

対称性と保存則

時間の並進

\hat{H} が t に依存しない $\rightarrow \frac{d}{dt} \hat{H} = 0$

$i\hbar \frac{\partial}{\partial t} |\psi(t)\rangle = \hat{H} |\psi(t)\rangle \rightarrow |\psi(t)\rangle = e^{-\frac{i}{\hbar} \hat{H} t} |\psi(0)\rangle$

$U(t)$ 時間発展演算子
 \hat{H} : 生成子

\hat{H} は自身とは交換する

$\langle \psi(t) | \hat{H} | \psi(t) \rangle = \langle \psi(0) | e^{\frac{i}{\hbar} \hat{H} t} \cdot \hat{H} \cdot e^{-\frac{i}{\hbar} \hat{H} t} | \psi(0) \rangle = \langle \psi(0) | \hat{H} | \psi(0) \rangle = E$

エネルギー保存則

空間の並進

$\psi(x)$ を x 方向 x_0 平行移動 $\rightarrow \psi(x-x_0)$

$\psi(x-x_0) = \left(1 + (-x_0) \frac{d}{dx} + \frac{(-x_0)^2}{2!} \frac{d^2}{dx^2} + \dots \right) \psi(x)$

$= e^{-x_0 \frac{d}{dx}} \cdot \psi(x) = e^{-\frac{i}{\hbar} \hat{p} \cdot x_0} \psi(x) \quad \leftarrow \hat{p} = -i\hbar \frac{d}{dx}$

系を平行移動する $=$ 生成子 $\hat{T}(x_0) = e^{\frac{i}{\hbar} \hat{p} \cdot x_0}$ \hat{p} : 生成子

$\int \psi^*(x) \hat{H} \psi(x) dx = \int \psi^*(x-x_0) \hat{H} \psi(x-x_0) dx$: 並進対称性

$= \int \left(e^{-\frac{i}{\hbar} \hat{p} \cdot x_0} \psi(x) \right)^* \hat{H} e^{-\frac{i}{\hbar} \hat{p} \cdot x_0} \psi(x) dx$

$= \int \left(\hat{T}^\dagger(-x_0) \psi(x) \right)^* \hat{H} \hat{T}(-x_0) \psi(x) dx$

$= \int \psi(x)^* \hat{T}^\dagger(-x_0) \hat{H} \hat{T}(-x_0) \psi(x) dx$

$= \int \psi(x)^* \left\{ e^{\frac{i}{\hbar} \hat{p} \cdot x_0} \hat{H} e^{-\frac{i}{\hbar} \hat{p} \cdot x_0} \right\} \psi(x) dx$

\hat{H}

x_0 微小 ϵ

$\frac{d}{dt} \hat{p} = \frac{i}{\hbar} [\hat{H}, \hat{p}] = 0$

$\hat{H} = \hat{H} + \frac{i}{\hbar} [\hat{p}, \hat{H}] x_0 + O(x_0^2) \dots$

$\text{交換関係}, [\hat{p}, \hat{H}] = 0$

運動量保存則

1D 晶格 (间距 a)

$$x_0 = na \quad n \in \mathbb{Z}$$

$$\hat{T}(na) = (\hat{T}(a))^n \quad \text{ただし } [\hat{H}, (\hat{T}(a))^n] = 0$$

つまり、 \hat{H} と $(\hat{T}(a))^n$ が同時に固有状態 ψ である。

$$\hat{T}(a) \text{ の固有値 } e^{i\theta} \quad \theta = ka \in \mathbb{R}$$

$$e^{\frac{i}{\hbar} \hat{p} na} \psi_{k,E}(x) = e^{ikna} \psi_{k,E}(x)$$

$$\hat{H} \psi_{k,E}(x) = E \psi_{k,E}(x)$$

$$\text{つまり } e^{\frac{i}{\hbar} \hat{p} na} \psi_{k,E}(x) = \psi_{k,E}(x+na) \quad \leftarrow \hat{H} \psi_{k,E} \rightarrow$$

