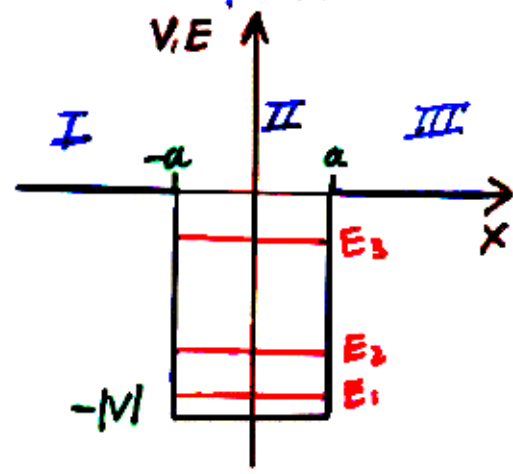


בור פוטנציאל סופי

מהן נחות האנרגיה האפשריות בבור סופי?



נניח בור קיבוצי, חזק מ'מק'.
נבחר פוטנציאל סימטרי: $V(x) = V(-x)$

$x < -a$ I אזור

$$-\frac{\hbar^2}{2m} \psi_{xx} = -|E| \psi$$

$E < 0$
נמצא? חתום?

$$k^2 = \frac{2m|E|}{\hbar^2}$$

$$\rightarrow \psi_I = A e^{kx} + A' e^{-kx}$$

$A' = 0$ משום $x \rightarrow -\infty$ אזור $x \rightarrow \infty$

$-a \leq x \leq a$

II אזור

$$-\frac{\hbar^2}{2m} \psi_{xx} = (|V| - |E|) \psi \rightarrow \psi_{II} = B e^{ikx} + C e^{-ikx} \quad k^2 = \frac{2m(|V| - |E|)}{\hbar^2}$$

$V < 0$ - נמצא? חתום?

$a < x$

III אזור

$$-\frac{\hbar^2}{2m} \psi_{xx} = -|E| \psi \rightarrow \psi_{III} = D e^{-kx}$$

אנחנו נשתמש: A, B, C, D

אנחנו נחלי אזור:

$$A e^{-ka} = B e^{-ika} + C e^{ika}$$

$$B e^{ika} + C e^{-ika} = D e^{-ka}$$

$$k e^{-ka} = ik(B e^{-ika} - C e^{ika})$$

$$ik(B e^{ika} - C e^{-ika}) = -k D e^{-ka}$$

$$\leftarrow \psi_I(a) = \psi_{II}(a)$$

$$\psi_{II}(a) = \psi_{III}(a)$$

$$\psi'_I(a) = \psi'_{II}(a)$$

$$\psi'_{II}(a) = \psi'_{III}(a)$$

רציפות
הפונקציות

רציפות
הנגזרת
הפונקציה

$$\int_{-\infty}^{\infty} \psi^* \psi dx = 1 \quad \text{נורמליזציה}$$

סכום 5 חלקים בלבד? נמצא? חתום?

$$G = \pm G^* \longrightarrow e^{i(ka+\varphi)} = \pm e^{-i(ka+\varphi)}$$

$$n=0,1,2,\dots \quad ka+\varphi = n\pi \quad \text{הסתבון עם מס + מס: מס}$$

$$\rightarrow \tan \varphi = \tan(n\pi - ka) = -\tan(ka)$$

$$\hookrightarrow \frac{k}{k} = -\tan(ka)$$

$$\underline{k \cot(ka) = -k} \quad G/G^* = 1$$

$$-1 = e^{i\pi} \rightarrow 2(ka+\varphi) = n2\pi + \pi \quad \text{הסתבון עם מס - מס: מס}$$

$$\rightarrow \tan \varphi = \frac{k}{k} = \tan(\pi - ka) = \cot(ka)$$

$$\rightarrow \underline{k \tan(ka) = k} \quad G/G^* = -1$$

← קיים סתבון ($\neq 0$) למשל סתבון עם מס - מס - מס
סופי ית עבר אחר א | א המקיימים את הקשרים לעיל
← ס סתבון עם מס - מס - מס - מס - מס

מבן סתבנות העל האבסולוטה? ($\frac{B}{A}, \frac{C}{A}, \frac{D}{A} = ?$)

