

5. Drehimpuls und Spin

5.1 Eigenwerte und Eigenfunktionen des Drehimpulses

klassisch: $\vec{L} = \vec{x} \times \vec{p}$

2) QM: $\hat{L} = \hat{x} \times \hat{p}$ Ortsraumdarst. $\hat{x} \times \frac{\hbar}{i} \vec{\nabla}$

$$\Rightarrow \hat{L}_k = \sum_{i,j} \epsilon_{ijk} \hat{x}_i \hat{p}_j$$

d.h. $\hat{L}_x = \hat{y} \hat{p}_z - \hat{z} \hat{p}_y$ etc.

Besitzen $\hat{L}_x, \hat{L}_y, \hat{L}_z$ gemeinsame Eigenfunktionen?

↳ $[\hat{L}_x, \hat{L}_y] = [\hat{y} \hat{p}_z - \hat{z} \hat{p}_y, \hat{z} \hat{p}_x - \hat{x} \hat{p}_z] = ?$

Wir wissen schon, dass $[\hat{x}_i, \hat{p}_j] = i\hbar \delta_{ij}$

außerdem: $[A, B+C] = A(B+C) - (B+C)A = [A,B] + [A,C]$
(distributiv)

=) $[\hat{L}_x, \hat{L}_y]$

$$= [\hat{y} \hat{p}_z, \hat{z} \hat{p}_x] - \underbrace{[\hat{y} \hat{p}_z, \hat{x} \hat{p}_z]}_{=0} - \underbrace{[\hat{z} \hat{p}_y, \hat{z} \hat{p}_x]}_{=0} + [\hat{z} \hat{p}_y, \hat{x} \hat{p}_z]$$

da alle Operatoren im Kommutator miteinander vertauschen

$$= \hat{y} \hat{p}_z \hat{z} \hat{p}_x - \hat{z} \hat{p}_x \hat{y} \hat{p}_z + \hat{z} \hat{p}_y \hat{x} \hat{p}_z - \hat{x} \hat{p}_z \hat{z} \hat{p}_y$$

$$= \hat{y} \hat{p}_x \underbrace{[\hat{p}_z, \hat{z}]}_{-i\hbar} + \hat{x} \hat{p}_y \underbrace{[\hat{z}, \hat{p}_z]}_{i\hbar}$$

$$= i\hbar (\hat{x} \hat{p}_y - \hat{y} \hat{p}_x) = i\hbar \hat{L}_z$$

zykl. Vertauschung



$$\Rightarrow [\hat{L}_x, \hat{L}_y] = i\hbar \hat{L}_z, \quad [\hat{L}_y, \hat{L}_z] = i\hbar \hat{L}_x, \quad [\hat{L}_z, \hat{L}_x] = i\hbar \hat{L}_y$$

\Rightarrow keine gemeinsamen Eigenfunktionen

\Rightarrow verschiedene Komponenten von \vec{L} können nicht gleichzeitig scharf gemessen werden.

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

zeigen, dass

$$[\hat{L}^2, \hat{L}_x] = [\hat{L}^2, \hat{L}_y] = [\hat{L}^2, \hat{L}_z] = 0 \quad (-) \text{ Übung}$$

\Rightarrow Es gibt gemeinsame Eigenfunktionen von \hat{L}^2 und einer Komponenten \hat{L}_k , d.h. der quadrierte Betrag von \vec{L} und der Wert einer Komponente können gleichzeitig scharf gemessen werden.

Üblicher Weise konstruiert man gemeinsame Eigenfunktionen von \hat{L}^2 und \hat{L}_z .

Dazu verwenden wir im Folgenden wieder Leiteroperatoren ähnlich wie beim harmonischen Oszillator.

Def.: $\hat{L}_{\pm} := \hat{L}_x \pm i\hat{L}_y$

$$\Rightarrow [\hat{L}_z, \hat{L}_{\pm}] = \underbrace{[\hat{L}_z, \hat{L}_x]}_{i\hbar\hat{L}_y} \pm i \underbrace{[\hat{L}_z, \hat{L}_y]}_{-i\hbar\hat{L}_x} = \pm \hbar \hat{L}_{\pm}$$

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

Sei $|\lambda, m\rangle$ ein gemeinsamer Eigenzustand von \hat{L}^2 und \hat{L}_z mit

$$\hat{L}^2 |\lambda, m\rangle = \lambda \hbar^2 |\lambda, m\rangle$$

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

(Beachte: $[\hat{L}] = [\text{Länge} \times \text{Impuls}] = [\text{Wirkung}] = [\hbar]$)

