



链滴

转子 笔记

作者: [Roseleaves](#)

原文链接: <https://ld246.com/article/1633733037695>

来源网站: [链滴](#)

许可协议: [署名-相同方式共享 4.0 国际 \(CC BY-SA 4.0\)](#)

角动量的代数结构

经典的质点的角动量定义为

$$\mathbf{L} = \mathbf{r} \times \mathbf{p}$$

所以量子的角动量依其精神，在直角坐标中定义为

```
\begin{aligned}
```

$$\hat{L}_z &= \hat{r}_x \hat{p}_y - \hat{r}_y \hat{p}_x \\$$

$$\hat{L}_x &= \hat{r}_y \hat{p}_z - \hat{r}_z \hat{p}_y \\$$

$$\hat{L}_y &= \hat{r}_z \hat{p}_x - \hat{r}_x \hat{p}_z \\$$

```
\end{aligned}
```

在球坐标中，因为经度 φ 正好是绕z轴旋转的角度，所以利用非交换的平方差公式，定义升子和降子

```
\begin{aligned}
```

$$\hat{L}_+ &= \hat{L}_x + i \hat{L}_y &$$

$$\hat{L}_- &= \hat{L}_x - i \hat{L}_y$$

```
\end{aligned}
```

使得z轴向的角动量，模方角动量分别表示为

```
\begin{aligned}
```

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

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

$$\quad &= \hat{L}_z^2 + \frac{1}{2} (\hat{L}_+ + \hat{L}_-)^2$$

```
\end{aligned}
```

1. 对易关系

任何两个轴向的角动量都不可交换。利用交换子对加法的分配律，以及不属于同一分量的位置和动量可交换性，有

```
\begin{aligned}
```

$$\left[\hat{L}_x, \hat{L}_y \right] = \left[\hat{r}_y \hat{p}_z - \hat{r}_z \hat{p}_y, \right.$$

$$- \hat{r}_z \hat{p}_x + \hat{r}_x \hat{p}_z \right]$$

```
\right]
```

```
\&=
```

$$\left[\hat{r}_y \hat{p}_z, \hat{r}_z \hat{p}_x \right] -$$

$$\left[\hat{r}_y \hat{p}_z, \hat{r}_x \hat{p}_z \right] -$$

$$\left[\hat{r}_z \hat{p}_y, \hat{r}_z \hat{p}_x \right] +$$

$$\left[\hat{r}_z \hat{p}_y, \hat{r}_x \hat{p}_z \right]$$

```
\&=
```

$$\hat{r}_y \hat{p}_x \left[\hat{p}_z, \hat{r}_z \right] +$$

$$\hat{r}_x \hat{p}_y \left[\hat{r}_z, \hat{p}_z \right]$$

```
\&= \left[ \hat{r}_z, \hat{p}_z \right] \left( \hat{r}_x \hat{p}_y - \hat{r}_y \hat{p}_x \right)
```

```
\&= \mathrm{i} \hbar \hat{L}_z
```

```
\end{aligned}
```

因此我们永远无法同时确定粒子的角动量的所有分量。但任何一个轴向的角动量可以和模方角动量交

\begin{aligned}

$$\begin{aligned} \left[\hat{L}_z^2, \hat{L}_z \right] &= \\ \left[\hat{L}_x^2, \hat{L}_z \right] + \\ \left[\hat{L}_y^2, \hat{L}_z \right] + \\ \left[\hat{L}_z^2, \hat{L}_z \right] \\ \\ &\quad \left(\hat{L}_x \hat{L}_x \hat{L}_z - \hat{L}_z \hat{L}_x \hat{L}_x \right. \\ &\quad \left. + \hat{L}_y \hat{L}_y \hat{L}_z - \hat{L}_z \hat{L}_y \hat{L}_y \right. \\ &\quad \left. + \hat{L}_z \hat{L}_z \hat{L}_z - \hat{L}_z \hat{L}_z \hat{L}_z \right) \\ \\ &\quad \left(\hat{L}_x \hat{L}_x \hat{L}_z - \hat{L}_z \hat{L}_x \hat{L}_x \right. \\ &\quad \left. + \hat{L}_x \hat{L}_z \hat{L}_x - \hat{L}_z \hat{L}_x \hat{L}_x \right. \\ &\quad \left. + \hat{L}_y \hat{L}_y \hat{L}_z - \hat{L}_z \hat{L}_y \hat{L}_y \right. \\ &\quad \left. + \hat{L}_y \hat{L}_z \hat{L}_y - \hat{L}_z \hat{L}_y \hat{L}_y \right) \\ \\ &\quad \left(\hat{L}_x (-\mathrm{i}\hbar \hat{L}_y) + (-\mathrm{i}\hbar \hat{L}_y) \hat{L}_x \right. \\ &\quad \left. + \hat{L}_y (\mathrm{i}\hbar \hat{L}_x) + (\mathrm{i}\hbar \hat{L}_x) \hat{L}_y = 0 \right) \end{aligned} \end{aligned}$$

