

یا اولی  $\Delta$  تم بنا = توانم یوفته

$$\frac{1}{2} \sum_{m=-j}^j |d_{mm'}^{(j)}(\beta)|^2 m = m' \cos \beta \quad ; \quad \text{توانم یوفته} \quad (1) \quad (2, 3, 37)$$

$$D(R) = D(R(\alpha, \beta, \gamma)) = e^{-\frac{i}{\hbar} J_y \alpha} e^{-\frac{i}{\hbar} J_z \beta} e^{-\frac{i}{\hbar} J_y \gamma} \quad ; \quad \text{توانم یوفته} \quad \text{اولی توانم یوفته}$$

$$\begin{aligned} D_{mm'}^{(j)} &= \langle j m' | D(R) | j m \rangle \\ &= e^{-i(m'\alpha + m\gamma)} \langle j m' | e^{-\frac{i}{\hbar} J_y \beta} | j m \rangle = e^{-i(m'\alpha + m\gamma)} d_{mm'}^{(j)}(\beta) \\ &= d_{mm'}^{(j)}(\beta) \end{aligned}$$

$$\frac{1}{2} \sum_{m=-j}^j |d_{mm'}^{(j)}(\beta)|^2 m = \frac{1}{2} \sum_{m=-j}^j \langle j m' | e^{-\frac{i}{\hbar} J_y \beta} | j m \rangle m \langle j m' | e^{\frac{i}{\hbar} J_y \beta} | j m \rangle \quad ; \quad \text{توانم یوفته}$$

$$\frac{1}{2} \sum_{m=-j}^j |d_{mm'}^{(j)}(\beta)|^2 m = \frac{1}{\hbar} \langle j m' | e^{-\frac{i}{\hbar} J_y \beta} J_z e^{\frac{i}{\hbar} J_y \beta} | j m' \rangle \quad ; \quad \text{توانم یوفته}$$

$$= \frac{1}{\hbar} \langle j m' | e^{-\frac{i}{\hbar} J_y \beta} J_z e^{\frac{i}{\hbar} J_y \beta} | j m' \rangle$$

$$= \frac{1}{\hbar} \langle j m' | (J_z \cos \beta + J_y \sin \beta) | j m' \rangle = m' \cos \beta$$

$$d_{\frac{1}{2} \frac{1}{2}}^{(\frac{1}{2})} = \begin{pmatrix} \cos(\frac{\beta}{2}) & -\sin(\frac{\beta}{2}) \\ \sin(\frac{\beta}{2}) & \cos(\frac{\beta}{2}) \end{pmatrix} \quad ; \quad \text{توانم یوفته}$$

$$\frac{1}{2} \sum_{m=-\frac{1}{2}}^{\frac{1}{2}} |d_{\frac{1}{2} \frac{1}{2}}^{(\frac{1}{2})}|^2 m = \cos^2(\frac{\beta}{2}) (\frac{1}{2}) + \sin^2(\frac{\beta}{2}) (\frac{1}{2}) = \frac{1}{2} \cos(\beta)$$

$$\frac{1}{2} \sum_{m=-\frac{1}{2}}^{\frac{1}{2}} |d_{-\frac{1}{2} \frac{1}{2}}^{(\frac{1}{2})}|^2 m = \sin^2(\frac{\beta}{2}) (\frac{1}{2}) + \cos^2(\frac{\beta}{2}) (-\frac{1}{2}) = -\frac{1}{2} \cos(\beta)$$



$$J_y^{j \neq 1} = \frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} 0 & -\sqrt{2}i & 0 \\ \sqrt{2}i & 0 & -\sqrt{2}i \\ 0 & \sqrt{2}i & 0 \end{pmatrix}$$

مرواحی متناسب که: (a) - 3.38

+ با توجه به تعریف  $J_{\pm} = J_x \pm iJ_y$  در آن نسبت که  $J_y = \frac{1}{2i}(J_+ - J_-)$  بنابر این میتوان نوشت عناصر ماتریس  $J_y$  به

$$\langle j, m' | J_y | j, m \rangle = \frac{1}{2i} (\langle j, m' | J_+ | j, m \rangle - \langle j, m' | J_- | j, m \rangle) \quad \text{مرکز دایه: (I)}$$

$$\langle j, m' | J_{\pm} | j, m \rangle = \sqrt{(j \mp m)(j \pm m + 1)} \hbar \delta_{j,j} \delta_{m', m \pm 1} \quad \text{با توجه به روابط استاندارد: (II)}$$

$$\langle j, m' | J_y | j, m \rangle = \frac{\hbar}{2i} \left\{ \sqrt{j(j+1) - m(m+1)} \langle j, m' | j, m+1 \rangle - \sqrt{j(j+1) - m(m-1)} \langle j, m' | j, m-1 \rangle \right\}$$

$$= \frac{\hbar}{2i} \left\{ \sqrt{j(j+1) - m(m+1)} \delta_{m', m+1} - \sqrt{j(j+1) - m(m-1)} \delta_{m', m-1} \right\}$$

