# AZ ANOMÁLIS IMPULZUSMOMENTUM KOMMUTÁCIÓS RELÁCIÓ BIZONYÍTÁSA MOLEKULACENTRÁLT KOORDINÁTA RENDSZEREKBEN

Szidarovszky Tamás LMSD group meeting 2013.12.12.

#### Motiváció

... molekulacentrált koordinátarendszerekben az impulzus momentum kommutációs relációk anomálisak...



#### Áttekintés

- Forgáscsoportról
  - □ 3D forgatások
  - $lue{}$  Forgatások és generátorok ábrázolása  $\mathbb{R}^3$ -ben
  - □ Forgatások és generátorok ábrázolása Hilbert-térben
- Vektoroperátorok
  - Vektorok transzformációs tulajdonságai
  - Vektoroperátorok
  - Egy azonosság vektoroperátorokra
  - **q.e.d.**

# Forgatások

Forgatások parametrizálása

$$F \in \mathbb{F}$$

1) 
$$F(\alpha, \beta, \gamma) = F_x(\alpha) F_y(\beta) F_z(\gamma)$$

2) 
$$F(\chi,\theta,\phi) = F_Z(\chi)F_N(\theta)F_z(\phi)$$

3)  $F(\mathbf{n}, \varphi)$ 

# Forgatások

Forgatások csoportot alkotnak

$$F_1, F_2 \in \mathbb{F} \implies F_2 F_1 = F_3 \in \mathbb{F}$$

$$E := F(0,0,0) \in \mathbb{F}$$

$$F_1, F_2, F_3 \in \mathbb{F} \Longrightarrow (F_3 F_2) F_1 = F_3 (F_2 F_1)$$

$$F(\mathbf{n},\varphi) \in \mathbb{F} \implies F^{-1}(\mathbf{n},\varphi) := F(\mathbf{n},-\varphi) \in \mathbb{F}$$

## Forgáscsoport ábrázolásai

 Ábrázolás általában: minden csoportelemhez hozzárendelünk egy (valamilyen lineáris téren értelmezett) operátort úgy, hogy az operátorok tudják a csoport szorzótábláját

$$F \in \mathbb{F} \to D(F) : \mathbf{V} \to \mathbf{V}$$

$$F_1F_2 = F_3 \Longrightarrow D(F_1)D(F_2) = D(F_3)$$

# Forgáscsoport ábrázolása $\left(\mathbb{R}^3\right)$

3X3 mátrixokat használunk (ún. önábrázolás):

$$F \in \mathbb{F} \to D(F) \equiv \mathbf{F} \in SO(3) \subset \mathbb{R}^{3\times 3}, \ \mathbf{F}^{\mathsf{T}}\mathbf{F} = \mathbf{I}, \ \det \mathbf{F} = 1$$

$$\mathbf{F}(\alpha,\beta,\gamma) = \mathbf{F}_{x}(\alpha)\mathbf{F}_{y}(\beta)\mathbf{F}_{z}(\gamma) =$$

$$= \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \cos(\alpha) & -\sin(\alpha) \\ 0 & \sin(\alpha) & \cos(\alpha) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \cos(\beta) & 0 & \sin(\beta) \\ 0 & 1 & 0 \\ -\sin(\beta) & 0 & \cos(\beta) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \cos(\gamma) & -\sin(\gamma) & 0 \\ \sin(\gamma) & \cos(\gamma) & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

# Forgáscsoport generátorai $(\mathbb{R}^3)$

□ Tétel: minden 1 paraméteres folytonos csoport exponencializálható

$$\mathbf{F}_{x}(\alpha) = e^{\alpha \mathbf{B}_{x}} = \mathbf{I} + \alpha \mathbf{B}_{x} + \frac{1}{2}\alpha^{2}\mathbf{B}_{x}^{2} + \dots$$

$$\frac{d\mathbf{F}_{x}(\alpha)}{d\alpha}\bigg|_{\alpha=0} = \mathbf{B}_{x} e^{\alpha \mathbf{B}_{x}}\bigg|_{\alpha=0} = \mathbf{B}_{x}$$

$$\mathbf{B}_{x} \text{ az x-tengely körüli}$$
forqatás generátora

forgatás generátora

$$\frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}\alpha} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \cos(\alpha) & -\sin(\alpha) \\ 0 & \sin(\alpha) & \cos(\alpha) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