משל השני האבסולוטה האבסולוטה נקבע:

$$\frac{B}{C} = -\frac{C}{B} = \mp 1$$

נציב $B = -C$ (עבור $G/G^* = 1$) האבסולוטה האבסולוטה

$$\frac{A}{B} = -\frac{D}{B} = -2i \sin(ka) e^{ka} \quad \text{האבסולוטה נקבע:}$$

$$\leftarrow \text{הסתבנות המקביליות ב-1:} \quad \varphi_{\pm} = -2iB \sin(ka) e^{\pm k(x-a)}$$

$$\varphi_{II} = 2iB \sin(ka)$$

$$\varphi_{III} = 2iB \sin(ka) e^{-k(x-a)}$$

$$\varphi(x) = -\varphi(-x) \quad \text{סתבנות מס - מס}$$

$B=C \leftarrow G/G^*=1$ נראה נראה

$$\rightarrow \frac{A}{B} = \frac{D}{B} = 2 \cos(ka) e^{ka}$$

$$\psi_I = 2B \cos(ka) e^{k(x+a)}$$

$$\psi_{II} = 2B \cos(kx)$$

$$\psi_{III} = 2B \cos(ka) e^{-k(x-a)}$$

$\psi(x) = \psi(-x)$ ← סימטריה של פונקציה

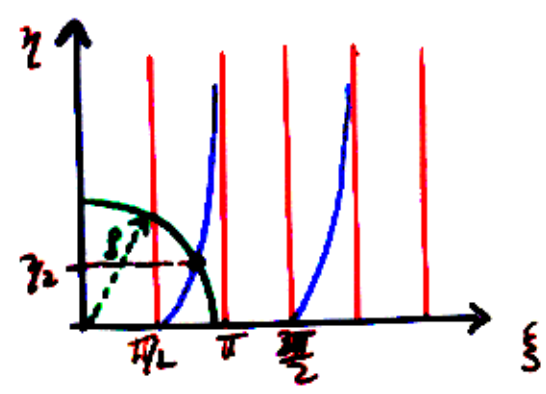
כיצד נקבעת ה-B?

נבחר נורמה בהכרחית?

נניח כי ישנו רצף $\xi = ka$ $\eta = ka$
 ξ ו- η מקיימים את המשוואות:

$$\xi \cot \xi = -\eta$$

$$\xi^2 + \eta^2 = \xi^2$$



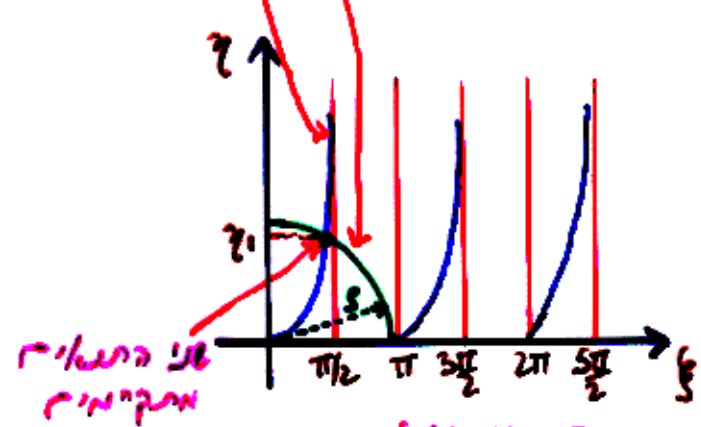
בתכנון ה- ξ ו- η

$\xi > \frac{\pi}{2}$ קיים רק עבור

כדי ש- ξ ו- η יהיו (הבדל ממשחק) מספר המצבים הקשורים אצלם

$$\xi \cot \xi = \eta$$

$$\xi^2 + \eta^2 = \frac{2m a^2 |V|}{\hbar^2} \equiv \xi^2$$



שני המצבים המקסימליים

בתכנון של

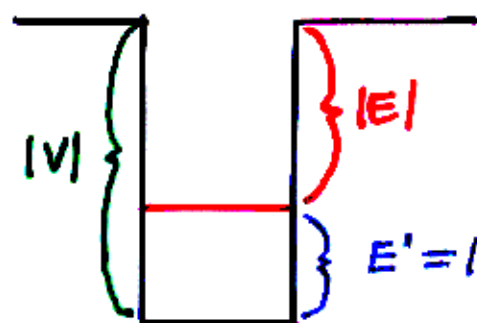
$$k^2 = \frac{2m|E|}{\hbar^2} \rightarrow |E| = \frac{\hbar^2}{2m} \frac{\eta^2}{\xi^2}$$

קיים בתכנון אם עבור $\xi \rightarrow 0$

← קיים מצב קשור אם עבור $\xi \rightarrow 0$ שומקו $(-|V|)$ שלילי ולכן

מהן כמות האנרגיה האנדרג? $|V| \rightarrow \infty$?

