

3. Drehgruppe

3.1 Rotationen

Analog zu Translationen kann auch die endl. Drehung um einen Winkel θ als wiederholte Anwendung einer infinitesimalen Drehung aufgefasst werden:

Infinitesimale Drehung
um z-Achse:
$$U(\delta\varphi) = 1 + \frac{i}{\hbar} J_z \delta\varphi$$

Endliche Drehung
um z-Achse:
$$U(\Delta\varphi) = \lim_{n \rightarrow \infty} \left(1 + i J_z \frac{\Delta\varphi}{n}\right)^n = \exp(i J_z \Delta\varphi)$$

Vertauschung der Rotation um verschiedene Achsen führt zu verschiedenen Ergebnissen. Drehimpulsoperatoren vertauschen nicht:

$$[J_\alpha, J_\beta] = i \varepsilon_{\alpha\beta\gamma} J_\gamma$$

Die 3 Drehimpulsoperatoren werden als Generatoren der Drehgruppe bezeichnet.

3.2 Invarianz unter Rotation (z.B. um z-Achse)

Gesamtdrehimpuls J^2 und J_z sind Erhaltungsgrößen

$$[J^2, H] = 0$$

$$[J_z, H] = 0$$

J^2 und J_z können gleichzeitig gemessen werden

$$[J^2, J_z] = 0$$

Man findet $(2j+1)$ Zustände $|j, m\rangle$ des Systems die Eigenzustände zu J^2 und J_z sind:

$$|j, m\rangle \text{ mit } m = -j, -j+1, \dots, +j \quad \text{Multipllett}$$

$$J^2 |j, m\rangle = j(j+1) |j, m\rangle$$

$$J_z |j, m\rangle = m |j, m\rangle$$

Die Zustände $|j, m\rangle$ können durch die Schiebeoperatoren in einander überführt werden

$$J_\pm = J_x \pm i J_y$$

$$J_\pm |j, m\rangle = C_\pm(j, m) |j, m \pm 1\rangle$$

Multipllett $|j, m\rangle$ bildet eine Basis der $(2j+1)$ dimensionalen Repräsentation der Drehgruppe.

Die explizite Darstellung der Drehimpulsoperatoren hängt von der gewählten Repräsentation und dem Wert des Drehimpulses ab.

Rotationsmatrizen

Rotation der Zustände $|j, m\rangle$ um y-Achse: Der Zustand $|j, m\rangle$ wird dabei in eine Linearkombination der $2j+1$ Zustände transformiert:

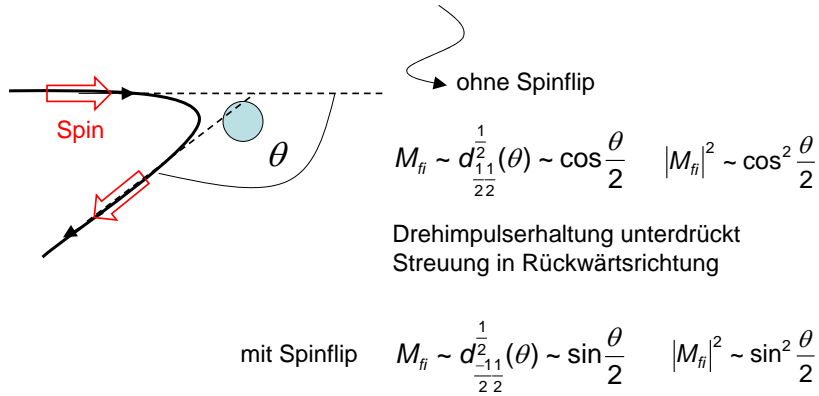
$$\exp(i\theta J_y) |j, m\rangle = \sum_{m'} d_{m'm}^j |j, m'\rangle$$

$d_{m'm}^j$ werden als Rotationsmatrizen bezeichnet (tabelliert, z.B. PDG)

$$\begin{array}{lll} d_{0,0}^1 = \cos \theta & d_{1/2,1/2}^{1/2} = \cos \frac{\theta}{2} & d_{1,1}^1 = \frac{1 + \cos \theta}{2} \\ & d_{1/2,-1/2}^{1/2} = -\sin \frac{\theta}{2} & d_{1,0}^1 = -\frac{\sin \theta}{\sqrt{2}} \\ d_{m',m}^j = (-1)^{m-m'} d_{m,m'}^j = d_{-m,-m'}^j & & d_{1,-1}^1 = \frac{1 - \cos \theta}{2} \end{array}$$

<http://pdg.lbl.gov/2005/reviews/clebrpp.pdf>

Bsp.: Elektronstreuung (Spin 1/2) an spinlosem Streuzentrum



In diesem Beispiel ist Drehimpuls erhalten, aber die Quantisierungsachse wird gedreht.

3.3 Spin 1/2 und SU(2)

Zustand eines Teilchens mit (innerem Drehimpuls) Spin s wird analog mit $|s, s_z\rangle$ bezeichnet.

