

<スピンの復習>

§1つのスピンの4状態

大きさは1/2のスピンの運動量

スピンの演算子 $\hat{S} = (\hat{S}_x, \hat{S}_y, \hat{S}_z)$ (1) $[\hat{S}_x, \hat{S}_y] = i\hbar \hat{S}_z, \dots$

行列表示 (2) $\hat{S}_x = \frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$ $\hat{S}_y = \frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix}$ $\hat{S}_z = \frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$

スピンの演算子の固有状態

(3) $\hat{S}_z |\uparrow\rangle = \frac{\hbar}{2} |\uparrow\rangle$ $\hat{S}_z |\downarrow\rangle = -\frac{\hbar}{2} |\downarrow\rangle$ (4) $|\uparrow\rangle = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ $|\downarrow\rangle = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$

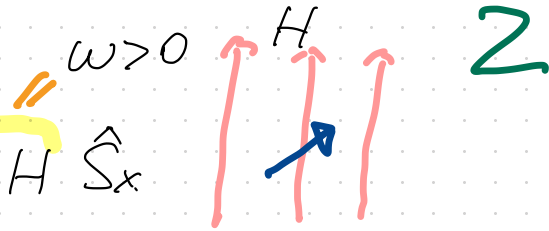
(5) $\hat{S}_x |\rightarrow\rangle = \frac{\hbar}{2} |\rightarrow\rangle$ $\hat{S}_x |\leftarrow\rangle = -\frac{\hbar}{2} |\leftarrow\rangle$ (6) $|\rightarrow\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ $|\leftarrow\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$

よって (7) $\begin{cases} |\rightarrow\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}} \{ |\uparrow\rangle + |\downarrow\rangle \} \\ |\leftarrow\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}} \{ |\uparrow\rangle - |\downarrow\rangle \} \end{cases}$ (8) $\begin{cases} |\uparrow\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}} \{ |\rightarrow\rangle + |\leftarrow\rangle \} \\ |\downarrow\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}} \{ |\rightarrow\rangle - |\leftarrow\rangle \} \end{cases}$

磁場中のスピンの「回転」

スピンの磁気モーメント μ_0

x-方向の磁場 H 中のスピンのハミルトニアン (1) $\hat{H} = -\mu_0 H \hat{S}_x$



$$(2) \hat{H}|\rightarrow\rangle = -\frac{\hbar\omega}{2}|\rightarrow\rangle \quad \hat{H}|\leftarrow\rangle = \frac{\hbar\omega}{2}|\leftarrow\rangle \quad \text{なの?}$$

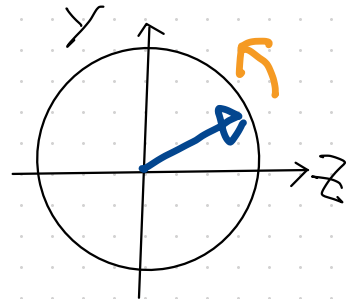
時間発展の Sch. eq. の一般解は

$$(3) |\psi(t)\rangle = \alpha e^{i\frac{\omega}{2}t}|\rightarrow\rangle + \beta e^{-i\frac{\omega}{2}t}|\leftarrow\rangle \quad (\alpha, \beta \in \mathbb{C})$$

$$= \frac{1}{\sqrt{2}}(\alpha e^{i\frac{\omega}{2}t} + \beta e^{-i\frac{\omega}{2}t})|\uparrow\rangle + \frac{1}{\sqrt{2}}(\alpha e^{i\frac{\omega}{2}t} - \beta e^{-i\frac{\omega}{2}t})|\downarrow\rangle$$

簡単な解として $\alpha = \beta = \frac{1}{\sqrt{2}}$ とすれば

$$(4) |\psi(t)\rangle = \cos\frac{\omega}{2}t|\uparrow\rangle + i\sin\frac{\omega}{2}t|\downarrow\rangle$$



$$(5) |\psi(0)\rangle = |\uparrow\rangle \Rightarrow |\psi(\frac{\pi}{\omega})\rangle = i|\downarrow\rangle \Rightarrow |\psi(\frac{2\pi}{\omega})\rangle = -|\uparrow\rangle$$

$$(6) |\psi(\frac{\pi}{2\omega})\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}}(|\uparrow\rangle + i|\downarrow\rangle) = \frac{1}{\sqrt{2}}\begin{pmatrix} 1 \\ i \end{pmatrix} \quad y\text{の正方向} \quad \text{角運動量} \omega/2 \text{回転}$$

