega_p |\tilde{\psi}_{100}(\vec{p})|^2. \quad (31)$$

Nun ist

$$\begin{aligned} \tilde{\psi}_{100}(\vec{p}) &= \frac{1}{(2\pi\hbar)^{3/2}} \int d^3r e^{-\frac{i}{\hbar}\vec{p}\cdot\vec{r}} \psi_{100}(\vec{r}) \\ &= \frac{2}{\sqrt{4\pi}} \frac{1}{(2\pi\hbar a_B)^{3/2}} \int_0^\infty dr r^2 e^{-r/a_B} \int_0^{2\pi} d\varphi \underbrace{\int_{-1}^1 d(\cos\vartheta) e^{-\frac{i}{\hbar}pr \cos\vartheta}}_{= -\frac{1}{\hbar pr} \left( e^{-\frac{i}{\hbar}pr} - e^{\frac{i}{\hbar}pr} \right)} \\ &= \frac{2}{\sqrt{4\pi}} \frac{2\pi}{(2\pi\hbar a_B)^{3/2}} \frac{i\hbar}{p} \left( \int_0^\infty dr r e^{-\left(\frac{1}{a_B} + \frac{ip}{\hbar}\right)r} - \int_0^\infty dr r e^{-\left(\frac{1}{a_B} - \frac{ip}{\hbar}\right)r} \right) \\ &= \frac{1}{\pi\sqrt{2\hbar}} \frac{i}{pa_B^{3/2}} \left( \frac{1}{1/a_B + ip/\hbar} \int_0^\infty dr e^{-\left(\frac{1}{a_B} + \frac{ip}{\hbar}\right)r} - \frac{1}{1/a_B - ip/\hbar} \int_0^\infty dr e^{-\left(\frac{1}{a_B} - \frac{ip}{\hbar}\right)r} \right) \\ &= \frac{i}{\pi\sqrt{2\hbar} pa_B^{3/2}} \left( \frac{1}{(1/a_B + ip/\hbar)^2} - \frac{1}{(1/a_B - ip/\hbar)^2} \right) \\ &= \frac{4/(\hbar a_B)}{\pi\sqrt{2\hbar} a_B^{3/2}} \frac{1}{(1/a_B^2 + p^2/\hbar^2)^2} \\ &= \frac{2\sqrt{2}\hbar^{5/2}}{\pi a_B^{5/2}} \frac{1}{(p^2 + \hbar^2/a_B^2)^2}. \end{aligned} \quad (32)$$

Die Wellenfunktion im Impulsraum hat also keine Winkelabhängigkeit und es folgt

$$\tilde{w}(p) = 4\pi p^2 |\tilde{\psi}_{100}(\vec{p})|^2 = \frac{32}{\pi} \left( \frac{\hbar}{a_B} \right)^5 \frac{p^2}{(p^2 + \hbar^2/a_B^2)^4}. \quad (33)$$

Das Maximum tritt auf bei

$$0 = \frac{d\tilde{w}}{dp} = \frac{32}{\pi} \left( \frac{\hbar}{a_B} \right)^5 \frac{(p^2 + \hbar^2/a_B^2)^4 2p - 4p^2 2p (p^2 + \hbar^2/a_B^2)^3}{(p^2 + \hbar^2/a_B^2)^8} \quad (34)$$

$$\Rightarrow p^2 + \frac{\hbar^2}{a_B^2} = 4p^2. \quad (35)$$

Also ist

$$p_{10}^{\max} = \frac{1}{\sqrt{3}} \frac{\hbar}{a_B} \approx 0,5774 \frac{\hbar}{a_B} \quad (36)$$

der wahrscheinlichste Wert des Impulsbetrages.

#### Aufgabe 4:

Die Eigenfunktionen sind  $\psi_{n,l,m}(\vec{r}) = R_{nl}(r) Y_{lm}(\theta, \varphi)$ . Speziell für  $n = 2$ ,  $l = 1$ ,  $m = \pm 1$  ergibt sich

$$\psi_{2,1,1}(\vec{r}) = \underbrace{\frac{r}{\sqrt{3} a_B^{5/2}} e^{-r/2a_B}}_{= R_{21}(r)} \underbrace{(-1) \sqrt{\frac{3}{8\pi}} \sin\theta e^{i\varphi}}_{= Y_{1,1}(\theta, \varphi)}, \quad (37)$$

$$\psi_{2,1,-1}(\vec{r}) = \underbrace{\frac{r}{\sqrt{3} a_B^{5/2}} e^{-r/2a_B}}_{= R_{21}(r)} \underbrace{(+1) \sqrt{\frac{3}{8\pi}} \sin\theta e^{-i\varphi}}_{= Y_{1,-1}(\theta, \varphi)}. \quad (38)$$