+ در اینجا استاندارد از رابطه فوق به  $j=1$  و ماتریس را میتوان ساخت:

$$e^{-\frac{i}{\hbar} J_y \beta} = 1 - i \left( \frac{J_y}{\hbar} \right) \cos \beta - \left( \frac{J_y}{\hbar} \right)^2 \frac{1 - \cos \beta}{2} \quad \text{مرواحی متناسب که: (b) 3.38}$$

$$e^{-\frac{i}{\hbar} J_y \beta} = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{1}{n!} \left( -i J_y \frac{\beta}{\hbar} \right)^n \quad \text{آن مع سری طویل و رابطه ساده:$$

$$= 1 - i J_y \frac{\beta}{\hbar} + \frac{1}{2!} \left( -i J_y \frac{\beta}{\hbar} \right)^2 + \frac{1}{3!} \left( -i J_y \frac{\beta}{\hbar} \right)^3 + \frac{1}{4!} \left( -i J_y \frac{\beta}{\hbar} \right)^4 + \dots$$

$$= 1 - i J_y \frac{\beta}{\hbar} - \frac{1}{2!} \left( J_y \frac{\beta}{\hbar} \right)^2 + \frac{i}{3!} \left( J_y \frac{\beta}{\hbar} \right)^3 + \frac{1}{4!} \left( J_y \frac{\beta}{\hbar} \right)^4 + \dots$$

$$= 1 - i \left( J_y \frac{\beta}{\hbar} - J_y^3 \left( \frac{\beta}{\hbar} \right)^3 + \dots \right) + \left[ -\frac{1}{2!} \left( J_y \frac{\beta}{\hbar} \right)^2 + \frac{1}{4!} \left( J_y \frac{\beta}{\hbar} \right)^4 + \dots \right] \quad \text{(III)}$$

$$\left(\frac{J_y}{\hbar}\right)^{2N} = \left(\frac{J_y}{\hbar}\right)^2 ; \left(\frac{J_y}{\hbar}\right)^{2N+1} = \frac{J_y}{\hbar}$$

با استفاده از نتایج (1) نتایج (2) و (3) را می توان نوشت:

لذا می توان عبارت (II) را ساده کرد:

$$e^{-\frac{2J_y}{\hbar} \beta} = 1 - \frac{2J_y}{\hbar} \left( \beta - \frac{\beta^3}{3!} + \dots \right) + \left(\frac{J_y}{\hbar}\right)^2 \left( -\frac{\beta^2}{2!} + \frac{\beta^4}{4!} + \dots \right)$$

از طرف دیگر می دانیم که  $\sin \beta = \beta - \frac{\beta^3}{3!} + \frac{\beta^5}{5!} - \dots$  و  $\cos \beta = 1 - \frac{\beta^2}{2!} + \frac{\beta^4}{4!} - \dots$

$$e^{-\frac{2J_y}{\hbar} \beta} = 1 - \frac{2J_y}{\hbar} \sin \beta - \left(\frac{J_y}{\hbar}\right)^2 (1 - \cos \beta)$$

نتیجه (3) و (4) را در هم ضرب می کنیم و به دست می آوریم:

$$d^{(1)}_{\beta} = e^{-\frac{2J_y}{\hbar} \beta} = 1 - \frac{2J_y}{\hbar} \sin \beta - \left(\frac{J_y}{\hbar}\right)^2 (1 - \cos \beta)$$

