

8-11. 어떤 상황에서 선형 운동량의 연산자와 Hamiltonian 연산자가 상호 교환적이 되는가?

$$\text{Sol) } \hat{L} = \hbar \sqrt{l(l+1)} \quad , \quad \hat{H} = -\frac{\hbar^2}{2m} \nabla^2 + V$$

$$\begin{aligned} [\hat{L}, \hat{H}] &= \hat{L}\hat{H} - \hat{H}\hat{L} \\ &= \hbar \sqrt{l(l+1)} \left(-\frac{\hbar^2}{2m} \nabla^2 + V \right) - \left(-\frac{\hbar^2}{2m} \nabla^2 + V \right) \hbar \sqrt{l(l+1)} \\ &= \hbar \sqrt{l(l+1)} - \frac{\hbar^2}{2m} \nabla^2 \\ &\therefore l=0, -1 \text{ 일때 상호 교환적이다.} \end{aligned}$$

8-13. 스핀 상태함수 β 는 \hat{S}^2 과 \hat{S}_z 의 고유함수임을 보이라.

Sol)

$$|\beta\rangle = \beta = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\hat{S}^2 = \hat{S}_x^2 + \hat{S}_y^2 + \hat{S}_z^2 = \frac{\hbar^2}{4} (\sigma_x^2 + \sigma_y^2 + \sigma_z^2) = \frac{3\hbar^2}{4} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\sigma_x^2 = \sigma_y^2 = \sigma_z^2 = 1 \text{ (unit matrix)}$$

$$\hat{S}^2 |\beta\rangle = \frac{3\hbar^2}{4} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \frac{3\hbar^2}{4} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \frac{3\hbar^2}{4} |\beta\rangle$$

$$\hat{S}_z |\beta\rangle = \frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \end{pmatrix} = -\frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = -\frac{\hbar}{2} |\beta\rangle$$

β 는 \hat{S}^2 와 \hat{S}_z 의 고유함수이다.

