

۱- فرضی جنیم عزرائیل کو کہو - یہ سرفراز

(3.2) مفاصل، رباط و اعصاب متحرک
 L_x, L_y, L_z
 در جهت محورهای L^2

با توجه به تعریف $J_+ = J_{n+1/2}$ و $J_- = J_{n-1/2}$ ، مرتبان نسبت، $L_+ = \frac{1}{2}(L_+ + L_-)$ و $L_- = \frac{1}{2}(L_+ - L_-)$ هستند. (اربع)

$$L_y^2 = -\frac{1}{4}(L_+^2 + L_-^2 - L_+ L_- - L_- L_+), \quad L_z^2 = \frac{1}{4}(L_+^2 + L_-^2 - L_+ L_- + L_- L_+)$$

$$L_{\pm} |l, m\rangle = \sqrt{(l \mp m)(l \pm m + 1)} \hbar |l, m \pm 1\rangle$$

$$\langle L_x \rangle = \frac{1}{2\hbar} \left\{ \underbrace{\langle l, m | L_+ | l, m \rangle}_{\propto \langle l, m+1 \rangle} + \underbrace{\langle l, m | L_- | l, m \rangle}_{=0} \right\} = 0$$

$$\langle L_y \rangle = \frac{1}{2i} \left\{ \underbrace{\langle l, m | L_+ | l, m \rangle}_{=0} - \underbrace{\langle l, m | L_- | l, m \rangle}_{=0} \right\} = 0$$

$$\langle L_z^2 \rangle = \frac{1}{h} \left\{ \underbrace{\langle l m | L_+^2 | l m \rangle}_{=0} + \underbrace{\langle l m | L_-^2 | l m \rangle}_{=0} - \langle l m | L_+ L_- | l m \rangle - \langle l m | L_- L_+ | l m \rangle \right\}$$

$$= \frac{1}{4} \left\{ h^2 \sqrt{(l+m)(l-m+1)} \sqrt{(l-m+1)(l+m)} + h^2 \sqrt{(l-m)(l+m+1)} \sqrt{(l+m+1)(l-m)} \right\}$$

$$= \frac{1}{6} \hbar^2 \{ (l+m)(l-m+1) + (l-m)(l+m+1) \} = \frac{1}{2} \hbar^2 \{ l(l+1) - m^2 \}$$

$$\langle L_y^2 \rangle = -\frac{\hbar^2}{4} \left\{ \underbrace{\langle l, m | L_y^2 | l, m \rangle}_{=0} + \underbrace{\langle l, m | L_z^2 | l, m \rangle}_{=0} - \langle l, m | L_+ L_- | l, m \rangle - \langle l, m | L_- L_+ | l, m \rangle \right\}$$

$$= \frac{\hbar^2}{2} \{ l(l+1) - m^2 \}$$

من (2) و (3) نرى ان $\langle L_x^2 \rangle = \langle L_y^2 \rangle = \langle L_z^2 \rangle = m^2 \frac{\hbar^2}{2}$ و $L_z |l, m\rangle = m\hbar |l, m\rangle$ و $L^2 |l, m\rangle = l(l+1)\hbar^2 |l, m\rangle$

$$L^2 = L_x^2 + L_y^2 + L_z^2 \rightarrow \langle L^2 \rangle = \langle L_x^2 \rangle + \langle L_y^2 \rangle + \langle L_z^2 \rangle$$

$$= \hbar^2 \{ l(l+1) - m^2 \} + m^2 \hbar^2 = l(l+1) \hbar^2$$

وبالتالى $L^2 |l, m\rangle = \hbar^2 l(l+1) |l, m\rangle$ و L^2 مستقل عن m

با توجه به معادله دیفرانسیلی

3.27 -

$$\frac{\partial \rho}{\partial t} + \nabla \cdot \vec{j} = 0$$

که در آن $\rho = |\psi|^2$ و \vec{j} به صورت مقابل است:

$$\vec{j}(\vec{r}, t) = -\left(\frac{i\hbar}{2m}\right) [\psi^* \vec{\nabla} \psi - (\vec{\nabla} \psi^*) \psi]$$

$$= \left(\frac{\hbar}{m}\right) \text{Im} (\psi^* \vec{\nabla} \psi)$$

$$j_r = \vec{j} \cdot \hat{r} = \frac{\hbar}{m} \text{Im} \left(\psi^* \frac{\partial}{\partial r} \psi \right)$$

در واقع j_r و \vec{j} به صورت مقابل می شود:

$$= \frac{\hbar}{m} R_{El} \propto \frac{d}{dr} R_{El}(r)$$

با قرار دادن قسمت شعاعی:

$$\psi = R_{El}(r) Y_l^m(\theta, \phi)$$

در این صورت $R \propto r^l$

و با توجه به ترتیب $R_{El} = \frac{u_{El}(r)}{r}$ در صورتی که $u \propto r^{l+1}$

$$j_r \propto l r^{2l-1}$$

شرا ضروی از آنست که به شعاع r نباید این می رود!

$$4\pi r^2 j_r \propto l r^{2l+1}$$

که در $l=0$ و $l=1$ و $l=2$ و ... و اینست که به r می رود.

$$j_r \propto (l+1) r^{-2l-3}$$

و اما در صورتی که $u \propto r^{-l}$ و $R \propto r^{-(l+1)}$ در این صورت

$$4\pi r^2 j_r \propto (l+1) r^{-2l-1}$$

شرا ضروی از آنست که به r نیز می رود.

که در $l=0$ و $l=1$ و $l=2$ و ... و این یعنی با اینست که به r می رود و اینست که به منبع جریان

(تولید ذره) در مبدأ می رود.

3.3) - با توجه به اینکه $(A \times B)^T = -B \times A$ ، میتوان به سادگی ثابت کرد که M هرسیتی است.

$$\vec{M}^T = \frac{1}{2m} (-\vec{L} \times \vec{p} + \vec{p} \times \vec{L}) - \frac{Ze^2}{r} \vec{r} \longrightarrow M^+ = M$$

$$[\vec{M}, H] = 0$$

با توجه به اینکه $H = \frac{p^2}{2m} + \frac{Ze^2}{r}$ است میتوان نوشت:

برای نشان دادن این عبارات، \vec{L} ، \vec{p} ، \vec{r} را به صورت زیر بنویسیم:

$$L_x = i(\cos\theta \sin\phi \frac{\partial}{\partial\phi} + \sin\theta \frac{\partial}{\partial\theta})$$

$$L_y = i(\cos\theta \sin\phi \frac{\partial}{\partial\phi} - \sin\theta \frac{\partial}{\partial\theta})$$

$$L_z = -i \frac{\partial}{\partial\phi}$$

$$p_x = -i \left(\frac{\cos\phi}{r \sin\theta} \frac{\partial}{\partial\phi} + \sin\theta \sin\phi \frac{\partial}{\partial r} + \frac{\cos\theta \sin\phi}{r} \frac{\partial}{\partial\theta} \right)$$

$$p_y = -i \left(-\frac{\sin\phi}{r \sin\theta} \frac{\partial}{\partial\phi} + \sin\theta \cos\phi \frac{\partial}{\partial r} + \frac{\cos\theta \cos\phi}{r} \frac{\partial}{\partial\theta} \right)$$

$$p_z = -i \left(\cos\theta \frac{\partial}{\partial r} - \frac{\sin\theta}{r} \frac{\partial}{\partial\theta} \right)$$

نمایافته این عبارات برابر را نشان می‌دهد. نکته مهم این است که با جایگزینی این عبارات در معادله هرسیتی، معادله هرسیتی برقرار است.