Dann folgt:

$$\hat{L}^2 (\hat{L}_{\pm} |\lambda, m\rangle) = \hat{L}_{\pm} \hat{L}^2 |\lambda, m\rangle = \lambda \hbar^2 (\hat{L}_{\pm} |\lambda, m\rangle)$$

$$\begin{aligned} \hat{L}_z (\hat{L}_{\pm} |\lambda, m\rangle) &= \hat{L}_{\pm} \hat{L}_z |\lambda, m\rangle + [\hat{L}_z, \hat{L}_{\pm}] |\lambda, m\rangle \\ &= m \hbar \hat{L}_{\pm} |\lambda, m\rangle \pm \hbar \hat{L}_{\pm} |\lambda, m\rangle \\ &= (m \pm 1) \hbar (\hat{L}_{\pm} |\lambda, m\rangle) \end{aligned}$$

$\Rightarrow \hat{L}_{\pm} |\lambda, m\rangle$ ist ebenfalls ein Eigenzustand von \hat{L}^2 mit Eigenwert $\lambda \hbar^2$ und von \hat{L}_z , jedoch mit Eigenwert $(m \pm 1) \hbar$.

2. \hat{L}_{\pm} = Auf-/Absteigeoperator bezgl. m .

Wir nehmen jetzt an, dass die $|\lambda, m\rangle$ normiert sind, $\langle \lambda, m | \lambda, m \rangle = 1$ und schreiben

$$\hat{L}_{\pm} |\lambda, m\rangle = \alpha_{m\pm} |\lambda, m\pm 1\rangle, \quad \alpha_{m\pm} \in \mathbb{C}$$

Außerdem gilt:

• $\hat{L}_x, \hat{L}_y, \hat{L}_z$ sind hermitesch (Observable!):

$$\hat{L}_x^\dagger = \hat{L}_x \quad \text{etc.}$$

$$\Rightarrow \hat{L}_{\pm}^\dagger = (\hat{L}_x \pm i \hat{L}_y)^\dagger = \hat{L}_x - i \hat{L}_y = \hat{L}_{\mp}$$

$$\bullet \hat{L}_- \hat{L}_+ = (\hat{L}_x - i \hat{L}_y)(\hat{L}_x + i \hat{L}_y) = \hat{L}_x^2 + \hat{L}_y^2 + \underbrace{i [\hat{L}_x, \hat{L}_y]}_{- \hbar \hat{L}_z}$$

$$\Rightarrow \hat{L}^2 = \hat{L}_- \hat{L}_+ + \hat{L}_z^2 + \hbar \hat{L}_z$$

analog $= \hat{L}_+ \hat{L}_- + \hat{L}_z^2 - \hbar \hat{L}_z$

Daraus folgt:

$$\begin{aligned} \hbar^2 \lambda^2 &= \langle \lambda, m | \hat{L}^2 | \lambda, m \rangle \\ &= \langle \lambda, m | \underbrace{\hat{L}_- \hat{L}_+}_{\hat{L}_+^\dagger \hat{L}_+} | \lambda, m \rangle + \langle \lambda, m | \hat{L}_z^2 + \hbar \hat{L}_z | \lambda, m \rangle \\ &= |\alpha_{m+}|^2 + m(m+1) \hbar^2 \\ \text{analog} \\ &= |\alpha_{m-}|^2 + m(m-1) \hbar^2 \end{aligned}$$

$|\alpha_{m\pm}|^2 \geq 0 \Rightarrow$ Zu vorgegebenem λ kann $|m|$ nicht beliebig groß werden.