Für nicht-relativistische Spin 1/2 Teilchen kann Spinzustand durch 2-dim. Spaltenvektoren dargestellt werden:

$$|\uparrow\rangle = \left| \frac{1}{2}, \frac{1}{2} \right\rangle = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \quad |\downarrow\rangle = \left| \frac{1}{2}, -\frac{1}{2} \right\rangle = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

In dieser Darstellung werden die Drehimpulsoperatoren durch die Pauli-Matrizen gegeben:

$$S_i = \frac{1}{2} \sigma_i \quad \text{Zur Erinnerung: } \sigma_i \text{ gehorchen den Vertauschungsrelationen des Drehimpulses}$$

Fundamentale Darstellung der Drehgruppe

- Aufgrund der Eigenschaften der Generatoren ($UU^+=1$, $\det U=1$, Dimension 2) wird die Drehgruppe als spezielle unitäre Gruppe $SU(2)$ bezeichnet.
- ⇒ Man kann den Begriff der "Drehung" nicht nur auf Orts/Spinraum sondern auch auf andere "Isospin" Räume anwenden.

3.4 Drehimpulskopplung für zusammengesetzte Systeme

System aus 2 Teilchen mit Drehimpulsen J_1 und J_2 kann durch folgende Basis dargestellt werden:

$$|j_1, m_1, j_2, m_2\rangle = |j_1, m_1\rangle |j_2, m_2\rangle$$

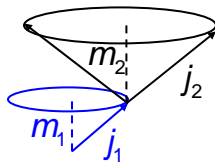
Für den 2-Teilchenzustand existieren natürlich auch Eigenzustände zum Gesamtdrehimpuls $\vec{J} = \vec{J}_1 + \vec{J}_2$

Zustände $|J, M\rangle$ mit

$$J^2 |J, M\rangle = J(J+1) |J, M\rangle$$

$$J_z |J, M\rangle = M |J, M\rangle$$

Regeln der Drehimpulskopplung führen zu folgenden möglichen Eigenwerten



$$M = m_1 + m_2$$

$$J = |j_1 - j_2|, |j_1 - j_2| + 1, \dots, j_1 + j_2$$

Clebsch-Gordan Koeffizienten

Die beiden Basen $|j_1 m_1\rangle |j_2 m_2\rangle$ und $|J M\rangle$ lassen sich durch einander ausdrücken

$$|J M\rangle = \sum_{m_1, m_2} C_{j_1 j_2} (m_1, m_2, J, M) |j_1 m_1\rangle |j_2 m_2\rangle$$

$$|j_1 m_1\rangle |j_2 m_2\rangle = \sum_J C_{j_1 j_2} (m_1, m_2, J, M) |J M\rangle$$

Clebsch-Gordan Koeffizienten



tabelliert

CLEBSCH-GORDAN COEFFICIENTS

Note: A square-root sign is to be understood over every coefficient

Notation:

	J	J	...
m_1	m_2		
M	M		
m_1	m_2	Coefficients	
.	.		
.	.		

$$1/2 \times 1/2$$

		1			
	+1	1	0		
+1/2	+1/2	1	0	0	
	+1/2	-1/2	1/2	1/2	1
	-1/2	+1/2	1/2	-1/2	-1
		-1/2	-1/2	1	

$$1 \times 1$$

			2			
		+2	2	1		
+1	+1	1	+1	+1		
	+1	0	1/2	1/2	2	1
	0	+1	1/2	-1/2	0	0
		+1	-1	1/6	1/2	1/3
		0	0	2/3	0	-1/3
		-1	+1	1/6	-1/2	1/3
			0	-1	1/2	1/2
			-1	0	1/2	-1/2
				-1	-1	1

$$1 \times 1/2$$

					3/2	
				+3/2	3/2	1/2
		+1	+1/2	1	+1/2	+1/2
		+1	-1/2	1/3	2/3	3/2
		0	+1/2	2/3	-1/3	-1/2
				0	-1/2	2/3
				-1	+1/2	1/3
						-3/2
						-1
						-1/2
						1

<http://pdg.lbl.gov/2005/reviews/clebrpp.pdf>

Bsp.: Spinzustände von Positronium (e^+e^-)

$$J = 1 \begin{cases} J_z = 1 & |\uparrow\rangle|\uparrow\rangle \\ J_z = 0 & \frac{1}{\sqrt{2}}(|\uparrow\rangle|\downarrow\rangle + |\downarrow\rangle|\uparrow\rangle) \\ J_z = -1 & |\downarrow\rangle|\downarrow\rangle \end{cases}$$

Symmetrisches Triplett:
Ortho-Positronium

$$J = 0 \quad J_z = 0 \quad \frac{1}{\sqrt{2}}(|\uparrow\rangle|\downarrow\rangle - |\downarrow\rangle|\uparrow\rangle)$$

Aymmetrisches Singulett:
Para-Positronium

