

1. חשבו את כל הממצבים עבור חיבור של שני ספינים  $s_1 = s_2 = s$  **מבלי להשתמש בטבלה קלbesch גורדן**. איזה מהמצבים הם סימטריים ואייזה מהם אנטי-סימטריים תחת החלפת חלקיקים?

$$|1\otimes 1\rangle = |0\oplus 1\oplus 2\rangle$$

גרעינס לא גאנז.

$$|S_1 S_2\rangle = |111\rangle = |222\rangle = |J M\rangle \textcircled{1}$$

רפסום J-

$$J_- |222\rangle = \sqrt{\frac{2}{6}(2+1) - 2(2-1)} |21\rangle$$

$$J_- |222\rangle = S_{1-} |111\rangle + S_{2-} |111\rangle = \sqrt{\frac{1}{2}} |101\rangle + \sqrt{\frac{1}{2}} |110\rangle$$

$$\Rightarrow |21\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}} |101\rangle + \frac{1}{\sqrt{2}} |110\rangle \textcircled{2}$$

$$J_- |21\rangle = \sqrt{6} |20\rangle = (S_{1-} + S_{2-}) \left( \frac{1}{\sqrt{2}} |101\rangle + \frac{1}{\sqrt{2}} |110\rangle \right)$$

$$= \frac{1}{\sqrt{2}} \left( S_{1-} |101\rangle + S_{1-} |110\rangle + S_{2-} |101\rangle + S_{2-} |110\rangle \right) \\ \sqrt{\frac{1}{2}} |1-11\rangle + \sqrt{\frac{1}{2}} |100\rangle + \sqrt{\frac{1}{2}} |100\rangle + \sqrt{\frac{1}{2}} |11-1\rangle$$

$$\Rightarrow |20\rangle = \frac{1}{\sqrt{16}} |1-11\rangle + \frac{2}{\sqrt{16}} |100\rangle + \frac{1}{\sqrt{16}} |11-1\rangle \quad \textcircled{3}$$

$$J_- |20\rangle = \sqrt{6} |2-1\rangle = (S_{1-} + S_{2-}) \left( \frac{1}{\sqrt{16}} |1-11\rangle + \sqrt{\frac{2}{3}} |100\rangle + \frac{1}{\sqrt{16}} |11-1\rangle \right)$$

$$= \frac{2}{\sqrt{3}} |1-10\rangle + \frac{1}{\sqrt{3}} |10-1\rangle + \frac{1}{\sqrt{3}} |1-10\rangle + \frac{2}{\sqrt{3}} |10-1\rangle$$

$$= \frac{1}{\sqrt{12}} (|1-10\rangle + |10-1\rangle) \textcircled{4}$$

$$|2-2\rangle = |1-1-1\rangle \textcircled{5}$$

$$|11\rangle : \text{אנט סימטריה} \Rightarrow \text{אנט סימטריה}$$

$$|21\rangle = \frac{1}{\sqrt{8}} (|10\rangle + |01\rangle) \quad \textcircled{6}$$

$$|11\rangle = \frac{1}{\sqrt{8}} (|10\rangle - |01\rangle) \textcircled{6}$$

$$J_- |11\rangle = \sqrt{8} |10\rangle = (S_{1-} + S_{2-}) \frac{1}{\sqrt{8}} (|10\rangle - |01\rangle) \textcircled{6}$$

$$= (|100\rangle - |001\rangle + |11-1\rangle - |1-11\rangle)$$

$$\Rightarrow |110\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}}(|1-1\rangle - |1-1\rangle) \quad (7)$$

$$J_- |10\rangle = \sqrt{2} |1-1\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}} (S_{1-} + S_{2-}) (|1-1\rangle - |1-1\rangle) \\ = \frac{1}{\sqrt{2}} (\sqrt{2} |0-1\rangle - \sqrt{2} |1-0\rangle)$$

$$\Rightarrow |11-1\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}} (|0-1\rangle - |1-0\rangle) \quad (8)$$

$|100\rangle = |001\rangle$  (1)  $\rightarrow$  גיאומטריה  
הנעה כירקונית.