با جایگزینی ماتریس  $d^{(1)}_{\beta}$  در انتگرال می توان نوشت:

$$d^{(1)}_{\beta} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} - \frac{i}{2} \begin{pmatrix} 0 & -\sqrt{2}i \\ \sqrt{2}i & 0 \end{pmatrix} \sin \beta - \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 0 & 2 & 0 \\ -1 & 0 & 1 \end{pmatrix} (1 - \cos \beta)$$

$$= \begin{pmatrix} \frac{1}{2}(1 + \cos \beta) & -\frac{1}{\sqrt{2}} \sin \beta & \frac{1}{2}(1 - \cos \beta) \\ \frac{1}{\sqrt{2}} \sin \beta & \cos \beta & -\frac{1}{\sqrt{2}} \sin \beta \\ \frac{1}{2}(1 - \cos \beta) & \frac{1}{\sqrt{2}} \sin \beta & \frac{1}{2}(1 + \cos \beta) \end{pmatrix}$$

3.3% ONLY. 3.3% ONLY

3.62

$$\sum_{q'} d_{qq'}^{(1)}(\beta) V_{q'}^{(1)} = \begin{pmatrix} \frac{1}{2}(1+\cos\beta) & -\frac{1}{\sqrt{2}}\sin\beta & \frac{1}{2}(1-\cos\beta) \\ \frac{1}{\sqrt{2}}\sin\beta & \cos\beta & -\frac{1}{\sqrt{2}}\sin\beta \\ \frac{1}{2}(1-\cos\beta) & \frac{1}{\sqrt{2}}\sin\beta & \frac{1}{2}(1+\cos\beta) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} V_+^{(1)} \\ V_0^{(1)} \\ V_-^{(1)} \end{pmatrix}$$

با توجه به تعریف  $V_0^{(1)} = V_z$  و  $V_{\pm}^{(1)} = \mp \frac{V_x \pm iV_y}{\sqrt{2}}$

$$\sum_{q'} d_{qq'}^{(1)}(\beta) V_{q'}^{(1)} = \begin{pmatrix} -\cos\beta \frac{V_x}{\sqrt{2}} - i \frac{V_y}{\sqrt{2}} - \sin\beta \frac{V_z}{\sqrt{2}} \\ -V_x \sin\beta + V_z \cos\beta \\ \cos\beta \frac{V_x}{\sqrt{2}} - i \frac{V_y}{\sqrt{2}} + \sin\beta \frac{V_z}{\sqrt{2}} \end{pmatrix}$$

3.63 (a) با توجه به تعریف  $T_q^{(1)}$  و  $T_q^{(1)}$

$$\langle \alpha' j' m' | T_q^{(1)} | \alpha j m \rangle = \langle j' m'; m q | j m \rangle \frac{\langle \alpha' j' || T^{(1)} || \alpha j \rangle}{\sqrt{2j+1}}$$

و  $T_0^{(1)} = T_z$  و  $T_{\pm}^{(1)} = \mp \frac{(T_x \pm iT_y)}{\sqrt{2}}$

$$\langle n' l' m' | T_q^{(1)} | n l m \rangle = \langle l' m'; m q | l m \rangle \frac{\langle n' l' || T^{(1)} || n l \rangle}{\sqrt{2l+1}}$$

که در واقع به شرط  $m' = m + q$  و  $l' = l \pm 1$  غیر صفر خواهد بود.

$$T^{-1} T^{(1)} T = T^{(1)}$$

(I)

بنابراین اکتسید باقی می ماند  $T^{(1)}$  در دوران گشت

از طرفی چون  $T^{(1)}$  یک تانسور مرتبه اول است و  $T^{(1)}$  را می توان به صورت  $T^{(1)} = T_x + iT_y + T_z$  نوشت و به کمک این رابطه می توان به دست آورد

$$T(l m) = T^{(1)}(l m)$$

(II)

و به سادگی داریم



$$\langle n'l'm' | T^{(1)} | nlm \rangle = - \langle n'l'm' | T^{(1)} | nlm \rangle : \textcircled{D} \text{ در این حالت } \langle n'l'm' | T^{(1)} | nlm \rangle = 0$$

$$(-1)^{l+l'} \langle n'l'm' | T^{(1)} | nlm \rangle = - \langle n'l'm' | T^{(1)} | nlm \rangle : \textcircled{E} \text{ با توجه به این که } l+l' \text{ زوج است}$$

لذا نتیجه می‌گیریم که  $\langle n'l'm' | T^{(1)} | nlm \rangle = 0$  مگر در موارد خاص

