角運動量 L は Schrödinger 方程式においては保存されるが,Dirac 方程式では保存されない.本節ではこれを確認し,次節でスピンが自然に導入される.

角運動量演算子は

$$\hat{\boldsymbol{L}} = \hat{\boldsymbol{r}} \times \hat{\boldsymbol{p}} \tag{0.0.1}$$

$$= \begin{pmatrix} \hat{y}\hat{p}_z - \hat{z}\hat{p}_y \\ \hat{z}\hat{p}_x - \hat{x}\hat{p}_z \\ \hat{x}\hat{p}_y - \hat{y}\hat{p}_x \end{pmatrix}$$
(0.0.2)

である. これは自由粒子の Schrödinger 方程式

$$i\hbar \frac{\partial}{\partial t} \psi = \hat{H}\psi \tag{0.0.3}$$

$$\hat{H} = \frac{1}{2m} (\hat{p}_x^2 + \hat{p}_y^2 + \hat{p}_z^2) \tag{0.0.4}$$

においては、 \hat{L} とハミルトニアンが交換するため保存する。実際に計算してみる。

$$[\hat{H}, \hat{L}_x] = \frac{1}{2m} [\hat{p}_x^2 + \hat{p}_y^2 + \hat{p}_z^2, \hat{L}_x]$$
(0.0.5)

$$= \frac{1}{2m} \left([\hat{p}_x^2, \hat{L}_x] + [\hat{p}_y^2, \hat{L}_y] + [\hat{p}_z^2, \hat{L}_x] \right)$$
(0.0.6)

$$= \frac{1}{2m} \left(\hat{p}_x[\hat{p}_x, \hat{L}_x] + [\hat{p}_x, \hat{L}_x]\hat{p}_x + \hat{p}_y[\hat{p}_y, \hat{L}_x] + [\hat{p}_y, \hat{L}_x]\hat{p}_y + \hat{p}_z[\hat{p}_z, \hat{L}_x] + [\hat{p}_z, \hat{L}_x]\hat{p}_z \right)$$
(0.0.7)

$$= \frac{1}{2m} (0 + 0 - i\hbar \hat{p}_y \hat{p}_z - i\hbar \hat{p}_z \hat{p}_y + i\hbar \hat{p}_z \hat{p}_y + i\hbar \hat{p}_y \hat{p}_z)$$

$$(0.0.8)$$

$$=0 (0.0.9)$$

 \hat{L}_{y} と \hat{L}_{z} も同様であり、よって、

$$[\hat{H}, \hat{\boldsymbol{L}}] = 0 \tag{0.0.10}$$

であることがわかる 1 . つまり、角運動量は保存量である.

これを Dirac 方程式で計算する.

$$\hat{H} = c\boldsymbol{\alpha} \cdot \hat{\boldsymbol{p}} + \beta mc^2 \tag{0.0.14}$$

を使うと,

$$[\hat{H}, \hat{L}_x] = [c\boldsymbol{\alpha} \cdot \hat{\boldsymbol{p}} + \beta mc^2, \hat{L}_x]$$

$$(0.0.15)$$

$$= c \left(\left[\alpha_x \hat{p}_x, \hat{L}_x \right] + \left[\alpha_y \hat{p}_y, \hat{L}_x \right] + \left[\alpha_z \hat{p}_z, \hat{L}_x \right] \right) + \left[\beta m c^2, \hat{L}_x \right]$$
 (0.0.16)

$$= c\left(\alpha_x[\hat{p}_x, \hat{L}_x] + \alpha_y[\hat{p}_y, \hat{L}_x] + \alpha_z[\hat{p}_z, \hat{L}_x]\right)$$

$$(0.0.17)$$

$$= -i\hbar c(\alpha_y \hat{p}_z - \alpha_z \hat{p}_y) \tag{0.0.18}$$

が得られる. 同様に,

$$[\hat{H}, \hat{L}_y] = -i\hbar c(\alpha_z \hat{p}_x - \alpha_x \hat{p}_z)$$
(0.0.19)

$$[\hat{H}, \hat{L}_z] = -i\hbar c(\alpha_x \hat{p}_y - \alpha_y \hat{p}_x) \tag{0.0.20}$$

が得られる. よって,

$$[\hat{H}, \hat{\boldsymbol{L}}] \neq 0 \tag{0.0.21}$$

であり、角運動量が保存量ではないことがわかる。しかし、対称性から、全角運動量が保存されないのは不自然である。このことは L 以外の角運動量が存在することを示唆している。

$$[\hat{L}_i, \hat{p}_j] = [\varepsilon_{ijk}\hat{x}_j\hat{p}_k, \hat{p}_j] \tag{0.0.11}$$

$$= \varepsilon_{ijk}(\hat{x}_j[\hat{p}_k, \hat{p}_j] + [\hat{x}_j, \hat{p}_j]\hat{p}_k) \tag{0.0.12}$$

$$= i\hbar \varepsilon_{ijk} \hat{p}_k \tag{0.0.13}$$

を用いた.

¹上記の計算には