角運動量演算子の行列表現を求める. 使うのは交換関係

$$[\hat{L}_i, \hat{L}_j] = i\hbar \varepsilon_{ijk} \hat{L}_k \tag{0.0.1}$$

のみである. まず,

$$[\hat{L}^2, \hat{L}_i] = 0 \tag{0.0.2}$$

は簡単に確かめられる.よって, \hat{L}^2 と \hat{L}_z は同時固有状態を持つ.同時固有状態を |lphaeta
angle とし固有値を

$$\hat{L}^2 |\alpha, \beta\rangle = \alpha |\alpha, \beta\rangle \tag{0.0.3}$$

$$\hat{L}_z |\alpha, \beta\rangle = \beta |\alpha, \beta\rangle \tag{0.0.4}$$

と定める.

次に, 昇降演算子 (ladder operator) を

$$\hat{L}_{+} \equiv \hat{L}_{x} \pm i\hat{L}_{y} \tag{0.0.5}$$

と定義する.

$$\hat{L}_z(\hat{L}_+|\alpha,\beta\rangle) = (\beta + \hbar)\hat{L}_+|\alpha,\beta\rangle \tag{0.0.6}$$

が計算により確かめられるため, \hat{L}_+ $|\alpha\beta\rangle$ は \hat{L}_z の固有値 $\beta+\hbar$ の固有状態である.一方, $[\hat{L}^2,\hat{L}_\pm]=0$ であるため昇降演算子は L の大きさを変化させない.変化するのは β のみである.また,

$$\langle \psi | \hat{L}^2 - \hat{L}_z^2 | \psi \rangle \tag{0.0.7}$$

$$= \langle \psi | \hat{L}_x^2 | \psi \rangle + \langle \psi | \hat{L}_y^2 | \psi \rangle \ge 0 \tag{0.0.8}$$

$$\Rightarrow \langle \hat{L}_z^2 \rangle \le \langle \hat{L}^2 \rangle \tag{0.0.9}$$

であるため、 β には最大値 β_{max} が存在する. よって、あるところで

$$\hat{L}_{+} |\alpha, \beta_{\text{max}}\rangle = 0 \tag{0.0.10}$$

$$\hat{L}_{-}|\alpha,\beta_{\min}\rangle = 0 \tag{0.0.11}$$

が成り立つ.

$$\hat{L}_{-}\hat{L}_{+} = \hat{L}^{2} - \hat{L}_{z}^{2} - \hbar \hat{L}_{z} \tag{0.0.12}$$

だから,

$$0 = (\alpha - \beta_{\text{max}}^2 - \hbar \beta_{\text{max}}) |\alpha, \beta_{\text{max}}\rangle$$
(0.0.13)

である. よって,

$$\alpha = \beta_{\text{max}}(\beta_{\text{max}} + \hbar) \tag{0.0.14}$$

が得られる. 同様に

$$\alpha = \beta_{\min}(\beta_{\min} - \hbar) \tag{0.0.15}$$

である. この2式を比べると

$$\beta_{\text{max}} = \beta_{\text{min}} \tag{0.0.16}$$

がわかる. また \hat{L}_z の固有値は昇降演算子により \hbar の整数倍で増減するから k を自然数として

$$\beta_{\max} = \beta_{\min} + k\hbar$$

(0.0.17)

と書ける. よって,

$$\beta_{\text{max}} = \frac{k}{2}\hbar \tag{0.0.18}$$

である. つまり, \hat{L}_z の最大値は $\frac{\hbar}{2}$ の自然数倍の値しかとらない. さらに,

$$\alpha = \hbar^2 \left(\frac{k}{2}\right) \left(\frac{k}{2} + 1\right) \tag{0.0.19}$$

である. ここで

$$l \equiv \frac{k}{2} \tag{0.0.20}$$

とすれば

$$\hat{L}^{2}|l,m\rangle = \hbar^{2}l(l+1)|l,m\rangle \tag{0.0.21}$$

$$\hat{L}_z |l, m\rangle = m\hbar |l, m\rangle \tag{0.0.22}$$

と書ける. ここで,

$$l = 0, \frac{1}{2}, 1, \frac{3}{2}, \dots \tag{0.0.23}$$

$$m = -l, -l+1, -l+2, \cdots, l-2, l-1, l$$
 (0.0.24)

