
Quantenmechanik – Blatt 10

Wintersemester 2025/26

Webpage: <https://www.thp.uni-koeln.de/~rk/qm25.html>

Abgabe: bis **Sonntag, 11.01.26, 23:55** in elektronischer Form per ILIAS unter https://www.ilias.uni-koeln.de/ilias/goto_uk_crs_6459145.html

43. Zur Diskussion

0 Punkte

- a) Wie lauten die Vertauschungsrelationen der Drehimpulsoperatoren?
- b) Was ist der Zusammenhang von Rotationen und Drehimpulsoperatoren?
- c) Wie lautet der Operator für die Rotation eines Spinzustands um eine Achse \vec{n} und Drehwinkel φ ? Wie lautet der entsprechende Operator für die Rotation eines Teilchenzustands?

44. Rotation

3 Punkte

Zeigen Sie, ausgehend von $R_3(\varphi) = e^{J_3\varphi}$ mit $J_3 = \begin{pmatrix} 0 & -1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$, dass $R_3(\varphi) = \begin{pmatrix} \cos \varphi & -\sin \varphi & 0 \\ \sin \varphi & \cos \varphi & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$.

45. Spinrotation

3 Punkte

Der Spin eines Elektrons sei in Richtung positiver \vec{e}_3 Achse polarisiert. Mit welcher Wahrscheinlichkeit ergibt eine Spinmessung entlang einer Achse \vec{e}'_3 , die mit \vec{e}_3 einen Winkel φ einschließt, eine positive bzw. negative Spinpolarisierung?

46. Drehimpulsoperatoren

2+2+3+3=10 Punkte

$\vec{I} = (I_1, I_2, I_3)$ sei ein allgemeiner Drehimpulsoperator. Ferner seien Operatoren I_{\pm} definiert durch

$$I_+ = I_1 + iI_2, \quad I_- = I_1 - iI_2.$$

- a) Zeigen Sie, dass das Betragsquadrat $I^2 = I_1^2 + I_2^2 + I_3^2$ mit den Komponenten I_j des Drehimpulsoperators kommutiert.
- b) Zeigen Sie die Vertauschungsrelationen

$$[I_3, I_+] = +\hbar I_+, \quad [I_3, I_-] = -\hbar I_-, \quad [I^2, I_{\pm}] = 0.$$

- c) $|a, b\rangle$ sei ein gemeinsamer Eigenzustand der Operatoren I^2 und I_3 zu Eigenwerten a und b . Zeigen Sie mittels a), dass dann der Vektor $I_+ |a, b\rangle$ gemeinsamer Eigenvektor von I^2 und I_3 zu Eigenwerten a und $b + \hbar$ ist, und $I_- |a, b\rangle$ ein gemeinsamer Eigenvektor zu Eigenwerten a und $b - \hbar$ (solange $I_{\pm} |a, b\rangle \neq 0$).
- d) Zeigen Sie, dass die Erwartungswerte von I_1 und I_2 im Zustand $|a, b\rangle$ verschwinden.
Hinweis: $\langle a, b | J_+ | a, b \rangle$ betrachten.

47. Rotationsinvarianz und Drehimpulserhaltung

3+2+2=7 Punkte

Ein Observable A ist rotationsinvariant bzgl. Achse \vec{e}_m wenn der Erwartungswert $\langle A \rangle_{|\psi\rangle}$ unter Rotationstransformation $|\psi\rangle \mapsto |\psi_m(\varphi)\rangle = U_m(\varphi) |\psi\rangle$ des Zustands unverändert bleibt:

$$\frac{d}{d\varphi} \langle A \rangle_{|\psi_m(\varphi)\rangle} = 0,$$

für beliebige Zustände $|\psi\rangle$.

- a)** Zeigen Sie für eine beliebige Observable A :

$$\frac{d}{d\varphi} \langle A \rangle_{|\psi_m(\varphi)\rangle} = \left\langle \frac{i}{\hbar} [I_m, A] \right\rangle_{|\psi_m(\varphi)\rangle}.$$

- b)** Folgern Sie aus a):

$$A \text{ ist rotationsinvariant bzgl. Achse } \vec{e}_m \quad \Leftrightarrow \quad [I_m, A] = 0.$$

- c)** Folgern Sie aus b): Ist der Hamiltonian H eines Systems rotationsinvariant bzgl. Achse \vec{e}_m , dann ist I_m eine Erhaltungsgröße; und umgekehrt.

** * * Wir wünschen frohe Weihnachten und einen guten Rutsch! * * **