بنابراین باید روش دیگری را برای محاسبه استفاده کنیم

$$\langle n'l'm' | T_0^{(1)} | nlm \rangle = \langle l1; m0 | l1; l'm' \rangle \frac{\langle n'l' || T^{(1)} || nl \rangle}{\sqrt{2l+1}}$$

$$\langle n'l'm' | T_{\pm}^{(1)} | nlm \rangle = \langle l1; m(\pm 1) | l1; l'm' \rangle \frac{\langle n'l' || T^{(1)} || nl \rangle}{\sqrt{2l+1}}$$

$$\frac{\langle n'l'm' | T_0^{(1)} | nlm \rangle}{\langle n'l'm' | T_{\pm}^{(1)} | nlm \rangle} = \frac{\langle l1; m0 | l1; l'm' \rangle}{\langle l1; m(\pm 1) | l1; l'm' \rangle}$$

با توجه به این که در این حالت

... و نیز  $S_-$ ،  $S_+$ ،  $S^2$ ،  $S_z$  به هم می‌زنند

3.46

$$H_{int} = \frac{eQ}{2S(S-1)\hbar^2} \left[ \left( \frac{\partial^2 \phi}{\partial x^2} \right)_0 S_-^2 + \left( \frac{\partial^2 \phi}{\partial y^2} \right)_0 S_y^2 + \left( \frac{\partial^2 \phi}{\partial z^2} \right)_0 S_z^2 \right]$$

با توجه به اینکه  $S_y^2 = \frac{1}{4} [S_+^2 + S_-^2 - 2(S_-^2 S_+^2)]$ ،  $S_z^2 = \frac{1}{4} [S_+^2 + S_-^2 + 2(S_-^2 S_+^2)]$

$$H_{int} = \frac{eQ}{2S(S-1)} \left[ \left( \frac{\partial^2 \phi}{\partial x^2} \right)_0 \frac{1}{4} [S_+^2 + S_-^2 - 2(S_-^2 S_+^2)] + \left( \frac{\partial^2 \phi}{\partial y^2} \right)_0 \frac{1}{4} [S_+^2 + S_-^2 + 2(S_-^2 S_+^2)] + \left( \frac{\partial^2 \phi}{\partial z^2} \right)_0 S_z^2 \right]$$

$$= \frac{eQ}{2S(S-1)} \left\{ \frac{1}{4} \left[ \left( \frac{\partial^2 \phi}{\partial x^2} \right)_0 - \left( \frac{\partial^2 \phi}{\partial y^2} \right)_0 \right] (S_+^2 + S_-^2) + \frac{1}{2} \left[ \left( \frac{\partial^2 \phi}{\partial x^2} \right)_0 + \left( \frac{\partial^2 \phi}{\partial y^2} \right)_0 \right] (S_-^2 S_+^2) + \left( \frac{\partial^2 \phi}{\partial z^2} \right)_0 S_z^2 \right\}$$

$$\left( \frac{\partial^2 \phi}{\partial x^2} \right)_0 + \left( \frac{\partial^2 \phi}{\partial y^2} \right)_0 = - \left( \frac{\partial^2 \phi}{\partial z^2} \right)_0$$

با توجه به معادله کلاسی  $\nabla^2 \phi = 0$

$$H_{int} = A (3S_z - S^2) + B (S_+^2 + S_-^2)$$

بنام آشنا:

$$A = \frac{eQ}{4S(S-1)\hbar^2} \left( \frac{\partial^2 \phi}{\partial z^2} \right)_0$$

که در آن:

$$B = \frac{eQ}{8S(S-1)\hbar^2} \left[ \left( \frac{\partial^2 \phi}{\partial x^2} \right)_0 - \left( \frac{\partial^2 \phi}{\partial y^2} \right)_0 \right]$$

حال با توجه به اینکه  $S_z$  و  $S^2$  با هم می‌زنند،  $|S, m\rangle$  را می‌توان به شکل  $H_{int} |S, m\rangle = A(3S_z - S^2) |S, m\rangle + B(S_+^2 + S_-^2) |S, m\rangle$  نوشت.