$$\text{よって } \psi_{k,E}(x+na) = e^{ikna} \psi_{k,E}(x)$$

$$\underbrace{\psi_{k,E}(x)}_{\psi_{k,E}(x)} = e^{ikx} \cdot U_{k,E}(x)$$

$$U_{k,E}(x+a) = U_{k,E}(x)$$

Bloch の定理

周期的ポテンシャル中の粒子の波動関数

$\psi_{k,E}(x)$: Bloch 関数

空間回転

z軸回りの θ 回転 $\psi(x, y, z) \rightarrow \psi'(x, y, z)$
 $= \psi(x \cos \theta + y \sin \theta, y \cos \theta - x \sin \theta, z)$

$|\theta| \ll 1$ とし、 θ の 1 次の項まで展開.

$$\begin{aligned}\psi'(x, y, z) &= \psi(x + y\theta, y - x\theta, z) + O(\theta^2) \\ &= \left[1 + \theta \left(y \frac{\partial}{\partial x} - x \frac{\partial}{\partial y} \right) \right] \psi(x, y, z) \\ &= \left[1 - \frac{i}{\hbar} \theta (x \hat{p}_y - y \hat{p}_x) \right] \psi(x, y, z) \\ &= \left[1 - \frac{i}{\hbar} \theta \hat{L}_z \right] \psi(x, y, z)\end{aligned}$$

回転の生成子は、軌道角運動量の z 成分 $\hat{L}_z \equiv x \hat{p}_y - y \hat{p}_x$

θ が大きいときは、 N 等分して、 $N \rightarrow \infty$ とする.

$$\begin{aligned}\psi'(x, y, z) &= \lim_{N \rightarrow \infty} \left(1 - \frac{i}{\hbar} \frac{\theta}{N} \hat{L}_z \right)^N \psi(x, y, z) \\ &= \underbrace{e^{-\frac{i}{\hbar} \theta \hat{L}_z}}_{\hat{R}_z(\theta)} \psi(x, y, z)\end{aligned}$$

$\hat{R}_x(\theta)$, $\hat{R}_y(\theta)$ も同様に定式化できる.

$$\begin{aligned}\hat{H} &= e^{\frac{i}{\hbar} \hat{L}_z \theta} \hat{H} e^{-\frac{i}{\hbar} \hat{L}_z \theta} \\ &= \hat{H} + \frac{i}{\hbar} [\hat{L}_z, \hat{H}] \theta + O(\theta^2)\end{aligned}$$

任意の θ で成立するには、 $[\hat{L}_z, \hat{H}] = 0$

\hat{L}_z に関する Heisenberg eq. $\frac{d\hat{L}_z}{dt} = \frac{i}{\hbar} [\hat{H}, \hat{L}_z] = 0$

ゆえ、角運動量は保存量.

角運動量

$$\begin{cases} [\hat{L}_x, \hat{L}_y] = i\hbar \hat{L}_z \\ [\hat{L}_y, \hat{L}_z] = i\hbar \hat{L}_x \\ [\hat{L}_z, \hat{L}_x] = i\hbar \hat{L}_y \end{cases}$$

$$\hat{L}^2 = \hat{L}_x^2 + \hat{L}_y^2 + \hat{L}_z^2$$

$$[\hat{L}^2, \hat{L}_i] = 0$$

$$[\hat{L}^2, \hat{L}_x] = [\hat{L}_y^2 + \hat{L}_z^2, \hat{L}_x] = L_y [L_y, L_x] + [L_y, L_x] L_y + L_z [L_z, L_x] + [L_z, L_x] L_z$$