\end{aligned}

因此我们总是可以同时确定粒子的模方角动量和一个轴向的角动量。

2. 升降子的对易关系

\begin{aligned}

$$\begin{aligned}
& \left[\hat{L}_+ \hat{L}_- \right] = \left[\hat{L}_x + i \hat{L}_y, \right. \\
& \quad \left. \hat{L}_x - i \hat{L}_y \right] \\
& = \left[\hat{L}_x, \hat{L}_x \right] \\
& \quad - i \left[\hat{L}_x, \hat{L}_y \right] \\
& \quad + i \left[\hat{L}_y, \hat{L}_x \right] \\
& \quad - i^2 \left[\hat{L}_y, \hat{L}_y \right] \\
& = 2 \hbar \hat{L}_z \\
& \left[\hat{L}_z, \hat{L}_+ \right] = \\
& \left[\hat{L}_z, \hat{L}_x \right] + i \left[\hat{L}_z, \hat{L}_y \right] \\
& = i \hbar \hat{L}_y + \hbar \hat{L}_x = \hbar \hat{L}_+ \\
& \left[\hat{L}_z, \hat{L}_- \right] = \\
& \left[\hat{L}_z, \hat{L}_x \right] - i \left[\hat{L}_z, \hat{L}_y \right] \\
& = i \hbar \hat{L}_y - \hbar \hat{L}_x = - \hbar \hat{L}_- \\
& \left[\hat{L}^2, \hat{L}_+ \right] = \\
& \left[\hat{L}^2, \hat{L}_x \right] + i \left[\hat{L}^2, \hat{L}_y \right] \\
& = 0 + 0 = 0
\end{aligned}$$

```
\end{aligned}
```

模方角动量与升降子也可交换。

升降子是它们与z轴向的角动量的交换子的特征算子。要注意它们的特征值不一样。

升降子不能相互对易，但是交换子得到z轴向的角动量，这有助于我们优化模方角动量的展开式为

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

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

3. 升降子将特征向量映射到特征向量

设 ψ 是 \hat{L}^2 的属于 λ 的特征向量。则 $\hat{L}_+ \psi, \hat{L}_- \psi$ 也是特征向量，即
 $\hat{L}^2 (\hat{L}_+ \psi) = \hat{L}_+ (\hat{L}^2 \psi)$

$$= \hat{L}_+ (\lambda \psi) = \lambda (\hat{L}_+ \psi)$$

也就是说， \hat{L}_+, \hat{L}_- 不改变特征值，是将特征子空间映射到它自己，是特征子空间上的变。

设 ψ 是 \hat{L}_z 的属于 μ 的特征向量。则 $\hat{L}_+ \psi, \hat{L}_- \psi$ 也是特征向量，即
 $\begin{aligned}$

$$\hat{L}_z (\hat{L}_+ \psi)$$

$$\&= (\hat{L}_+ \hat{L}_z + \hat{L}_z \hat{L}_+) \psi$$

$$\&= \hat{L}_+ (\hat{L}_z \psi) + \hbar \hat{L}_+ \psi$$

$$\&= \hat{L}_+ (\mu \psi) + \hbar \hat{L}_+ \psi$$

$$\&= (\mu + \hbar) \hat{L}_+ \psi$$

$$\&= \hat{L}_- (\hat{L}_- \psi)$$

$$\&= (\hat{L}_- \hat{L}_- + \hat{L}_z \hat{L}_- - \hat{L}_- \hat{L}_z) \psi$$

$$\&= \hat{L}_- (\hat{L}_z \psi) - \hbar \hat{L}_- \psi$$

$$\hat{L}_z = \hbar \hat{L}_z (\mu \psi) - \hbar \hat{L}_z \psi$$

$$\hat{L}_z = (\mu - \hbar) (\hat{L}_z \psi)$$

\end{aligned}

也就是说， \hat{L}_+ , \hat{L}_- 分别将特征值增加和减少 \hbar ，不再是特征子空间上的变换。这理所当然地造成正交性即

$$\langle \psi, \hat{L}_+ \psi \rangle = \langle \psi, \hat{L}_- \psi \rangle = 0$$

4. 轴向量子化的完备性：磁量子数

同一轴向的角动量和角度是共轭的算子。以z轴为例，直接解角动量特征方程

\begin{aligned}

$$\hat{L}_z \psi = \mu \psi$$

\end{aligned}

得到待归一的驻波函数

\begin{aligned}

$$\psi(\varphi) = A \mathrm{e}^{i \mu \varphi / \hbar}$$

\end{aligned}

自变量经度 φ 的周期性，要求 $\psi(\varphi) = \psi(\varphi + 2\pi)$ 。因此 μ 必须取 \hbar 的数倍，即 $\mu = m\hbar$ ，也就是说，轴向角动量是等差的。

