

## Domácí úkol 20. 4. 2022

### Vlastní stavy operátoru $L_x$

Uvažujme částici ve stavu s kvantovým číslem orbitálního momentu hybnosti rovným jedné,  $l = 1$ . Budeme uvažovat kvantování momentu podél osy  $z$ . Naším cílem bude odvodit vlastní funkce (jako funkce  $\theta$  a  $\phi$ ) operátoru  $L_x$ .

▷ Jaké jsou možné hodnoty průmětu momentu na osu  $z$ ? Jaká je velikost momentu hybnosti  $L^2$ ?

Vlastní funkce operátoru  $L_z$  mají pro  $l = 1$  ve sférických souřadnicích tvar

$$\begin{aligned} Y_1^1 &= -\sqrt{\frac{3}{8\pi}} \sin \theta e^{i\phi} \\ Y_1^0 &= \sqrt{\frac{3}{4\pi}} \cos \theta \\ Y_1^{-1} &= \sqrt{\frac{3}{8\pi}} \sin \theta e^{-i\phi}, \end{aligned} \tag{1}$$

spodní index je vlastní číslo velikosti momentu hybnosti, horní je vlastní číslo projekce na osu  $z$ .

V bázi vlastních stavů  $L_z$  (předešlé funkce) je maticová reprezentace operátoru  $L_x$  dána maticí

$$\mathbf{L}_x = \frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} 0 & \sqrt{2} & 0 \\ \sqrt{2} & 0 & \sqrt{2} \\ 0 & \sqrt{2} & 0 \end{pmatrix} \tag{2}$$

▷ Bez výpočtu: Jaká by měla mít matice  $\mathbf{L}_x$  vlastní čísla?

▷ Vypočtěte vlastní čísla matice  $\mathbf{L}_x$  a vlastní vektor odpovídající nejvyšší vlastní hodnotě.

Vlastní vektor matice  $\mathbf{L}_x$  máme nyní vyjádřený v bázi vlastních stavů  $L_z$ . Můžeme přejít opět do sférických souřadnic a použít explicitní vyjádření těchto stavů, tedy funkce (1).

▷ Vypočtěte vlastní stav  $L_x$  (ten jeden, co máme jako vektor) ve sférických souřadnicích. Označme ho třeba  $\psi_{x1}$ .

Operátor  $L_x$  ve sférických souřadnicích je

$$L_x = i\hbar \left( \sin \phi \frac{\partial}{\partial \theta} + \frac{\cos \theta}{\sin \theta} \cos \phi \frac{\partial}{\partial \phi} \right). \tag{3}$$

▷ Ověřte, že  $\psi_{x1}$  je vlastní funkcí operátoru  $L_x$  a že vlastní číslo taky sedí.

▷ Ověřte, že  $\psi_{x1}$ , tedy vlastní stav operátoru  $L_x$  **není** ortogonální na  $Y_1^1$ , tedy vlastní stav operátoru  $L_z$ . Výpočet proveděte jednak ve sférických souřadnicích a také pomocí vektorového vyjádření obou stavů.