である. 次に,

$$\hat{L}_{+}|l,m\rangle = C_{+}|l,m+1\rangle$$
 (0.0.25)

とおく. $\hat{L}_{+}^{\dagger}=\hat{L}_{-}$ だから,

$$|C_{+}|^{2} = \langle l, m | \hat{L}_{-} \hat{L}_{+} | l, m \rangle = [l(l+1) - m(m+1)]\hbar^{2}$$
 (0.0.26)

$$\Rightarrow C_{+} = \hbar\sqrt{(l-m)(l+m+1)} \tag{0.0.27}$$

である. \hat{L}_{-} に関しても同様に計算すると,

$$\hat{L}_{+}|l,m\rangle = \hbar\sqrt{(l-m)(l+m+1)}|l,m+1\rangle$$
(0.0.28)

$$\hat{L}_{-}|l,m\rangle = \hbar\sqrt{(l+m)(l-m+1)}|l,m+1\rangle$$
(0.0.29)

を得る. よって、 ± 2 式と式 (0.0.21) と式 (0.0.22) を使えば \hat{L}_z と \hat{L}^2 の行列表現が得られる.

$$\hat{L}_z = \begin{pmatrix} \langle 0,0 | \hat{L}_z \, | 0,0 \rangle & \langle 0,0 | \hat{L}_z \, | 1/2,1/2 \rangle & \langle 0,0 | \hat{L}_z \, | 1/2,-1/2 \rangle & \langle 0,0 | \hat{L}_z \, | 1,1 \rangle & \langle 0,0 | \hat{L}_z \, | 1,0 \rangle \\ \langle 1/2,1/2 | \hat{L}_z \, | 0,0 \rangle & \langle 1/2,1/2 | \hat{L}_z \, | 1/2,1/2 \rangle & \langle 1/2,1/2 | \hat{L}_z \, | 1/2,-1/2 \rangle & \langle 1/2,1/2 | \hat{L}_z \, | 1,1 \rangle & \langle 1/2,1/2 | \hat{L}_z \, | 1,0 \rangle \\ \langle 1/2,-1/2 | \hat{L}_z \, | 0,0 \rangle & \langle 1/2,-1/2 | \hat{L}_z \, | 1/2,1/2 \rangle & \langle 1/2,-1/2 | \hat{L}_z \, | 1/2,-1/2 \rangle & \langle 1/2,-1/2 | \hat{L}_z \, | 1,1 \rangle & \langle 1/2,-1/2 | \hat{L}_z \, | 1,0 \rangle \\ \langle 1,1 | \hat{L}_z \, | 0,0 \rangle & \langle 1,1 | \hat{L}_z \, | 1/2,1/2 \rangle & \langle 1,1 | \hat{L}_z \, | 1/2,-1/2 \rangle & \langle 1,1 | \hat{L}_z \, | 1,1 \rangle & \langle 1,1 | \hat{L}_z \, | 1,0 \rangle \\ \langle 1,0 | \hat{L}_z \, | 0,0 \rangle & \langle 1,0 | \hat{L}_z \, | 1/2,1/2 \rangle & \langle 1,0 | \hat{L}_z \, | 1/2,-1/2 \rangle & \langle 1,0 | \hat{L}_z \, | 1,1 \rangle & \langle 1,0 | \hat{L}_z \, | 1,0 \rangle \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & \cdots \\ 0 & \frac{\hbar}{2} & & & & \\ 0 & & -\frac{\hbar}{2} & & & \\ \vdots & & & \hbar & & \cdots \\ \vdots & & & & 0 & \cdots \\ \vdots & & & & -\hbar \end{pmatrix}$$



(0.0.30)

$$\hat{L}^{2} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & & & & \\ 0 & \frac{3}{4}\hbar^{2} & & & & \\ & & \frac{3}{4}\hbar^{2} & & & \\ & & & 2\hbar^{2} & & \\ & & & & 2\hbar^{2} & \\ & & & & & 2\hbar^{2} \end{pmatrix}$$
(0.0.32)

注目すべきは l ごとにブロック状になっていることである. l=1/2 の部分だけ取り出せば

$$\hat{L}_z = \frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} 1 & 0\\ 0 & -1 \end{pmatrix} \tag{0.0.33}$$

が得られる.