它可以解释Zeeman效应。实验观测到：原本的一条谱带，在磁场中分裂为等间距的多条谱带，而且距和磁场强度成正比。在磁场中，不同的特征轴向角动量可以表现出特征能量的差异，所以具有等差特征轴向角动量的各量子态，表现为原本相同的能级在磁场中分裂为等差的能级。因此， m 称为磁量子数。

5. 升降子的核空间

我们知道，任何一个轴向角动量的平方都永远不可能超过模方角动量，这是因为其他轴向角动量的平一定是非负的。

$$\hat{L}^2 - \hat{L}_z^2 = \hat{L}_x^2 + \hat{L}_y^2 \geq 0$$

升子不改变模方角动量却能增加z轴向角动量，因此它一定存在零化向量（或者更一般的，不可归一的，因为它的范数也可能是无限大）。

设 $\psi \in \ker \hat{L}_+$ 即 $\hat{L}_+ \psi = 0$ ，使得这个 ψ 是 \hat{L}_z 的属于 μ 的特征向量， $\hat{L}_z \psi = \mu \psi$ 。容易知道， μ 一定是此时 z 轴向角动量的最正的特征值。此时，也就是子零化时，模方角动量是可计算的：

$\begin{aligned}$

$$\hat{L}^2 \psi = (\hat{L}_- \hat{L}_+ + \hbar \hat{L}_z + \hat{L}_z^2) \psi$$

$$= 0 + \hbar \cdot \mu \psi + \mu^2 \psi$$

$$= \mu(\mu + \hbar) \psi$$

$\end{aligned}$

也就是说， ψ 是 \hat{L}^2 的属于 $\mu(\mu + \hbar)$ 的特征向量。

对称地，降子也存在零化向量。设 $\psi \in \ker \hat{L}_-$ 使得 $\hat{L}_z \psi = \mu \psi$ ，则特征值 μ 是最负的，而且

$\begin{aligned}$

$$\hat{L}^2 \psi = (\hat{L}_+ \hat{L}_- - \hbar \hat{L}_z + \hat{L}_z^2) \psi$$

$$= 0 - \hbar \cdot \mu \psi + \mu^2 \psi$$

$$= \mu(\mu - \hbar) \psi = -\mu(-\mu + \hbar) \psi$$

$\end{aligned}$

也就是说，降子核空间的 ψ 只要是 \hat{L}_z 属于 μ 的特征向量，就是 \hat{L}^2 的属于 $\mu(\mu - \hbar)$ 的特征向量。

因此升降子的核空间具有这样的意义，它将 z 轴向角动量的特征子空间和模方角动量的特征子空间联在一起。

6. 角量子数；角动量的特征子空间结构

设 $\psi_+ \in \ker \hat{L}_+$, $\psi_- \in \ker \hat{L}_-$ 都属于 \hat{L}^2 的同一个特征值 λ ，而且别属于 \hat{L}_z 的特征值 μ_+ , μ_- 。事实上，具有模方角动量且不具有特征 z 轴向角动量的状态很多，比如那些课本上常见的实值波函数，所以不像前面能自动导出，这里需要设出来属于 z 轴向的特征值。

根据升降子的性质，我们很容易知道 μ_+, μ_- 服从方程

$$\mu_+(\mu_++\hbar)=\lambda=-\mu_-(-\mu_-+\hbar)$$

以及 $\mu_+ \geq \mu_-$ ，从而 μ_+, μ_- 互为相反数；再代入轴向量子化的完备性，则有且只唯一的自然数 l ，称为角量子数，决定着模方角动量 $\lambda = l(l+1)\hbar^2$ ，使得

$\begin{aligned}$

$$\mu_+ &= l\hbar \quad \mu_- &= -l\hbar \\$$

$$\hat{L}_z\psi_+ &= l\hbar\psi_+ \quad \hat{L}_z\psi_- &= -l\hbar\psi_- \\$$

$$\hat{L}^2\psi_+ &= l(l+1)\hbar^2\psi_+ \quad \hat{L}^2\psi_- &= l(l+1)\hbar^2\psi_- \\$$

$\end{aligned}$

角量子数 l 跟随着 z 轴向角动量完成量子化，所以模方角动量不是等差的。

任何一个拥有模方角动量和 z 轴向角动量的特征值，且 z 轴向角动量的平方小于模方角动量的量子态，是存在的，也就是说，只要 $|m| \leq l$ ，总可以用 $\left|l,m\right\rangle$ 来表示转子的具有特定角动量状态的函数， $\left|l,m\right\rangle$ 一定存在。实际体系有的势场是和角度分布无关的，只与极径有关。所以 $Y_l_m = \left|l,m\right\rangle$ 也可以表示此时的角度分布函数，又称球谐函数。