$$H_{int} |S, m\rangle = A (3S_z - S^2) |S, m\rangle + B (S_+^2 + S_-^2) |S, m\rangle$$

$$= 3A m^2 \hbar^2 |S, m\rangle - \frac{3}{2} \left( \frac{S}{2} \right) A \hbar^2 |S, m\rangle$$

$$+ B \hbar^2 \sqrt{(S-m)(S+m+1)} \sqrt{(S-m-1)(S+m+2)} |S, m+2\rangle$$

$$+ B \hbar^2 \sqrt{(S+m)(S-m+1)} \sqrt{(S+m-1)(S-m+2)} |S, m-2\rangle$$

در ادامه با توجه به  $H_{int}$  و  $S, m$  داریم:

$$\langle S, m' | H_{int} | S, m \rangle = 3A m^2 \hbar^2 \delta_{m, m'} - \frac{15}{3} A \hbar^2 \delta_{m, m'}$$

$$+ B \hbar^2 \sqrt{\left(\frac{3}{2} - m\right)\left(\frac{3}{2} + m + 1\right)} \sqrt{\left(\frac{3}{2} - m - 1\right)\left(\frac{3}{2} + m + 2\right)} \delta_{m', m+2}$$

$$+ B \hbar^2 \sqrt{\left(\frac{3}{2} + m\right)\left(\frac{3}{2} - m + 1\right)} \sqrt{\left(\frac{3}{2} + m - 1\right)\left(\frac{3}{2} - m + 2\right)} \delta_{m', m-2}$$

$m = -3/2, -1/2, 1/2, 3/2$  : در  $H_{int}$  و  $S, m$  داریم  $m = \pm 3/2, \pm 1/2$  (و  $1/2, 3/2$ )

$$H_{int} = \hbar \begin{pmatrix} -3A & 0 & 2\sqrt{3}B & 0 \\ 0 & -3A & 0 & 2\sqrt{3}B \\ -2\sqrt{3}B & 0 & -3A & 0 \\ 0 & 2\sqrt{3}B & 0 & 3A \end{pmatrix} \begin{matrix} -3/2 \\ -1/2 \\ 1/2 \\ 3/2 \end{matrix}$$

با جای  $A$  و  $B$  در  $H_{int}$  و  $S, m$  داریم  $m = \pm 3/2, \pm 1/2$  (و  $1/2, 3/2$ )

$$H_{int} = \begin{pmatrix} 3A & 2\sqrt{3}B & 0 & 0 \\ 2\sqrt{3}B & -3A & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -3A & 2\sqrt{3}B \\ 0 & 0 & 2\sqrt{3}B & 3A \end{pmatrix}$$

$$\det(H_{int} - \lambda I) = 0$$

حال به دست آوردن  $\lambda$  و  $S, m$  داریم  $H_{int}$  و  $S, m$  داریم:

$$\lambda = \pm \hbar^2 \sqrt{2A^2 + 12B^2}$$

در ادامه داریم:

بنابراین به جای  $A$  و  $B$  در  $H_{int}$  و  $S, m$  داریم  $m = \pm 3/2, \pm 1/2$  (و  $1/2, 3/2$ )

$$(H_{int} - \lambda I) \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \\ d \end{pmatrix} = 0$$

به دست آوردن  $\lambda$  و  $S, m$  داریم  $H_{int}$  و  $S, m$  داریم:

$$(3A - \lambda'_\pm) a + 2\sqrt{3} B b = 0$$

$$(-3A - \lambda'_\pm) c + 2\sqrt{3} B d = 0$$

$$2\sqrt{3} B a + (-3A - \lambda'_\pm) b = 0$$

$$2\sqrt{3} B c + (3A - \lambda'_\pm) d = 0$$

$$\therefore \lambda'_\pm = \frac{\lambda_\pm}{\hbar^2} \quad \text{و } S, m$$



$$\frac{a}{b} = \frac{-2\sqrt{3}B}{3A - \lambda'_{\pm}}, \quad \frac{c}{d} = \frac{-2\sqrt{3}B}{-3A - \lambda'_{\pm}}$$

بنابراین می‌توانیم بنویسیم:

در اینجا ما داریم به دنبال حالتی هستیم که در آن  $\tilde{H}$  صفر شود. در این صورت می‌توانیم بنویسیم:

$$|\alpha\rangle = \begin{pmatrix} 2\sqrt{3}B \\ \lambda'_{\pm} - 3A \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = 2\sqrt{3}B \left| \frac{3}{2}, \frac{3}{2} \right\rangle + (\lambda'_{\pm} - 3A) \left| \frac{3}{2}, -\frac{1}{2} \right\rangle$$

$$|\beta\rangle = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ \lambda_{\pm} + 3A \\ 2\sqrt{3}B \end{pmatrix} = (\lambda_{\pm} + 3A) \left| \frac{3}{2}, \frac{1}{2} \right\rangle + 2\sqrt{3}B \left| \frac{3}{2}, -\frac{3}{2} \right\rangle$$