# Forgáscsoport generátorai $\left(\mathbb{R}^3\right)$

Hasonlóan a többi generátor:

$$\mathbf{B}_{x} \equiv \mathbf{B}_{1} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}, \ \mathbf{B}_{y} \equiv \mathbf{B}_{2} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 0 \end{pmatrix}, \ \mathbf{B}_{z} \equiv \mathbf{B}_{3} = \begin{pmatrix} 0 & -1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Érdekes analógia impulzusmomentummal:

$$\left(\mathbf{B}_{i}\right)_{jk} = -\mathcal{E}_{ijk} \qquad \left[\mathbf{B}_{i}, \mathbf{B}_{j}\right] = \mathbf{B}_{i}\mathbf{B}_{j} - \mathbf{B}_{j}\mathbf{B}_{i} = \sum_{k=1}^{3} \mathcal{E}_{ijk}\mathbf{B}_{k}$$

# Forgáscsoport generátorai $\left(\mathbb{R}^3\right)$

Tehát egy forgatási mátrix alakja:

$$\mathbf{F}(\alpha, \beta, \gamma) = \mathbf{F}_{x}(\alpha)\mathbf{F}_{y}(\beta)\mathbf{F}_{z}(\gamma) = e^{\alpha\mathbf{B}_{1}}e^{\beta\mathbf{B}_{2}}e^{\gamma\mathbf{B}_{3}}$$
$$e^{\alpha\mathbf{B}_{1}}e^{\beta\mathbf{B}_{2}}e^{\gamma\mathbf{B}_{3}} \neq e^{\alpha\mathbf{B}_{1}+\beta\mathbf{B}_{2}+\gamma\mathbf{B}_{3}}$$

□ Tétel: a generátorok lineáris teret alkotnak, azaz

$$\sum_{k=1}^{3} v_k \mathbf{B}_k = \begin{pmatrix} 0 & -v_3 & v_2 \\ v_3 & 0 & -v_1 \\ -v_2 & v_1 & 0 \end{pmatrix} \text{ is egy generator, igy } e^{\sum_{k=1}^{3} v_k \mathbf{B}_k} \equiv e^{\mathbf{v}\underline{\mathbf{B}}} \in SO(3)$$

és belátható, hogy 
$$e^{\mathbf{v}\underline{\mathbf{B}}} = e^{\varphi\mathbf{n}\underline{\mathbf{B}}} = \mathbf{F}(\mathbf{n},\varphi) \in \mathbb{R}^{3\times3}, \ \mathbf{n} = \frac{\mathbf{v}}{|\mathbf{v}|}, \ \varphi = |\mathbf{v}|$$

# Forgáscsoport ábrázolása $(H.-t\acute{e}r)$

Hilbert-téren értelmezett operátorokkal ábrázolás:

$$F \in \mathbb{F} \to D(F) \equiv \hat{F} : H \to H$$

🗖 Tudjuk, hogy koordinátákat transzformáló műveletekre :

$$\hat{R}\Psi(\mathbf{x}) = \Psi(\hat{R}^{-1}\mathbf{x})$$

$$\left| \hat{F} \Psi(\mathbf{x}) = \Psi(\mathbf{F}^{-1}\mathbf{x}) \right|$$

$$(\hat{F}: H \to H, \mathbf{F}^{-1} \in \mathbb{R}^{3 \times 3})$$

Ez definiálja Hilbert-térben az ábrázolását a forgáscsoportnak

# Forgáscsoport generátorai $(H.-t\acute{e}r)$

□ Infinitezimális forgatásra:  $(\mathbf{x}' = \mathbf{x} + dt\mathbf{\omega} \times \mathbf{x} = \mathbf{x} + d\phi\mathbf{n} \times \mathbf{x})$ 

$$\hat{F}_{inf} \Psi(\mathbf{x}) = \Psi(\mathbf{F}_{inf}^{-1} \mathbf{x}) = \Psi(\mathbf{x} - d\varphi(\mathbf{n}\underline{\mathbf{B}})\mathbf{x}) = \Psi(\mathbf{x} - d\varphi\mathbf{n} \times \mathbf{x}) =$$

$$\cong \Psi(\mathbf{x}) - d\varphi\hat{\nabla}\Psi(\mathbf{x})(\mathbf{n} \times \mathbf{x}) = \Psi(\mathbf{x}) - d\varphi\mathbf{n}(\mathbf{x} \times \hat{\nabla})\Psi(\mathbf{x}) =$$

$$= \Psi(\mathbf{x}) - d\varphi\mathbf{n}\frac{i}{\hbar}(\hat{\mathbf{x}} \times \hat{\mathbf{p}})\Psi(\mathbf{x}) = (\hat{I} - \frac{i}{\hbar}d\varphi\mathbf{n}\hat{\mathbf{J}})\Psi(\mathbf{x})$$