模方角动量的每一个属于 $l(l+1)\hbar^2$ 的特征子空间，都是 $2l+1$ 维的，而且存在这样的一组正交基向量 $\left|l,m\right\rangle$ 都是 z 轴角动量的特征向量，而且分属于不同的特征值 $m\hbar$ 。也就是说“对于每一个给定的 l, m 有 $2l+1$ 个不同的值。”

我们可以做一个验算：如果 ψ_+, ψ_- 是同系的，即可以经过升降子的有限次作用后相互表示，么

$\begin{aligned}$

$$\exists N: \hat{L}_+^N\psi_- = A_+\psi_+ \quad \hat{L}_-^N\psi_+ = A_-\psi_-$$

$\end{aligned}$

其中 A_+, A_- 是归一化系数，如果 ψ_+, ψ_- 都取单位向量。这样以后，得出来的结果是， $l = \frac{c}{2}N$ ，即角量子数是整数或者半整数。这是同系条件所得到的限制，同系条件略宽松于轴向量子化件，所以它能容纳半整数结果，并因而引出所谓的自旋。

7. 角量子数的升降子

设方向算子 $\hat{N} = \frac{\hat{r}}{|\hat{r}|}$ 。然后定义角升子和角降子

$$\hat{R} = \frac{i\hbar}{\hbar}\hat{N} \times \hat{L} + \frac{1}{2}\hat{N} \cdot \frac{\sqrt{4\hat{L}^2 + \hbar^2}}{\hbar}$$

$$\hat{Q} = \frac{\mathrm{i}}{\hbar} \hat{N} \times \hat{L} - \frac{1}{\hbar} \sqrt{4\hat{L}^2 + \hbar^2} - \frac{\hbar}{2}$$

或者，把所有角动量的量纲去掉，即

$$\hat{R} = \mathrm{i} \hat{N} \times \hat{L}' + \frac{1}{\hbar} \sqrt{4\hat{L}'^2 + 1}$$

$$\hat{Q} = \mathrm{i} \hat{N} \times \hat{L}' - \frac{1}{\hbar} \sqrt{4\hat{L}'^2 + 1} - 1$$

然后我们可以得到一些对易关系，并且进而得到

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

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

并且得到相应的递推关系

$$\hat{R} |l, m\rangle = c_{l+} |l+1, m\rangle$$

$$\hat{Q} |l, m\rangle = c_{l-} |l-1, m\rangle$$

当然， \hat{Q} 的核空间中含有 $|0, 0\rangle$ 。

球谐函数的分析求解

前面取巧，用广义坐标的原理得到了 $\hat{L}_z = -i\hbar \partial_\varphi$ 。可以证明？），

$\begin{aligned}$

$$\hat{L}_+ &= e^{i\varphi} \left(\frac{\partial}{\partial\theta} + \mathrm{i} \cot\theta \frac{\partial}{\partial\varphi} \right)$$

$$= e^{i\varphi} \left(\frac{\partial}{\partial\theta} + \mathrm{i} \cot\theta \frac{\partial}{\partial\varphi} \right)$$

$$= e^{i\varphi} \left(\frac{\partial}{\partial\theta} + \mathrm{i} \cot\theta \frac{\partial}{\partial\varphi} \right)$$

$\right) \backslash \backslash$

$$\hat{L}_- &= -i\hbar e^{-i\varphi} \left(\frac{\partial}{\partial\theta} - \mathrm{i} \cot\theta \frac{\partial}{\partial\varphi} \right)$$

$$= -i\hbar e^{-i\varphi} \left(\frac{\partial}{\partial\theta} - \mathrm{i} \cot\theta \frac{\partial}{\partial\varphi} \right)$$

$$= -i\hbar e^{-i\varphi} \left(\frac{\partial}{\partial\theta} - \mathrm{i} \cot\theta \frac{\partial}{\partial\varphi} \right)$$

\right)\backslash\backslash

\end{aligned}

.....

1. $\left|l, l\right\rangle$ 的波函数的取得

首先作为核空间的向量 $\left|0, 0\right\rangle$, 代入零化方程 $\hat{Q} \left|0, 0\right\rangle = 0$, 然后由此出发反复用角升子作用, 得到:

$$\left|l, l\right\rangle = c_l (\sin\theta)^{|m|} \mathrm{e}^{\mathrm{i} m \varphi}$$

2. 其他具有更低磁量子数的波函数的取得

从 $\left|l, l\right\rangle$ 开始, 反复用 \hat{L}_- 作用即可。此外还有别的递推公式。从略。