\Rightarrow Es gibt ein maximales m , $m_{\max}(\lambda) =: l$,
 und ein minimales m , $m_{\min}(\lambda) =: \bar{l}$,

$$\text{mit } \hat{L}_+ |\lambda, l\rangle = 0 = \hat{L}_- |\lambda, \bar{l}\rangle$$

$$\Rightarrow \hat{L}^2 |\lambda, l\rangle = (\hat{L}_- \hat{L}_+ + \hat{L}_+ \hat{L}_- + \hbar \hat{L}_z) |\lambda, l\rangle = l(l+1)\hbar^2 |\lambda, l\rangle$$

$$\hat{L}^2 |\lambda, \bar{l}\rangle = \bar{l}(\bar{l}-1)\hbar^2 |\lambda, \bar{l}\rangle$$

$$\Rightarrow l = l(l+1) = \bar{l}(\bar{l}-1)$$

Diese Gleichung hat formal zwei Lösungen:

$$\bar{l} = l+1 \quad (\Rightarrow m_{\min} > m_{\max} \quad \checkmark)$$

$$\checkmark \quad \bar{l} = -l \quad \checkmark \quad (\text{mit } l \geq 0)$$

Da \hat{L}_+ m jeweils um 1 erhöht / erniedrigt,
 muss die Differenz $l - \bar{l}$ ganzzahlig sein,
 damit die Rekursion an beiden Enden abbrechen
 kann:

$$l - \bar{l} = 2l \quad \text{ganzzahlig}$$

$$\Rightarrow l \text{ ist halbzahlig: } l = 0, \frac{1}{2}, 1, \frac{3}{2}, \dots$$

Üblicherweise ändert man nun die Notation
 und charakterisiert die Eigenzustände \hat{L}^2
 durch l , statt durch $\lambda = l(l+1)$:

$$|\lambda, m\rangle_{\text{alt}} \equiv |l, m\rangle_{\text{neu}}$$

Für die Eigenzustände und Eigenwerte gilt dann:

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

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

mit $l = 0, \frac{1}{2}, 1, \frac{3}{2}, \dots$

und $m = -l, -l+1, \dots, l-1, l$

Bemerkungen:

- Für $l > 0$ ist die „Länge“ von \vec{L} größer als die maximale z-Komponente:

$$\sqrt{l(l+1)} \hbar > l \hbar \quad \text{für } l > 0.$$

- Bisher haben wir die Eigenzustände noch nicht explizit konstruiert. Die Beschränkung auf halbzahlige l ergab sich aus den Abbruchbedingungen und bedeutet, dass keine anderen Werte von l möglich sind. Es bedeutet jedoch nicht, dass alle diese Werte tatsächlich als Lösungen des Eigenwertproblems auftreten.

Wie wir gleich sehen werden, lässt $\vec{L} = \vec{x} \times \vec{p}$ nur ganzzahlige l zu.

Es gibt jedoch verallgemeinerte Drehimpulse mit den gleichen Kommutatorrelationen („Spin“ → Abschnitt 5.2), bei denen halbzahlige l auftreten.

Darstellung von \hat{L}^2 und \hat{L}_z in Kugelkoordinaten:

$$\hat{L}^2 = -\hbar^2 \left[\frac{1}{\sin\theta} \frac{\partial}{\partial\theta} \left(\sin\theta \frac{\partial}{\partial\theta} \right) + \frac{1}{\sin^2\theta} \frac{\partial^2}{\partial\varphi^2} \right]$$

$$\hat{L}_z = \frac{\hbar}{i} \frac{\partial}{\partial\varphi}$$

Vergleich mit der Winkelgleichung aus dem Separationsansatz von Abschnitt 4.1 (-> S. 67, 69)

$$\frac{1}{\hbar^2} \hat{L}^2 Y_l^m(\theta, \varphi) = l(l+1) Y_l^m(\theta, \varphi)$$

außerdem: $Y_l^m \sim P_l^m(\cos\theta) e^{im\varphi}$

$$\Rightarrow \hat{L}_z Y_l^m = m\hbar Y_l^m$$

=> Die Y_l^m sind die gesuchten Eigenfunktionen von \hat{L}^2 und \hat{L}_z !

• Aus dem Separationsansatz folgt, dass l nur ganzzahlige Werte annimmt.

• Wir verstehen jetzt, dass die l -Quantenzahl im Zentralpotential-Problem tatsächlich mit dem Drehimpuls zusammenhängt, vgl. auch

$$V_{\text{eff}}(r) = V(r) + \frac{\hbar^2 l(l+1)}{2mr^2} = V(r) + \frac{\langle l, m | \hat{L}^2 | l, m \rangle}{2mr^2}$$

• Beim Zentralpot.-Problem sind die Y_l^m auch Eigenfunktionen von \hat{H} . Also muss auch gelten:

$$[\hat{H}, \hat{L}^2] = [\hat{H}, \hat{L}_z] = 0 \quad (\rightarrow \text{Übung})$$