□ Véges forgatásra:

$$\hat{F}(\mathbf{n},\varphi) = \lim_{N \to \infty} \left( \hat{I} - \frac{i}{\hbar} \frac{\varphi}{N} \mathbf{n} \hat{\mathbf{J}} \right)^{N} = e^{-\frac{l}{\hbar} \varphi \mathbf{n} \hat{\mathbf{J}}}$$

#### Vektorok transzformációs tul.

- Mi az a hármasvektor?
  - Irányított szakasz.... nem az igazi
  - Számhármas... nem az igazi
  - A forgáscsoport önábrázolása szerint transzformálódó mennyiség... ez lesz az <sup>©</sup>
- Hármasvektor az, aminek komponensei koord. rsz. forgatásra úgy transzformálódnak, hogy:

$$\left(\mathbf{v'}\right)_k = \sum_{l=1}^3 \mathbf{F}_{kl} \mathbf{v}_l$$

Relativitás elméletben Lorentz-vektor:

$$\left(v'\right)_{\mu} = \sum_{n=0}^{3} \Lambda_{\mu}^{\ \eta} v_{\eta}$$

#### Vektorok transzformációs tul.

 Érdekesség: maguk az egységvektorok és a komponensek inverz módon transzformálódnak

$$(\mathbf{v}')_{k} = \langle k | (|v\rangle') = \langle k | \hat{F} | v \rangle = \langle k | \sum_{l=1}^{3} \hat{F} v_{l} | l \rangle = \sum_{l=1}^{3} \mathbf{F}_{kl} \mathbf{v}_{l}$$

$$|k\rangle' = \hat{F}|k\rangle = \sum_{l=1}^{3} |l\rangle\langle l|\hat{F}|k\rangle = \sum_{l=1}^{3} \mathbf{F}_{lk}|l\rangle = \sum_{l=1}^{3} \mathbf{F}_{kl}^{-1}|l\rangle$$

- Kvantummechanikában a fizikai mennyiségek Hilbert-téren értelmezett operátorok. Ebben az esetben mitől lesz egy fizikai mennyiség (operátor) vektor?
- Először nézzünk Hilbert-téren transzformációt:

$$\hat{R}\psi = \psi', \ \hat{R}\Phi = \Phi'$$

lacksquare Szeretnénk:  $\hat{A}\psi=\Phi \longleftrightarrow \hat{A}'\psi'=\Phi'$ 

(passzív transzformáció!)

$$\Rightarrow \hat{A}'\hat{R}\psi = \hat{R}\Phi \Rightarrow \hat{R}^{-1}\hat{A}'\hat{R}\psi = \Phi \Rightarrow \hat{A}' = \hat{R}\hat{A}\hat{R}^{-1}$$

Legyen adott három operátor ami vektorgyanús:

$$\hat{A}_{1}, \hat{A}_{2}, \hat{A}_{3}$$

 Ha "vektorkomponensek", akkor elvégezve egy forgatást a Hilbert-téren, kétféleképpen is felírhatjuk a transzformácójukat:

(aktív transzformáció!)

Mint Hilbert-térbeli operátoroknak:  $\hat{A}_k' = \hat{F}^{-1} \hat{A}_k \hat{F}$ 

Mint hármasvektoroknak:

$$\hat{A}_k' = \sum_{l=1}^3 \mathbf{F}_{kl} \hat{A}_l$$

Egyéb indoklás: elforgatott rendszer várható értéke
 várható érték elforgatva

$$\langle \Psi' | \hat{A}_{k} \Psi' \rangle = \sum_{l=1}^{3} \mathbf{F}_{kl} \langle \Psi | \hat{A}_{l} \Psi \rangle$$

$$\langle \Psi | \hat{F}^{+} \hat{A}_{k} \hat{F} \Psi \rangle = \sum_{l=1}^{3} \mathbf{F}_{kl} \langle \Psi | \hat{A}_{l} \Psi \rangle, \quad \forall \Psi$$

$$\hat{F}^{-1} \hat{A}_{k} \hat{F} = \sum_{l=1}^{3} \mathbf{F}_{kl} \hat{A}_{l}$$

$$\hat{F} \hat{A}_{k} \hat{F}^{-1} = \sum_{l=1}^{3} \mathbf{F}_{kl} \hat{A}_{l}$$

$$lacksquare{1}$$
 Tehát vektoroperátor amire:  $\hat{F}\hat{A}_k\hat{F}^{-1}=\sum_{l=1}^3\mathbf{F}_{kl}^{-1}\hat{A}_l$ 