$$= i\hbar [-L_y L_z - L_z L_y + L_z L_y + L_y L_z] = 0$$

↓

同時固有状態あり

$$\hat{L}^2 |L, M\rangle = \hbar^2 f(L) |L, M\rangle$$

$$\hat{L}_z |L, M\rangle = \hbar M |L, M\rangle$$

昇降演算子も定義する $L_+ \equiv L_x + iL_y$ $L_- \equiv L_x - iL_y$

$$[\hat{L}_z, L_+] = \hbar L_+ \quad [\hat{L}_z, L_-] = -\hbar L_- \quad \text{etc.}$$

$$\hat{L}_z (L_+ |L, M\rangle) = L_+ (\hat{L}_z + \hbar) |L, M\rangle$$

$$= \hbar (M+1) L_+ |L, M\rangle \quad \hat{L}_z \text{ の } M \text{ が } 1 \text{ 増加する。}$$

$$\hbar^2 (f(L) - M^2) = \langle L, M | \hat{L}^2 - \hat{L}_z^2 | L, M \rangle$$

$$= \langle L, M | L_x^2 + L_y^2 | L, M \rangle \geq 0$$

L は定数, M は \max, \min あり。

$$L_+ |L, M^{\max}\rangle = 0, \quad L_- |L, M^{\min}\rangle = 0$$

↓

$$L_- L_+ |L, M^{\max}\rangle = (L^2 - L_z^2 - \hbar L_z) |L, M^{\max}\rangle \quad \text{etc.}$$

$$f(L) = M^{\max} (M^{\max} + 1)$$

$$L_+ L_- |L, M^{\min}\rangle = (L^2 - L_z^2 + \hbar L_z) |L, M^{\min}\rangle \quad \text{etc.}$$

$$f(L) = M^{\min} (M^{\min} - 1)$$

$$-L \leq M \leq L \quad M^{\max} = L, M^{\min} = -L \quad \text{整数}$$

$$f(L) = L(L+1) \quad \text{整数}$$

$$\hat{L}^2 = \hbar^2 L(L+1)$$

$$\hat{L}^2 |L, M\rangle = \hbar^2 L(L+1) |L, M\rangle$$

$$L_z |L, M\rangle = \hbar M |L, M\rangle$$

$$M = L, L-1, \dots, -L \quad \text{整数}$$

$$L \text{ と } -L \text{ の差 } \geq L \text{ は整数} \quad \rightarrow L = 0, \frac{1}{2}, 1, \frac{3}{2}, 2, \dots$$

波動関数の一価性 $\rightarrow L$ は整数

$$M = L \text{ のときは } |L, L\rangle$$

$$2\pi \text{ 回転 } \psi(x, y, z) = e^{-2\pi i L} \psi(x, y, z)$$

$$\underbrace{1}_{\text{"}} \rightarrow L = 0, 1, 2, \dots$$

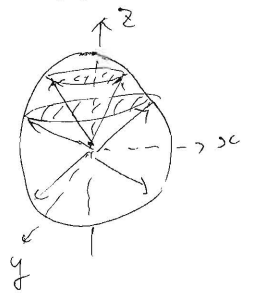
\hat{L}^2 の固有値は $\hbar^2 L^2$ ではなく

$\hbar^2 L(L+1)$ である。 $\rightarrow \hbar^2 L$ 程度、量子ゆらぎをともなう。

$$\langle L, M+1 | L_z | L, M \rangle = \hbar \sqrt{(L-M)(L+M+1)}$$

$$\langle L, M-1 | L_z | L, M \rangle = \hbar \sqrt{(L+M)(L-M+1)}$$

導出は、



完全性条件 $\int d\tau |\theta, \phi\rangle \langle \theta, \phi| = I$ 条件 2.

$$\int d\tau \langle L, M | \theta, \phi \rangle \langle \theta, \phi | L', M' \rangle = \int d\tau Y_L^M(\theta, \phi)^* Y_{L'}^{M'}(\theta, \phi) = \delta_{LL'} \delta_{MM'}$$

正交関数