ולימוד נזקם כבירה.

2. העזרו בtablת קלבש-גורדן, וכתבו את כל מצבים האפשרים עבור חלקיק עם תנע זווית מרחבי  $s=1$  ו- $\ell=2$ .

$2 \times 1$	$\begin{array}{ c c c }\hline 3 & & \\ \hline +3 & 3 & 2 \\ \hline +2+1 & 1 & +2 & +2 \\ \hline \end{array}$
	$\begin{array}{ c c c }\hline +2 & 0 & 1/3 & 2/3 & 3 & 2 & 1 \\ \hline +1 & +1 & 2/3 & -1/3 & +1 & +1 & +1 \\ \hline \end{array}$
	$\begin{array}{ c c c }\hline +2 & -1 & 1/15 & 1/3 & 3/5 \\ \hline +1 & 0 & 8/15 & 1/6 - 3/10 & 3 \\ \hline 0 & +1 & 2/5 & -1/2 & 1/10 \\ \hline \end{array}$
	$\begin{array}{ c c c }\hline +1 & -1 & 1/5 & 1/2 & 3/10 \\ \hline 0 & 0 & 3/5 & 0 & -2/5 \\ \hline -1 & +1 & 1/5 & -1/2 & 3/10 \\ \hline \end{array}$
	$\begin{array}{ c c c }\hline 0 & -1 & 2/5 & 1/2 & 1/10 \\ \hline -1 & 0 & 8/15 & -1/6 - 3/10 & 3 \\ \hline -2 & +1 & 1/15 & -1/3 & 3/5 \\ \hline \end{array}$
	$\begin{array}{ c c c }\hline -1 & -1 & 2/3 & 1/3 & 3 \\ \hline -2 & 0 & 1/3 - 2/3 & -3 & 1 \\ \hline \end{array}$

$$|133\rangle = |121\rangle$$

$$|132\rangle = \frac{1}{\sqrt{3}} |120\rangle + \sqrt{\frac{2}{3}} |111\rangle$$

$$|131\rangle = \frac{1}{\sqrt{15}} |12-1\rangle + \sqrt{\frac{8}{15}} |110\rangle + \sqrt{\frac{2}{5}} |101\rangle$$

$$|130\rangle = \frac{1}{\sqrt{5}} |11-1\rangle + \sqrt{\frac{3}{5}} |100\rangle + \frac{1}{\sqrt{15}} |1-11\rangle$$

$$|13-1\rangle = \sqrt{\frac{2}{3}} |10-1\rangle + \sqrt{\frac{8}{15}} |1-10\rangle + \frac{1}{\sqrt{15}} |-11\rangle$$

$$|13-2\rangle = \sqrt{\frac{2}{3}} |-1-1\rangle + \frac{1}{\sqrt{3}} |-100\rangle$$

$$|13-3\rangle = |-2-1\rangle$$

$$|12-2\rangle = \sqrt{\frac{2}{3}} |100\rangle - \frac{1}{\sqrt{3}} |111\rangle$$

$$|12-1\rangle = \frac{1}{\sqrt{3}} |12-1\rangle + \frac{1}{\sqrt{6}} |110\rangle - \frac{1}{\sqrt{6}} |1-11\rangle$$

$$|120\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}} (|11-1\rangle - |1-11\rangle)$$

$$|12-1\rangle = \frac{1}{\sqrt{6}} (|10-1\rangle - \frac{1}{\sqrt{6}} |1-10\rangle - \frac{1}{\sqrt{6}} |-10\rangle)$$

$$|12-2\rangle = \frac{1}{\sqrt{3}} |-1-1\rangle - \sqrt{\frac{2}{3}} |-10\rangle$$

$$|111\rangle = \sqrt{\frac{3}{5}} |12-1\rangle - \sqrt{\frac{3}{10}} |110\rangle + \frac{1}{\sqrt{10}} |101\rangle$$

$$|110\rangle = \sqrt{\frac{3}{10}} |11-1\rangle - \sqrt{\frac{2}{5}} |100\rangle + \sqrt{\frac{3}{10}} |1-11\rangle$$

$$|11-1\rangle = \frac{1}{\sqrt{10}} |10-1\rangle - \sqrt{\frac{3}{10}} |-10\rangle + \sqrt{\frac{3}{5}} |-11\rangle$$

3. הידינמיקה של אלקטرون הנמצא במצב התחליתי  $|m_\ell=1, s=\frac{1}{2}; m_\ell=0, m_s=\frac{1}{2}\rangle$  מוצכנת על-ידי ההAMILTONIAN

$$H = \Delta (\mathbf{L} \cdot \mathbf{S})$$

כאשר  $\Delta$  הוא קבוע חיובי.

