[複習]

$$\left(-\frac{L^{2}}{2m}\nabla^{2}+V(r)-E\right)\psi(r)=0$$

$$H$$

$$\frac{Y(r) = Re(r) Yem(\hat{r})}{\sqrt{\left(-\frac{\hbar^2}{2m} \frac{1}{r^2} \frac{\partial}{\partial r} \left(r^2 \frac{\partial}{\partial r}\right) + V(r) + \frac{\ell(\ell+1)\hbar^2}{2mr^2} - E\right) Re(r) = 0}$$

$$Re(r) = \frac{Ue(r)}{r}$$

$$1 = \int_{0}^{\infty} r^{3} A r \left| Re(r) \right|^{2} = \int_{0}^{\infty} dr \left| U_{e}(r) \right|^{2}$$

$$\left(-\frac{\hbar^{2}}{2m} \frac{d^{2}}{dr^{2}} + V(r) + \frac{L(l+1)\hbar^{2}}{2m r^{2}} - E \right) U_{e}(r) = 0$$

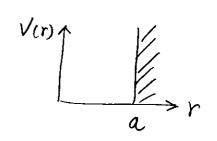
 $Ue(r) \sim r^{l+1}$, re(rao)

Re(r) ~ r^{l} \leftarrow l=0 a k £ a r r=0 r 個色 t >

(note)
$$e^{ik\cdot t} = e^{ikr\cos\theta} = \frac{\sum_{e=0}^{\infty} Ae Pe(\cos\theta)}{\sum_{e=0}^{\infty} Ae Pe(\cos\theta)}$$
 7 展前可

3.3、無限下高い球对称井产

$$V(r) = \begin{cases} 0 & r < a \\ \infty & r > a \end{cases}$$



r<a 11 自由粒子 と 同じ → 原点、 で正則な解は R(r) = Al dx (kr) † 規格化因子

$$r > a \quad 7'' \quad V(r) = \infty$$

$$\int P_{\ell}(r=a) = 0$$

4 je(ka)=0 を満たす kaみが計される。

$$\begin{array}{ccc}
(15) & l = 0 & a & \xi \neq \\
j_0 & (ka) = \frac{1}{ka} \sin(ka) = 0
\end{array}$$

$$V ka = n\pi$$

$$F = \frac{k^2 h^2}{2m} = \frac{n^2 \pi^2 h^2}{2m a^2}$$

球ハンケル んe(kr)=je(kr) tine(kr) → tirr Ley trem of in the Totaka can in the

3.4. 井戸坐 ポッテンシャル (E<0 n場合)

$$V(r) = \begin{cases} -v_0 & r \leq a \\ 0 & r > a \end{cases}$$

簡単のため ピョロ に限ると

$$\Gamma < \alpha \quad 7'' I I \qquad \mathcal{U}_{o}(r) = A \sin(\tilde{k}r)$$

$$F > \alpha \quad 7'' I I \qquad \qquad F + V_{o} = \frac{\tilde{k}^{2}h^{2}}{2m}$$

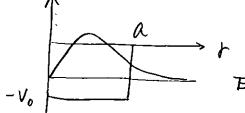
$$\left(-\frac{h^{2}}{2m}\frac{d^{2}}{dr^{2}} - F\right) \mathcal{U}_{o}(r) = 0$$

$$U_0(r) = Be^{-Kr}$$

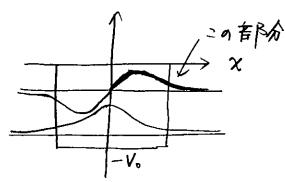
$$(E = -\frac{k^2 \hbar^2}{2m})$$
"は 球が、ナル関数 か(km) for buttons

(× 一般の l では 球が、せい関数 je(kn)·kr と球ハン 加関数 ht/(kn)·kr と球ハン 加関数 ht/(kn)·xr)

波動関数:



(note) この液動関製は 1次元 井戸型 ホーテンシャルの励起 状態の形に相当



◆ 3次元ポテンシャルはサ戸がある程度 深くないと束縛状態を持たない

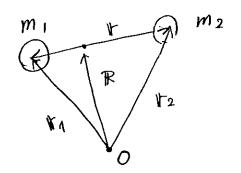
→ 1次元ポテンシャルとよまく違うところ (1次元ホテンシャルは31カであれば 必ず、東縛状態を持っ)

رر

4. 水素原子(束縛 灯節)

4.1, 2粒子介:重心運動と相打運動

$$H = \frac{P_1^2}{2m_1} + \frac{P_2^2}{2m_2} + V(r_1, r_2)$$



$$m_1$$
 車ル を構 $R = \frac{m_1 r_1 + m_2 r_2}{m_1 + m_2}$ 相対を構 $r = |r_1 - r_2|$ を導入.

· R, r 片 天役 及 星動量 2

$$P = \alpha P_1 + \beta P_2$$

$$\rightarrow [R, P] = (M + M \beta) \cdot i\hbar \qquad (M = m_1 + m_2)$$

$$[R, P] = (\alpha - \beta) \cdot i\hbar$$

$$[R, P] = i \hbar$$
, $[r, P] = 0$ をだるようた
 \forall , β を 決めると \forall = β = 1
 \dagger t i b 5 $P = P$, \dagger P 2 (全運動量)

$$\begin{cases} \alpha' - \beta' = 1 \\ m, \alpha' + m_2 \beta' = 0 \end{cases} \rightarrow \begin{pmatrix} \alpha' = -\frac{m_2}{m}, \beta' \\ -\frac{m_2}{m}, -1 \end{pmatrix} \beta' = 1$$

$$\beta' = -\frac{m_1}{M}$$

$$\alpha' = +\frac{m_2}{M}$$

$$P = \frac{m_2}{M} P_1 - \frac{m_1}{M} P_2$$

$$\begin{pmatrix} P \\ P \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ \frac{m_2}{M} & -\frac{m_1}{M} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} P_1 \\ P_2 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} P_1 \\ P_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ \frac{m_2}{M} & -\frac{m_1}{M} \end{pmatrix}^{-1} \begin{pmatrix} P \\ P \end{pmatrix} = -\begin{pmatrix} -\frac{m_1}{M} & -1 \\ -\frac{m_2}{M} & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} P \\ P \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} \frac{m_1}{M} & P + P \\ \frac{m_2}{M} & P - P \end{pmatrix}$$

$$H = \frac{1}{2m}, \left(\frac{m_1}{M}P + P\right)^2 + \frac{1}{2m_2} \left(\frac{m_2}{M}P - P\right)^2 + V(r_1, r_2)$$

$$= \frac{1}{2} \left(\frac{m_1}{M^2} + \frac{m_2}{M^2}\right) P^2 + \frac{1}{2} \left(\frac{1}{m_1} + \frac{1}{m_2}\right) P^2 + \left(\frac{1}{M} - \frac{1}{M}\right) P \cdot P + V$$

$$= \frac{P^2}{2M} + \frac{P^2}{2M} + V(r_1, r_2)$$

$$M = \left(\frac{1}{m_1} + \frac{1}{m_2}\right)^{-1} \qquad (換算質量)$$

coaul.

もし ポテンシャル Vがより-よ。のみの関数だとしたら重が運動と相対運動は完全に分離:

$$\begin{bmatrix} \frac{P^{2}}{2M} + V(\mathbf{r}) \end{bmatrix} \Psi(\mathbf{r}) = (E_{tot} - \frac{P^{2}}{2M}) \Psi(\mathbf{r})$$
に従う。
$$E_{cm}$$
(重ル" 固定糸での
エネルギー)

(note)
$$P = \mu \dot{r} = \frac{m_1 m_2}{m_1 + m_2} (\dot{r}_1 - \dot{r}_2)$$

= $\frac{1}{M} (m_2 \cdot m_1 \dot{r}_1 - m_1 \cdot m_2 \dot{r}_2)$
= $\frac{1}{M} (m_2 P_1 - m_1 P_2)$