Infinitezimális forgatásokra:

$$\hat{F}(\mathbf{n}, d\varphi) = e^{-\frac{i}{\hbar}d\varphi\mathbf{n}\hat{\mathbf{J}}} = \hat{I} - \frac{i}{\hbar}d\varphi\mathbf{n}\hat{\mathbf{J}} + o\left((d\varphi)^{2}\right)$$

$$\hat{F}^{-1}(\mathbf{n}, d\varphi) = e^{+\frac{i}{\hbar}d\varphi\mathbf{n}\hat{\mathbf{J}}} = \hat{I} + \frac{i}{\hbar}d\varphi\mathbf{n}\hat{\mathbf{J}} + o\left((d\varphi)^{2}\right)$$

$$\mathbf{F}^{-1}(\mathbf{n}, d\varphi) = \mathbf{F}(\mathbf{n}, -d\varphi) = e^{-d\varphi\mathbf{n}\mathbf{B}} = \mathbf{I} - d\varphi\mathbf{n}\mathbf{B} + o\left((d\varphi)^{2}\right)$$

$$\hat{F}_{\inf} \hat{A}_{k} \hat{F}_{\inf}^{-1} = \sum_{l=1}^{3} \left(\mathbf{F}_{\inf}^{-1}\right)_{kl} \hat{A}_{l}$$

$$\left(\hat{I} - \frac{i}{\hbar} d\boldsymbol{\varphi} \mathbf{n} \hat{\mathbf{J}}\right) \hat{A}_{k} \left(\hat{I} + \frac{i}{\hbar} d\boldsymbol{\varphi} \mathbf{n} \hat{\mathbf{J}}\right) = \sum_{l=1}^{3} \left(\mathbf{I} - d\boldsymbol{\varphi} \mathbf{n} \underline{\mathbf{B}}\right)_{kl} \hat{A}_{l}$$

$$\hat{A}_{k} - \frac{i}{\hbar} d\boldsymbol{\varphi} \sum_{m=1}^{3} n_{m} \hat{J}_{m} \hat{A}_{k} + \frac{i}{\hbar} d\boldsymbol{\varphi} \sum_{m=1}^{3} \hat{A}_{k} n_{m} \hat{J}_{m} + o\left((d\boldsymbol{\varphi})^{2}\right) = \sum_{l=1}^{3} \left(\delta_{kl} \hat{A}_{l} - d\boldsymbol{\varphi} \sum_{m=1}^{3} n_{m} \left(B_{m}\right)_{kl} \hat{A}_{l}\right)$$

$$-\frac{i}{\hbar} d\boldsymbol{\varphi} \sum_{m=1}^{3} n_{m} \hat{J}_{m} \hat{A}_{k} + \frac{i}{\hbar} d\boldsymbol{\varphi} \sum_{m=1}^{3} \hat{A}_{k} n_{m} \hat{J}_{m} = d\boldsymbol{\varphi} \sum_{m=1}^{3} n_{m} \sum_{l=1}^{3} \left(-B_{m}\right)_{kl} \hat{A}_{l}$$

$$\sum_{m=1}^{3} n_{m} \left(\hat{J}_{m} \hat{A}_{k} - \hat{A}_{k} \hat{J}_{m}\right) = \sum_{m=1}^{3} n_{m} i\hbar \sum_{l=1}^{3} \left(-B_{m}\right)_{kl} \hat{A}_{l}, \quad \forall \mathbf{n} \text{-re}$$

$$\left[\hat{J}_{m}, \hat{A}_{k}\right] = i\hbar \sum_{l=1}^{3} \left(\varepsilon_{mkl}\right) \hat{A}_{l}$$

$$\left[\hat{J}_{k},\hat{A}_{l}\right]=i\hbar\sum_{m=1}^{3}\left(arepsilon_{klm}\right)\hat{A}_{m}$$

## Azonosság vektoroperátorokra

$$(\hat{\mathbf{J}}\hat{\mathbf{a}})(\hat{\mathbf{J}}\hat{\mathbf{b}}) - (\hat{\mathbf{J}}\hat{\mathbf{b}})(\hat{\mathbf{J}}\hat{\mathbf{a}}) = -i\hbar\hat{\mathbf{J}}(\hat{\mathbf{a}}\times\hat{\mathbf{b}})$$

- □ Fontos, hogy az â és b vektorok olyan vektorok, amik a molekulához centráltak (a molekula forgatásával ők is változnak, a molekulát alkotó atomok koordinátáinak függvényei), ekkor igaz, hogy a molekula impuzusmomentuma által generált forgatás transzformálja őket. (lásd előző dia)
- Továbbá fontos észrevenni, hogy ez egy skalár egyenlet, ami minden koordinátarendszerben igaz!

