

■ 集団振動運動 ハミルトニアン

1. 慣性質量に対する流体模型

$$\text{原子核の変形: } R(\theta, \varphi) = R_0 \left(1 + \sum_{\lambda, \mu} \alpha_{\lambda \mu} Y_{\lambda \mu}^*(\theta, \varphi) \right)$$

平衡点の周りの微小振動を記述するハミルトニアン:

$$H = \frac{1}{2} \sum_{\lambda, \mu} \left\{ B_\lambda |\dot{\alpha}_{\lambda \mu}|^2 + C_\lambda |\alpha_{\lambda \mu}|^2 \right\}$$

• B_λ をどう見積もるか → 流体アプローチ

古典的な渦なし(irrotational), 非圧縮性(incompressible)流体を仮定.

$$\text{渦なし流体} \rightarrow \nabla \times \underbrace{\psi(r)}_{\text{流れの速度}} = 0$$



$$\psi = -\nabla \underbrace{\Phi(r)}_{\text{速度ポテンシャル}}$$

$$\text{非圧縮性流体} \rightarrow \rho = \text{const}$$

$$\downarrow \quad \text{連続の式: } \underbrace{\frac{\partial \rho}{\partial t} + \nabla \cdot (\rho \mathbf{U})}_{=0} = 0$$

$$\downarrow \quad \nabla \cdot \mathbf{U} = 0$$

~

$$\nabla^2 \Psi(r) = 0.$$

解: $\Psi(r) = \sum_{\lambda\mu} d_{\lambda\mu}^* r^\lambda Y_{\lambda\mu}(\hat{r})$

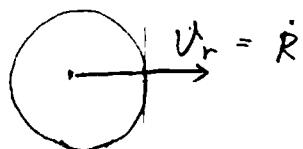
cf. 自由粒子に対する Ψ は L -テンソルが一オモリ

$$-\frac{\hbar^2}{2m} \nabla^2 \Psi(r) = E \Psi(r)$$

$$\Psi(r) = \frac{u_\ell(r)}{r} Y_{\ell m}(\hat{r})$$

$$u_\ell(r) \sim r^{\ell+1}$$

境界条件:



$$\frac{\partial}{\partial t} R(\theta, \varphi) = [V_r]_{r=R_0} = - \left[\frac{\partial \Psi}{\partial r} \right]_{r=R_0}$$



$$R_0 \sum_{\lambda\mu} \dot{d}_{\lambda\mu} Y_{\lambda\mu}^* = - \sum_{\lambda\mu} \lambda R_0^{\lambda-1} d_{\lambda\mu} Y_{\lambda\mu}^*$$

~

$$d_{\lambda\mu} = - \frac{1}{\lambda} R_0^{\lambda-1} \dot{d}_{\lambda\mu}$$

流体全体の運動エネルギー:

$$T = \frac{m}{2} \rho \int v^2 dr = \frac{m}{2} \rho \int |\nabla \Phi|^2 dr$$

$$= \dots = \frac{m}{2} \rho R_0^5 \sum_{\lambda, \mu} \frac{1}{\lambda} |\dot{\alpha}_{\lambda \mu}|^2$$



$$\frac{1}{2} \sum_{\lambda, \mu} B_\lambda |\dot{\alpha}_{\lambda \mu}|^2$$



$$B_\lambda = \frac{\rho m R_0^5}{\lambda} = \frac{3}{4\pi\lambda} A \cdot m R_0^2$$

2. 表面振動の量子化

$$H = \frac{1}{2} \sum_{\lambda, \mu} \left\{ B_\lambda |\alpha_{\lambda \mu}|^2 + C_\lambda |\alpha_{\lambda \mu}|^2 \right\}$$

正準量子化

$$H = \sum_{\lambda} \hbar \omega_\lambda \left(b_{\lambda \mu}^\dagger b_{\lambda \mu} + \frac{1}{2} \right)$$

$$\omega_\lambda = \sqrt{C_\lambda / B_\lambda}$$

$$[b_{\lambda \mu}, b_{\lambda' \mu'}^\dagger] = 0, \quad [b_{\lambda \mu}, b_{\lambda' \mu'}^\dagger] = \delta_{\lambda \lambda'} \delta_{\mu \mu'}$$

・ 1 方向状態

$$b_{\lambda \mu}^\dagger |0\rangle$$

角運動量 $I=1, I_2=\mu,$
 $\pm \theta / \tau_i$ $(-)^{\lambda}$

・ 2 方向状態

$$\frac{1}{\sqrt{2}} b_{\lambda \mu}^\dagger b_{\lambda' \mu'}^\dagger |0\rangle$$

角運動量、方向状態に組み直す

$$\rightarrow (I, I_2) = (\lambda, \mu) \quad \& \quad (I, I_2) = (\lambda', \mu')$$

\downarrow 合成

$$[b_1^\dagger b_{1'}^\dagger]^{(IM)} = \sum_{\mu\mu'} \underbrace{\langle 1\mu 1\mu' | IM \rangle}_{\text{「L」"シューレタ"ン係数}} b_{1\mu}^\dagger b_{1'\mu'}^\dagger$$

$\lambda = \lambda' = 2$ の場合:

$$[b_2^\dagger b_2^\dagger]^{(IM)} = \sum_{\mu\mu'} \langle 2\mu 2\mu' | IM \rangle b_{2\mu}^\dagger b_{2\mu'}^\dagger$$

$$\begin{aligned} &= \sum_{\mu \leq \mu'} \langle 2\mu 2\mu' | IM \rangle b_{2\mu}^\dagger b_{2\mu'}^\dagger \\ &\quad + \underbrace{\langle 2\mu' 2\mu | IM \rangle}_{(-)^I} \underbrace{b_{2\mu'}^\dagger b_{2\mu}^\dagger}_{(-)^I \langle 2\mu 2\mu' | IM \rangle} \end{aligned}$$

$$= \sum_{\mu \leq \mu'} \left\{ 1 + (-)^I \right\} \langle 2\mu 2\mu' | IM \rangle b_{2\mu}^\dagger b_{2\mu'}^\dagger$$

↑ I: 偶数のみ

$$2 \times \hbar \omega_2 \longrightarrow 0^+, 2^+, 4^+$$

$$\hbar \omega_2 \longrightarrow 2^+$$

$$\longrightarrow 0^+$$