

2 角運動量と球関数

1 【球関数】軌道角運動量の規格化された固有関数 (球関数) を $Y_{lm}(\theta, \varphi)$ とするとき, 以下の問いに答えよ。ただし, 以下の式を用いてよい。

$$L_+ = e^{i\varphi} \left(\frac{\partial}{\partial \theta} + i \cot \theta \frac{\partial}{\partial \varphi} \right), L_- = e^{-i\varphi} \left(-\frac{\partial}{\partial \theta} + i \cot \theta \frac{\partial}{\partial \varphi} \right), L_z = -i \frac{\partial}{\partial \varphi}$$

(1) $m = l$ のとき, $Y_{ll}(\theta, \varphi) = \frac{(-1)^l}{2^l l!} \sqrt{\frac{(2l+1)!}{4\pi}} e^{il\varphi} \sin^l \theta$ と表せることを示せ。

(2) $m \leq 0$ のとき, $L_- Y_{lm}(\theta, \varphi) = \sqrt{(l+m)(l-m+1)} Y_{l, m-1}(\theta, \varphi)$ を用いて, 球関数

$$Y_{lm}(\theta, \varphi) = i^{m+|m|} \sqrt{\frac{2l+1}{4\pi} \frac{(l-|m|)!}{(l+|m|)!}} P_l^{|m|}(\cos \theta) e^{im\varphi},$$

$$P_l^m(z) = (1-z^2)^{\frac{m}{2}} \frac{d^m}{dz^m} P_l(z), \quad P_l(z) = \frac{1}{2^l l!} \frac{d^l}{dz^l} (z^2-1)^l$$

を導け (これは $m > 0$ についても成り立つ)

(3) $l \leq 1$ のときの固有関数を全て求め, それらの確率分布 $|Y_{lm}(\theta, \varphi)|^2$ の概略を, xz 平面上 ($y = 0$) に図示せよ。

2 【直交関係】球関数 $Y_{lm}(\theta, \varphi)$ は, 直交関係

$$\int_0^\pi \int_0^{2\pi} Y_{l'm'}^*(\theta, \varphi) Y_{lm}(\theta, \varphi) \sin \theta d\theta d\varphi = \delta_{ll'} \delta_{mm'}$$

をみたすことを示せ。ただし, ガンマ関数, ベータ関数に関する公式

$$B(p, q) = \int_0^1 x^{p-1} (1-x)^{q-1} dx \quad (p, q > 0),$$

$$B(p, q) = \frac{\Gamma(p)\Gamma(q)}{\Gamma(p+q)}, \quad \Gamma(n+1) = n!$$

を用いてよい。

3 【パリティ】球関数 $Y_{lm}(\theta, \varphi)$ に空間反転 ($\theta \rightarrow \pi - \theta, \varphi \rightarrow \varphi + \pi$) を施すことにより, パリティを求めよ。