(א) מהו מצב האלקטרון בזמן  $t$  כלשהו?

(ב) מהו ערך התצפית של האופרטור  $L_x$  כתלות בזמן?

$$(\bar{L} + \bar{S})^2 = \bar{L}^2 + \bar{S}^2 + 2\bar{L} \cdot \bar{S}$$

$$\Rightarrow \bar{L} \cdot \bar{S} = \frac{1}{2} (J^2 - L^2 - S^2) \quad \frac{3}{2} \cdot \frac{1}{2} = \frac{1}{2}$$

$$|0\frac{1}{2}\rangle = \sqrt{\frac{2}{3}} |\frac{3}{2}\frac{1}{2}\rangle - \frac{1}{\sqrt{3}} |\frac{1}{2}\frac{1}{2}\rangle$$

$$E_{\frac{3}{2}\frac{1}{2}} = \frac{\Delta}{2} \left( \frac{15}{4} \hbar^2 - 2\hbar^2 - \frac{3}{4} \hbar^2 \right) \Rightarrow C^{-i\frac{\Delta}{2}t/\hbar}$$

$$E_{\frac{3}{2}, \frac{1}{2}} = \frac{\Delta}{2} \left( \frac{3}{4} \hat{t}^z - \frac{1}{2} \hat{t}^x - \frac{3}{4} \hat{t}^y \right) \Rightarrow e^{i \Delta t / \hbar}$$

$$\frac{\rho^{1/2} \gamma}{\sqrt{N\pi}} \rightarrow \sqrt{\frac{2}{3}} e^{-i\frac{\Delta}{2}t/\hbar} \left| \begin{array}{c} 3/2 \\ +1/2 \end{array} \right\rangle - \frac{1}{\sqrt{3}} e^{i\Delta t/\hbar} \left| \begin{array}{c} 1/2 \\ +1/2 \end{array} \right\rangle$$

$$\sqrt{\frac{2}{3}} e^{-i\frac{\Delta t}{\hbar}E_1} \left( \frac{1}{\sqrt{3}} |1-\frac{1}{2}\rangle + \frac{1}{\sqrt{3}} |0\frac{1}{2}\rangle \right) - \frac{1}{\sqrt{3}} e^{i\frac{\Delta t}{\hbar}E_2} \left( \frac{1}{\sqrt{3}} |1-\frac{1}{2}\rangle - \frac{1}{\sqrt{3}} |0\frac{1}{2}\rangle \right)$$

$$\left( \frac{\sqrt{2}}{3} e^{-i\frac{\Delta}{2}t/\hbar} - \frac{\sqrt{2}}{3} e^{i\Delta t/\hbar} \right) |1-\frac{1}{2}\rangle + \left( \frac{2}{3} e^{-i\frac{\Delta}{2}t/\hbar} - \frac{1}{3} e^{i\Delta t/\hbar} \right) |0\frac{1}{2}\rangle$$

$A_1$                            $A_0$

$$\frac{1}{2}(L_+ + L_-) (A_1(t)|-\frac{1}{2}\rangle + A_0(t)|0\frac{1}{2}\rangle) = \frac{1}{2} (A_0|1\frac{1}{2}\rangle + A_1|0-\frac{1}{2}\rangle + A_0|-\frac{1}{2}\rangle)$$

$$\left( A_1^{\frac{1}{2}} \langle 1 - \frac{1}{2} | + A_0^{\frac{1}{2}} \langle 0 \frac{1}{2} | \right) \hat{x} \left( A_0 | 1 \frac{1}{2} \rangle + A_1 | 0 - \frac{1}{2} \rangle + A_0 | 1 - \frac{1}{2} \rangle \right)$$