# Azonosság vektorop. $\left[\hat{a}_{k},\hat{J}_{l}\right]=i\hbar\sum_{m=1}^{\infty}(\varepsilon_{klm})\hat{a}_{m}$

$$\left[\hat{a}_{k},\hat{J}_{l}\right]=i\hbar\sum_{m=1}^{3}(\varepsilon_{klm})\hat{a}_{m}$$

$$\begin{split} & \left(\hat{\mathbf{J}}\hat{\mathbf{a}}\right) \left(\hat{\mathbf{J}}\hat{\mathbf{b}}\right) - \left(\hat{\mathbf{J}}\hat{\mathbf{b}}\right) \left(\hat{\mathbf{J}}\hat{\mathbf{a}}\right) = \sum_{l=1}^{3} \sum_{k=1}^{3} J_{k} a_{k} J_{l} b_{l} - \sum_{l=1}^{3} \sum_{k=1}^{3} J_{k} b_{k} J_{l} a_{l} = \\ & = \sum_{l=1}^{3} \sum_{k=1}^{3} J_{k} \left(J_{l} a_{k} + \sum_{m=1}^{3} i\hbar \varepsilon_{klm} a_{m}\right) b_{l} - \sum_{l=1}^{3} \sum_{k=1}^{3} J_{k} \left(J_{l} b_{k} + \sum_{m=1}^{3} i\hbar \varepsilon_{klm} b_{m}\right) a_{l} = \\ & = \sum_{k,l=1}^{3} J_{k} J_{l} a_{k} b_{l} - \sum_{k,l=1}^{3} \underbrace{J_{k} J_{l} b_{k} a_{l}}_{J_{l} J_{k} a_{k} b_{l}} + \sum_{k,l,m=1}^{3} i\hbar J_{k} \varepsilon_{klm} a_{m} b_{l} - \sum_{k,l,m=1}^{3} i\hbar J_{k} \underbrace{\varepsilon_{klm} b_{m} a_{l}}_{-\varepsilon_{klm} J_{m} a_{k} b_{l}} = \\ & = \sum_{k,l=1}^{3} \underbrace{\left[J_{k}, J_{l}\right]}_{3} a_{k} b_{l} + \sum_{k,l,m=1}^{3} 2i\hbar \underbrace{J_{k} \varepsilon_{klm} a_{m} b_{l}}_{-\varepsilon_{klm} J_{m} a_{k} b_{l}} = \sum_{k,l,m=1}^{3} -i\hbar \varepsilon_{klm} J_{m} a_{k} b_{l} = \\ & = -\sum_{l=1}^{3} i\hbar J_{m} \varepsilon_{mkl} a_{k} b_{l} = -\sum_{l=1}^{3} i\hbar J_{m} \left(\mathbf{a} \times \mathbf{b}\right)_{m} = -i\hbar \mathbf{J} \left(\mathbf{a} \times \mathbf{b}\right) \end{split}$$

q.e.d.

□ Írjuk fel az azonosság konkrét alakját molekulacentrált rendszerben, amikor  $\hat{a}$  és  $\hat{b}$  éppen a molekulacentrált koordinátatengelyek:

$$\underbrace{(\hat{\mathbf{J}}\hat{\mathbf{a}})(\hat{\mathbf{J}}\hat{\mathbf{b}}) - (\hat{\mathbf{J}}\hat{\mathbf{b}})(\hat{\mathbf{J}}\hat{\mathbf{a}}) = -i\hbar\hat{\mathbf{J}}(\hat{\mathbf{a}}\times\hat{\mathbf{b}})}_{\downarrow\downarrow}$$

$$\hat{\mathbf{a}} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}, \quad \hat{\mathbf{b}} = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \Rightarrow \hat{J}_1\hat{J}_2 - \hat{J}_2\hat{J}_1 = -i\hbar\hat{J}_3$$

$$\hat{\mathbf{a}} = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}, \quad \hat{\mathbf{b}} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \Rightarrow \hat{J}_2\hat{J}_3 - \hat{J}_3\hat{J}_2 = -i\hbar\hat{J}_1$$

$$\hat{\mathbf{a}} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad \hat{\mathbf{b}} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} \Rightarrow \hat{J}_3\hat{J}_1 - \hat{J}_1\hat{J}_3 = -i\hbar\hat{J}_2$$