(a) Damit folgt

$$\phi_1(\vec{r}) = \frac{1}{\sqrt{2}} R_{21}(r) \sqrt{\frac{3}{8\pi}} \sin \theta (e^{-i\varphi} + e^{i\varphi}) = \sqrt{\frac{3}{4\pi}} R_{21}(r) \sin \theta \cos \varphi, \quad (39)$$

$$\phi_2(\vec{r}) = \frac{i}{\sqrt{2}} R_{21}(r) \sqrt{\frac{3}{8\pi}} \sin \theta (e^{-i\varphi} - e^{i\varphi}) = \sqrt{\frac{3}{4\pi}} R_{21}(r) \sin \theta \sin \varphi. \quad (40)$$

Der Hamiltonoperator lautet

$$\begin{aligned} H &= -\frac{\hbar^2}{2M} \frac{1}{r^2} \frac{\partial}{\partial r} \left( r^2 \frac{\partial}{\partial r} \right) + \frac{1}{2Mr^2} \hat{L}^2 - \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{e^2}{r} \\ &= -\frac{\hbar^2}{2M} \left[ \frac{1}{r^2} \frac{\partial}{\partial r} \left( r^2 \frac{\partial}{\partial r} \right) + \frac{1}{r^2 \sin \theta} \frac{\partial}{\partial \theta} \left( \sin \theta \frac{\partial}{\partial \theta} \right) + \frac{1}{r^2 \sin^2 \theta} \frac{\partial^2}{\partial \varphi^2} \right] - \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{e^2}{r}. \end{aligned} \quad (41)$$

Einsetzen von  $H$  und  $\phi_{1,2}(\vec{r})$  in die Schrödinger-Gleichung  $H\phi_{1,2}(\vec{r}) = E\phi_{1,2}(\vec{r})$  zeigt, dass diese mit

$$E = E_2 = -\frac{E_R}{2^2} = -\frac{\hbar^2}{8Ma_B^2} \quad (42)$$

erfüllt ist (wurde mit Mathematica durchgeführt). Dies muss so sein, weil  $\phi_{1,2}(\vec{r})$  Linearkombinationen von Eigenfunktionen von  $H$  zu demselben Eigenwert sind.

(b)  $\phi_1$  und  $\phi_2$  in Glg. (39) bzw. (40) sind offensichtlich reell.

Eine Isofläche von  $\phi_1(\vec{r})$  ist in Abb. 1 dargestellt.  $\phi_2(\vec{r})$  ist gegenüber  $\phi_1(\vec{r})$  um  $90^\circ$  um die  $z$ -Achse gedreht. Es handelt sich bei  $\phi_1$  und  $\phi_2$  um die konventionellen  $p_x$ - und  $p_y$ -Orbitale, und bei  $\psi_{1,1,0}$  um das  $p_z$ -Orbital.

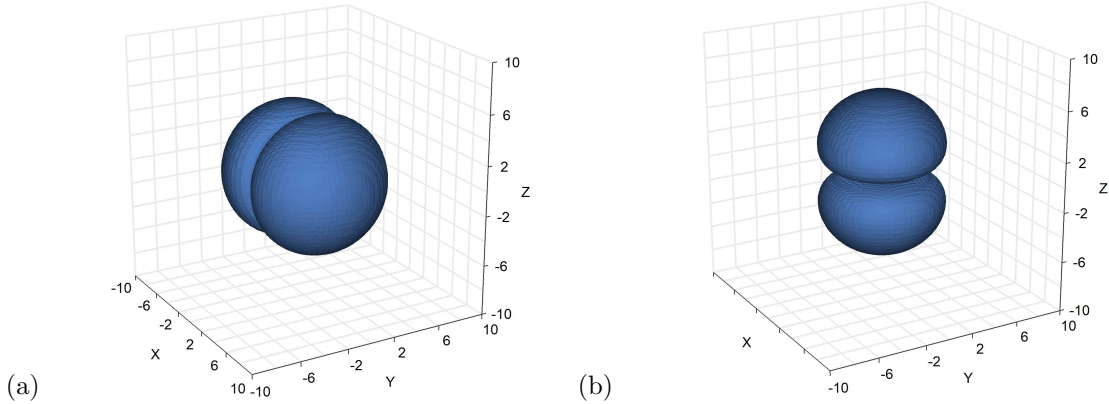


Abbildung 1: (a) Isofläche von  $\phi_1$ . Die entsprechende Isofläche von  $\phi_2$  ist um  $90^\circ$  um die  $z$ -Achse gedreht. (b) Isofläche von  $\psi_{2,1,0}$ .