$\langle L_x \rangle = 0$  ! נסמן  $L_x = \int_{-L/2}^{L/2} x \rho(x) dx$

$\lambda \sqcup . | m_1, m_2, m_3$

$$\mathbf{J} = \mathbf{j}_{12} + \mathbf{s}_3$$

$\int_{-1}^1 x^k \cos(\pi x) dx$

$1 \times 1/2$	$\begin{array}{ c c c } \hline 3/2 & & \\ \hline +3/2 & 3/2 & 1/2 \\ \hline +1 & 1 & +1/2 & +1/2 \\ \hline \end{array}$
$0 \times 1/2$	$\begin{array}{ c c c } \hline -1 & 1/2 & 1/3 & 2/3 & 3/2 & 1/2 \\ \hline 0 & +1/2 & 2/3 & -1/3 & -1/2 & -1/2 \\ \hline \end{array}$
$2 \times 1$	$\begin{array}{ c c c } \hline 3 & & \\ \hline +3 & 3 & 2 \\ \hline \end{array}$

• 10.  $\frac{1}{2}$  - ?  $\int_{-8}^8 \mu_k \approx \text{ref on "ref"}$

$$M = \frac{1}{2} \quad \rightarrow \sqrt{6} \quad J_z = \frac{1}{2} \text{ e } \approx 1.5 \text{ GeV}$$

$$\therefore \text{If } C \in \mathcal{P}, J = \frac{1}{2}$$

18k 3250

fr. Plet 8

161

$$|10\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}}(|L\rangle + |R\rangle)$$

11-12 1117

18

1

142

הנחתה ש  $J_z = \frac{1}{2}$  היא הרגילה והכחורי.

$$\Rightarrow |M_1 = 1, M_2 = -\frac{1}{2}\rangle = |\uparrow\downarrow\rangle$$

$$|M_1 = 0, M_2 = \frac{1}{2}\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}} (|\downarrow\uparrow\rangle + |\uparrow\downarrow\rangle)$$

$$\Rightarrow |J^z = \frac{1}{2}, J_{1z} = 1, J_{2z} = \frac{1}{2}\rangle = \sqrt{\frac{2}{3}} |\uparrow\uparrow\downarrow\rangle - \frac{1}{\sqrt{6}} (|\uparrow\uparrow\downarrow\rangle + |\downarrow\uparrow\downarrow\rangle)$$

5. הדינמיקה של שני חלקיקים בעלי ספין  $s_1 = s_2 = \frac{1}{2}$  מתוארת על ידי המילטוניון הבא

$$H = A(\mathbf{S}_1 \cdot \mathbf{S}_2) + B(g_1 S_1^z + g_2 S_2^z)$$

כאשר  $A, B, g_1, g_2$  הם קבועים. אין דרגות חופש מרחביות. (הערה: בהמשך נראה שזהו המילטוניון המתאר את האינטראקציה בין הספין של הפרוטון והאלקטرون באטום מימן תחת השפעת שדה מגנטי חיצוני  $B$ ).

(א) כתבו את אלמנטי המטריצה של המילטוניון בסיס הסכום (כלומר, בסיס סינגולט וטריפלט).

(ב) מהן האנרגיות העצמיות? (רמז: עליים ללכטן רק מטריצה  $2 \times 2$ ).

(ג) כתבו את המצבים העצמיים של המילטוניון בסיס הסכום.

$$H = \frac{A}{2} (J^z - S_1^z - S_2^z) + B(g_1 S_{1z} + g_2 S_{2z})$$

$$\langle JM' | H | JM \rangle = \langle JM' | \frac{A}{2} (J^z - S_1^z - S_2^z) + B(g_1 S_{1z} + g_2 S_{2z}) | JM \rangle$$

$$= \frac{A}{2} \hbar^2 (J(J+1) - m_1^z - m_2^z) \sum_{mm'} + B \langle JM' | g_1 S_{1z} + g_2 S_{2z} | JM \rangle$$

