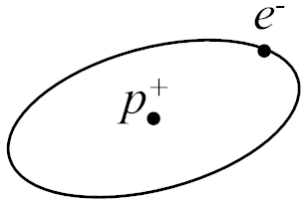


TFYA35 Molekylfysik
Föreläsning 5

Thomas Ederth
Linköpings universitet
IFM

5-1 Rotation i planet

Enkel atom



$m_p \gg m_e \Rightarrow$ betrakta enbart elektronens rörelse (kring fixerad kärna).

Om rotationen sker utan hinder kan rörelsen beskrivas som rotation av massan μ kring origo med $V = 0$ och på konstant avstånd r . SE blir då:

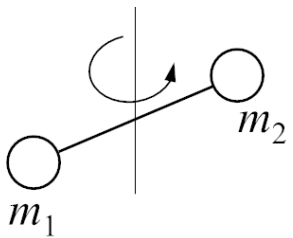
$$-\frac{\hbar^2}{2\mu} \left(\frac{\partial^2 \psi(x, y)}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 \psi(x, y)}{\partial y^2} \right)_{r=r_0} = E\psi(x, y)$$

Byt till polära koordinater $(x, y) \rightsquigarrow (r, \varphi)$:

$$\left(\frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{\partial^2}{\partial y^2} \right) \rightsquigarrow \left(\frac{1}{r_0^2} \frac{\partial^2}{\partial \varphi^2} \right) \Rightarrow$$

$$-\frac{\hbar^2}{2\mu r_0^2} \frac{\partial^2 \psi(\varphi)}{\partial \varphi^2} = E\psi(\varphi)$$

Diatomär molekyl



Molekylen roterar kring masscentrum. Betrakta den relativa rörelsen hos en av massorna \Rightarrow

Reducerad massa : $\mu = \frac{m_1 m_2}{m_1 + m_2}$

5-1 Rotation i planet (forts.)

$$-\frac{\hbar^2}{2\mu r_0^2} \frac{\partial^2 \psi(\varphi)}{\partial \varphi^2} = E\psi(\varphi)$$

$$\psi_+(\varphi) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} e^{im_l \varphi}$$

$$\psi_-(\varphi) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} e^{-im_l \varphi}$$

Denna SE har lösningar:

$$\psi_+(\varphi) = A_+ e^{im_l \varphi}$$

$$\psi_-(\varphi) = A_- e^{-im_l \varphi}$$

φ är entydig endast om

$$\psi(\varphi) = \psi(\varphi + 2\pi) \Rightarrow$$

$$\Rightarrow e^{im_l \varphi} = e^{im_l(\varphi+2\pi)} \Rightarrow e^{im_l 2\pi} = 1$$

Detta är uppfyllt enbart om m_l är ett heltal, $m_l = 0, \pm 1, \pm 2, \dots$

Insättning av ψ_+ i SE ger

$$E_{m_l} = \frac{\hbar^2 m_l^2}{2\mu r_0^2} = \frac{\hbar^2 m_l^2}{2I}, \quad m_l = 0, \pm 1, \pm 2, \dots$$

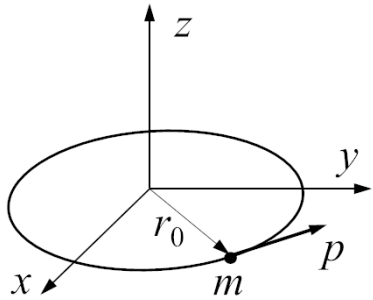
Normera!

$$\begin{aligned} 1 &= \int \psi^* \psi d\tau = \int_0^{2\pi} A_+^2 |e^{im_l \varphi}|^2 d\varphi = \\ &= A_+^2 \int_0^{2\pi} d\varphi = A_+^2 2\pi \Rightarrow A_+ = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \end{aligned}$$

(P.s.s. för A_-)

\Rightarrow

5-2 Rörelsemängdsmoment i 2D



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

På en cirkel i xy -planet där $\bar{r} \perp \bar{p}$ gäller

$$L_z = \pm |\bar{L}| = \pm r_0 p$$

Rotationskinetisk energi

$$E = \frac{\bar{L}^2}{2I} = \left/ \begin{array}{l} \text{rotation i} \\ xy\text{-planet} \end{array} \right/ = \frac{L_z^2}{2I}$$