スピン演算子の期待値

3

$$\langle \hat{S}_x \rangle_{\psi(t)} = \langle \psi(t) | \hat{S}_x | \psi(t) \rangle = (\cos \frac{\omega}{2} t, -i \sin \frac{\omega}{2} t) \frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \cos \frac{\omega}{2} t \\ \sin \frac{\omega}{2} t \end{pmatrix} = 0$$

$$\begin{aligned} \langle \hat{S}_y \rangle_{\psi(t)} &= \langle \psi(t) | \hat{S}_y | \psi(t) \rangle = (\cos \frac{\omega}{2} t, -i \sin \frac{\omega}{2} t) \frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \cos \frac{\omega}{2} t \\ \sin \frac{\omega}{2} t \end{pmatrix} \\ &= \frac{\hbar}{2} \{ \cos \frac{\omega}{2} t \sin \frac{\omega}{2} t + \sin \frac{\omega}{2} t \cos \frac{\omega}{2} t \} = \frac{\hbar}{2} \sin \omega t \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \langle \hat{S}_z \rangle_{\psi(t)} &= \langle \psi(t) | \hat{S}_z | \psi(t) \rangle = (\cos \frac{\omega}{2} t, -i \sin \frac{\omega}{2} t) \frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \cos \frac{\omega}{2} t \\ \sin \frac{\omega}{2} t \end{pmatrix} \\ &= \frac{\hbar}{2} \{ \cos \frac{\omega}{2} t \cos \frac{\omega}{2} t - \sin \frac{\omega}{2} t \sin \frac{\omega}{2} t \} = \frac{\hbar}{2} \cos \omega t \end{aligned}$$

$$(\langle \hat{S}_x \rangle_{\psi(t)}, \langle \hat{S}_y \rangle_{\psi(t)}, \langle \hat{S}_z \rangle_{\psi(t)}) = (0, \frac{\hbar}{2} \sin \omega t, \frac{\hbar}{2} \cos \omega t)$$

確かにまわってる!

スピン2つの系の状態



4

4つの直交する状態 (1) $|\uparrow\rangle_1 \otimes |\uparrow\rangle_2, |\uparrow\rangle_1 \otimes |\downarrow\rangle_2, |\downarrow\rangle_1 \otimes |\uparrow\rangle_2, |\downarrow\rangle_1 \otimes |\downarrow\rangle_2$

→ $|\uparrow\rangle|\uparrow\rangle$ と略記

一般の状態 (2) $|\Phi\rangle = \alpha_1 |\uparrow\rangle|\uparrow\rangle + \alpha_2 |\uparrow\rangle|\downarrow\rangle + \alpha_3 |\downarrow\rangle|\uparrow\rangle + \alpha_4 |\downarrow\rangle|\downarrow\rangle$
($\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3, \alpha_4 \in \mathbb{C}$)

singlet 全角運動量ゼロの特別な状態.

$$(3) |\Phi_0\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}} \{ |\uparrow\rangle|\downarrow\rangle - |\downarrow\rangle|\uparrow\rangle \} \quad \text{spin singlet}$$

p1-(8) →
$$= \frac{1}{\sqrt{2}} \frac{1}{2} \{ (|\rightarrow\rangle + |\leftarrow\rangle)(|\rightarrow\rangle - |\leftarrow\rangle) - (|\rightarrow\rangle - |\leftarrow\rangle)(|\rightarrow\rangle + |\leftarrow\rangle) \}$$

$$= -\frac{1}{\sqrt{2}} \{ |\rightarrow\rangle|\leftarrow\rangle - |\leftarrow\rangle|\rightarrow\rangle \} \quad \leftarrow \text{同じ桁}$$