הנחתה ש  $m_1^z = m_2^z = 0$ ,  $J = 1$ ,  $J' = 2$ ,  $M = 0$ ,  $M' = 1$

מכאן  $\sum m^z = 0$

$$(g_1 S_{1z} + g_2 S_{2z}) |100\rangle = (g_1 S_{1z} + g_2 S_{2z}) \frac{1}{\sqrt{2}} (|\uparrow\downarrow\rangle - |\downarrow\uparrow\rangle)$$

$$= \frac{1}{\sqrt{2}} (g_1 + \frac{k}{2} |\uparrow\downarrow\rangle - g_2 - \frac{k}{2} |\uparrow\downarrow\rangle + g_1 - \frac{k}{2} |\uparrow\downarrow\rangle - g_2 + \frac{k}{2} |\uparrow\downarrow\rangle)$$

$$= \frac{k}{2} \left[ (g_1 - g_2) |\uparrow\downarrow\rangle + (g_1 - g_2) |\uparrow\downarrow\rangle \right]$$

$$= \frac{k}{2} (g_1 - g_2) |10\rangle$$

$$\begin{aligned}
 (g_1 S_{1z} + g_2 S_{2z}) |110\rangle &= \underbrace{(g_1 S_{1z} + g_2 S_{2z}) \frac{1}{\sqrt{2}} (|11\rangle + |11\rangle)}_{\text{spin up}} \\
 &= \frac{\hbar}{2\sqrt{2}} (g_1 |11\rangle - g_2 |11\rangle - g_1 |11\rangle + g_2 |11\rangle) \\
 &= \frac{\hbar}{2} [(g_1 - g_2) |100\rangle] \\
 &= \frac{\hbar}{2} (g_1 - g_2) |100\rangle
 \end{aligned}$$

Now, we can write the spin up part of  $|100\rangle - |110\rangle$  as  $\alpha |100\rangle + \beta |110\rangle$

		Spin up part of $ 100\rangle -  110\rangle$			
		$ 111\rangle$	$ 11-1\rangle$	$ 110\rangle$	$ 100\rangle$
$\langle 111  $	$\langle 111  $	$\alpha + \beta_+$	0	0	0
	$\langle 11-1  $	0	$\alpha - \beta_+$	0	0
	$\langle 110  $	0	0	$\alpha$	$\beta_-$
	$\langle 100  $	0	0	$\beta_-$	$-3\alpha$

So  $\alpha = \frac{A}{4}\hbar^2$

$$\begin{aligned}
 \langle 111 | H | 111 \rangle &= \frac{A}{8} \left[ (1+1) - \frac{1}{2} \left( \frac{1}{2} + 1 \right) - \frac{1}{2} \left( \frac{1}{2} + 1 \right) \right] + \frac{\beta_+ \hbar}{2} (g_1 + g_2) = \frac{A}{4} \hbar^2 + \frac{\beta_+ \hbar}{2} (g_1 + g_2) \\
 2 - \beta_+ \frac{3}{2} &= \frac{1}{2}
 \end{aligned}$$

$$\beta_+ = \frac{\beta_+ \hbar}{2} (g_1 + g_2) \quad \alpha = \frac{A}{4} \hbar^2$$

$$\langle 11-1 | H | 11-1 \rangle = \alpha - \beta_+$$

$$\langle 110 | H | 110 \rangle = \alpha + \langle 110 | \beta_+ | 100 \rangle = \alpha$$

$$\langle 100 | H | 100 \rangle = \frac{A}{2} \hbar^2 \left( -\frac{3}{4} - \frac{3}{4} \right) = -\frac{3}{4} A \hbar^2 = -3\alpha$$

$$\langle 10 | H | 100 \rangle = \beta_- = \langle 100 | H | 10 \rangle$$

Now, we can write the spin down part of  $|100\rangle - |110\rangle$

$$\begin{vmatrix}
 \alpha - \lambda & \beta_- \\
 \beta_- & -3\alpha - \lambda
 \end{vmatrix} = (\lambda - \alpha)(3\alpha + \lambda) - \beta_-^2 = 0$$