Kvantmekaniskt gäller

$$p = \frac{h}{\lambda} \Rightarrow L_z = \pm r_0 p = \pm \frac{hr_0}{\lambda}$$

Kravet på periodicitet ger att

$$m_l \lambda = 2\pi r_0$$

$$L_z = \left/ \lambda = \frac{2\pi r_0}{m_l} \right/ = \pm \frac{hr_0 m_l}{2\pi r_0} = \pm m_l \hbar$$

$$\Rightarrow E_m = \frac{L_z^2}{2I} = \frac{m_l^2 \hbar^2}{2I}, \quad m_l = 0, \pm 1, \pm 2, \dots$$

5-3 Rörelsemängdsmoment i 3D

$$\begin{aligned}\bar{L} &= \bar{r} \times \bar{p} = \begin{vmatrix} \hat{x} & \hat{y} & \hat{z} \\ r_x & r_y & r_z \\ p_x & p_y & p_z \end{vmatrix} = L_x \hat{x} + L_y \hat{y} + L_z \hat{z} = \\ &= (r_y p_z - p_y r_z) \hat{x} + (r_z p_x - p_z r_x) \hat{y} + (r_x p_y - p_x r_y) \hat{z}\end{aligned}$$

Motsvarande kvantmekaniska operatorer bildas helt analogt:

(OBS! $(\hat{x}, \hat{y}, \hat{z})$ är enhetsvektorer, alla andra $\hat{\quad}$ -storheter är operatorer!)

$$\begin{aligned}\hat{L} &= \hat{r} \times \hat{p} = \begin{vmatrix} \hat{x} & \hat{y} & \hat{z} \\ \hat{r}_x & \hat{r}_y & \hat{r}_z \\ \hat{p}_x & \hat{p}_y & \hat{p}_z \end{vmatrix} = \hat{l}_x \hat{x} + \hat{l}_y \hat{y} + \hat{l}_z \hat{z} = \left\{ \begin{array}{l} \hat{r}_x = x \\ \hat{p}_x = -i\hbar \frac{\partial}{\partial x} \\ \text{etc.} \end{array} \right\} = \\ &= -i\hbar [(y\hat{p}_z - \hat{p}_y z) \hat{x} + (z\hat{p}_x - \hat{p}_z x) \hat{y} + (x\hat{p}_y - \hat{p}_x y) \hat{z}] \Rightarrow\end{aligned}$$

$$\hat{l}_x = -i\hbar \left(y \frac{\partial}{\partial z} - z \frac{\partial}{\partial y} \right), \quad \hat{l}_y = -i\hbar \left(z \frac{\partial}{\partial x} - x \frac{\partial}{\partial z} \right), \quad \hat{l}_z = -i\hbar \left(x \frac{\partial}{\partial y} - y \frac{\partial}{\partial x} \right)$$

5-3 Rörelsemängdsmoment i 3D (forts.)

I planpolära koordinater fås $\hat{l}_z = -i\hbar \frac{\partial}{\partial \phi}$

I sfäriska koordinater blir rörelsemängdsmomentets komponenter

$$\left\{ \begin{array}{l} \hat{l}_x = -i\hbar \left(y \frac{\partial}{\partial z} - z \frac{\partial}{\partial y} \right) \\ \hat{l}_y = -i\hbar \left(z \frac{\partial}{\partial x} - x \frac{\partial}{\partial z} \right) \\ \hat{l}_z = -i\hbar \left(x \frac{\partial}{\partial y} - y \frac{\partial}{\partial x} \right) \end{array} \right. \begin{array}{l} \{r, \varphi, \theta\} \\ \Rightarrow \\ r = r_0 \end{array} \left\{ \begin{array}{l} \hat{l}_x = -i\hbar \left(-\sin \theta \frac{\partial}{\partial \theta} - \cot \theta \cos \varphi \frac{\partial}{\partial \varphi} \right) \\ \hat{l}_y = -i\hbar \left(\cos \varphi \frac{\partial}{\partial \theta} - \cot \theta \sin \varphi \frac{\partial}{\partial \varphi} \right) \\ \hat{l}_z = -i\hbar \left(\frac{\partial}{\partial \varphi} \right) \end{array} \right.$$

Dessa komponenter är komplementära, och kommuterar inte:

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

Eftersom $\hat{l}_x, \hat{l}_y, \hat{l}_z$ är parvis komplementära, kan vi (enligt Heisenbergs osäkerhetsrelation) bara bestämma *en* komponent hos \bar{L} i taget!

Utgående från uttrycken för komponenterna till höger här ovanför, verkar det som en bra idé att bestämma \hat{l}_z , och alltså att lägga z -axeln i den riktning vi vill bestämma projektionen av \bar{L} .