$$3\alpha\lambda + \lambda^2 - 3\alpha^2 - \alpha\lambda - \beta_-^2 = 0$$

$$\lambda^2 + 2\alpha\lambda - 3\alpha^2 - \beta_-^2 = 0$$

$$\lambda_{\pm} = \frac{-2\alpha \pm \sqrt{4\alpha^2 + 4\beta_-^2 + 12\alpha^2}}{2} = -\alpha \pm \sqrt{\alpha^2 + \beta_-^2}$$

$$\Rightarrow E_{\pm} = -\frac{At}{4} \pm \sqrt{\frac{A^2t^2}{4} + \frac{B^2t^2}{4}}(g_1 - g_2) = -\frac{At}{4} \pm \frac{t}{2}\sqrt{A^2 + \frac{B^2}{4}(g_1 - g_2)}$$

$\stackrel{o}{\circ} |11\rangle, |11\rangle$  សំរាប់នីតិវិធី និង សំរាប់នីតិវិធី ស្ថិតិកម្ម នៃ សំរាប់នីតិវិធី និង សំរាប់នីតិវិធី

$$E_{1\pm} = \alpha \pm \beta_+ = \frac{At}{4} \pm \frac{Bt}{2}(g_1 + g_2)$$

$$E_{+\stackrel{o}{\circ}} \begin{pmatrix} \alpha + \sqrt{\alpha^2 + \beta_-^2} & \beta_- \\ \beta_- & \alpha - \sqrt{\alpha^2 + \beta_-^2} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} = 0 \quad (\Leftarrow)$$

||

$$|+\rangle \propto |\beta_-\langle 110\rangle - (\alpha + \sqrt{\alpha^2 + \beta_-^2})\langle 100\rangle\rangle$$

$$|-\rangle \propto |\beta_-\langle 110\rangle + (\sqrt{\alpha^2 + \beta_-^2} - \alpha)\langle 100\rangle\rangle \stackrel{o}{\circ} E_- \rightarrow \text{សំរាប់នីតិវិធី } |11\rangle, |11\rangle$$

សំរាប់នីតិវិធី

$$|+\rangle = \frac{1}{\sqrt{\beta_-^2 + (\alpha + \sqrt{\alpha^2 + \beta_-^2})^2}} (|\beta_-\langle 110\rangle - (\alpha + \sqrt{\alpha^2 + \beta_-^2})\langle 100\rangle\rangle)$$

$$|-\rangle = \frac{1}{\sqrt{\beta_-^2 + (\sqrt{\alpha^2 + \beta_-^2} - \alpha)^2}} (|\beta_-\langle 110\rangle + (\sqrt{\alpha^2 + \beta_-^2} - \alpha)\langle 100\rangle\rangle)$$

សំរាប់នីតិវិធី  $|11\rangle, |11\rangle$  សំរាប់នីតិវិធី  $|11\rangle, |11\rangle$

6. העזרו בתוצאה שקיבלנו בשאלת מספר 5 בתרגול כיתה 4, למצאו את מקדמי קלבש-גורדון עבור חיבור תנ"ז מרחבי  $\ell$  כלשהו עם ספין  $\frac{1}{2} = s$  עבור המצב  $\langle M, \frac{1}{2}, \ell - \ell = J |$  עבור  $M$  כלשהו. וראו את התוצאה שקיבלתם עבור מצב כלשהו (לבחירהכם) מטבלת קלבש-גורדון.

$$|J = \ell - \frac{1}{2}, M\rangle = \alpha_M |M - \frac{1}{2}, \frac{1}{2}\rangle + \beta_M |M + \frac{1}{2}, -\frac{1}{2}\rangle$$

$$J_- |\ell - \frac{1}{2}, M\rangle = k \sqrt{(\ell - \frac{1}{2} + M)(\ell + \frac{1}{2} - M)} |\ell - \frac{1}{2}, M-1\rangle$$

ויל נבא

$$(L_- + S_-) (\alpha_m |M - \frac{1}{2}, \frac{1}{2}\rangle + \beta_m |M + \frac{1}{2}, -\frac{1}{2}\rangle)$$

1

$$\alpha_M \xrightarrow{h\sqrt{(l+M-\frac{1}{2})(l-M+\frac{3}{2})}} |M-\frac{3}{2}, \frac{1}{2}\rangle + h\sqrt{\left(\frac{1}{2}+\frac{1}{2}\right)\left(\frac{1}{2}-\frac{1}{2}+1\right)} \xrightarrow[1-1]{=1} \alpha_M |M-\frac{1}{2}, -\frac{1}{2}\rangle$$

$$+ \beta_m k \sqrt{(l+M+\frac{1}{2})(l-M+\frac{1}{2})} | M+\frac{1}{2}, -\frac{1}{2} \rangle$$

$$\Rightarrow |l - \frac{1}{2}, M-1\rangle = \alpha_m$$

لے، رہا ہے اسی سے  
کوئی نہیں

$$|J = l - \frac{1}{2}, M\rangle = \alpha_m' |M - \frac{1}{2}, \frac{1}{2}\rangle + \beta_m' |M + \frac{1}{2}, -\frac{1}{2}\rangle$$

$$|J = l + \frac{1}{2}, M\rangle = \alpha_m |M - \frac{1}{2}, \frac{1}{2}\rangle + \beta_m |M + \frac{1}{2}, -\frac{1}{2}\rangle$$

۱۰۵ دیگر اینها را می‌دانند

$$\alpha_m^i = \beta_m \quad \beta_m^i = -\alpha_m$$

$$\Rightarrow |J=l-\frac{1}{2}, M\rangle = \sqrt{\frac{l-M+\frac{1}{2}}{2l+1}} |M-\frac{1}{2}, \frac{1}{2}\rangle - \sqrt{\frac{l+M+\frac{1}{2}}{2l+1}} |M+\frac{1}{2}, -\frac{1}{2}\rangle$$

(שאלה חובה) .7

אלקטרון באטום נמצא באורביטל בעל  $\ell$  כלשהו. צימוד ספין-מסילה קבוע  $1/2 = \ell - J$ , וידוע כי  $M = j$ . חשבו את ערך התצפית של  $\mu_z$  אופרטור מומנט הדיפול המגנטי.

$$\mu_z = \frac{\mu_B}{\hbar} (L_z + 2S_z)$$

$$\langle l-\frac{1}{2}, j | \mu_z | l-\frac{1}{2}, j \rangle$$

לעתה נזכיר:

$$\frac{\mu_B}{\hbar} (L_z + 2S_z) \left[ \underbrace{\sqrt{\frac{l-j+\frac{1}{2}}{2l+1}}}_{\alpha} |j-\frac{1}{2}, \frac{1}{2}\rangle - \underbrace{\sqrt{\frac{l+j+\frac{1}{2}}{2l+1}}}_{\beta} |j+\frac{1}{2}, -\frac{1}{2}\rangle \right]$$

$$\mu_B \left( (\alpha (j-\frac{1}{2}) + \alpha) |j-\frac{1}{2}, \frac{1}{2}\rangle - (\beta (j+\frac{1}{2}) - \beta) |j+\frac{1}{2}, -\frac{1}{2}\rangle \right)$$

$$\Rightarrow \langle \mu_B \rangle = \mu_B [\alpha [j-\frac{1}{2}+1] + \beta [j+\frac{1}{2}-1]]$$

$$= \mu_B \frac{l-j+\frac{1}{2}}{2l+1} (j+\frac{1}{2}) + \mu_B \frac{l+j+\frac{1}{2}}{2l+1} (j-\frac{1}{2})$$

$$= \frac{\mu_B}{2l+1} \left( l_j - \cancel{j^2} + \cancel{\frac{1}{2}j} + \cancel{\frac{1}{2}l} - \cancel{\frac{1}{2}j} + \cancel{\frac{1}{4}} \right. \\ \left. + l_j + \cancel{j^2} + \cancel{\frac{1}{2}j} - \cancel{\frac{1}{2}l} - \cancel{\frac{1}{2}j} - \cancel{\frac{1}{4}} \right)$$

$$= \mu_B \frac{\cancel{2l}j}{2l+1}$$