נחזיק את האנרגיה יחסית
לכמות האנרגיה



$$|E| = \frac{\hbar^2 \gamma^2}{2m a^2}$$

$$E' = |V| - |E|$$

$$E' = |V| - |E| = \frac{\hbar^2 k^2}{2m} = \frac{\hbar^2 \xi^2}{2m a^2}$$

החלפה k^2 ל- ξ^2

$\xi^2 \rightarrow \infty$ מתקבל עבור $|V| \rightarrow \infty$ $|V| = \frac{\hbar^2 \xi^2}{2m a^2}$

היה מקושר החיבור מתקבלות ? $\xi \rightarrow \infty$

$$\xi \rightarrow -\infty$$

בסופו ? $\xi_n = n \cdot \frac{\pi}{2}$

(מכונות שלמים: $\frac{\pi}{2}, \frac{3\pi}{2}, \dots$, אי שלמים: $\pi, 2\pi, \dots$)

$\rightarrow E_n' = \frac{\hbar^2 \xi_n^2}{2m a^2} = \frac{\hbar^2 n^2 \pi^2}{8ma^2}$ הכמות האנרגיה של הדר ∞

משפט קטלן קלוריס $E > 0$

5 פרמטרים ב"ח (A, B, C, D, F) + 5 אינדיקסים
 \leftarrow אין קואסינטיב של כמות האנרגיה

בסופו ע"י מלכיה (בסוף ע"י) נקבע 4 משוואות
הואשגות 5 נעלמים \leftarrow 4 משוואות לא הוואשגות

8 4 נעלמים $(\frac{B}{A}, \frac{C}{A}, \frac{D}{A}, \frac{F}{A})$ $\leftarrow \det D \neq 0$
 \leftarrow אין אינדיקס של קשר מסוים בין ξ ל- η

תנע זוויתי

$$\hat{\vec{L}} = \hat{\vec{r}} \times \hat{\vec{p}}$$

בהצגת המקום בקואורדינטות קרטזיות:

$$\hat{\vec{p}} = (\hat{p}_x, \hat{p}_y, \hat{p}_z) = -i\hbar \left(\frac{\partial}{\partial x}, \frac{\partial}{\partial y}, \frac{\partial}{\partial z} \right) = -i\hbar \vec{\nabla}$$

$$\rightarrow \hat{\vec{L}} = -i\hbar \vec{r} \times \vec{\nabla}$$

במסגרת:

$$\hat{L}_x = -i\hbar \left(y \frac{\partial}{\partial z} - z \frac{\partial}{\partial y} \right), \quad \hat{L}_y = -i\hbar \left(z \frac{\partial}{\partial x} - x \frac{\partial}{\partial z} \right), \quad \hat{L}_z = -i\hbar \left(x \frac{\partial}{\partial y} - y \frac{\partial}{\partial x} \right)$$

יחס חילופי

כמה מרכיבי המנטי נטמן קומוט?
 נחקון עבור L_x ו- L_y .

$$\begin{aligned} [\hat{L}_x, \hat{L}_y] &= [\hat{y}\hat{p}_z - \hat{z}\hat{p}_y, \hat{z}\hat{p}_x - \hat{x}\hat{p}_z] \\ &= [\hat{y}\hat{p}_z, \hat{z}\hat{p}_x] - \underbrace{[\hat{z}\hat{p}_y, \hat{z}\hat{p}_x]}_{=0} - \underbrace{[\hat{y}\hat{p}_z, \hat{x}\hat{p}_z]}_{=0} + [\hat{z}\hat{p}_y, \hat{x}\hat{p}_z] \end{aligned}$$

נשתמש בקשרים: $[\hat{x}_i, \hat{p}_j] = 0$, $[\hat{p}_i, \hat{p}_j] = 0$, $[\hat{x}_i, \hat{x}_j] = 0$, $[\hat{x}_i, \hat{p}_i] = i\hbar$

$$[\hat{A}\hat{B}, \hat{C}] = \hat{A}[\hat{B}, \hat{C}] + [\hat{A}, \hat{C}]\hat{B}$$

ואקשרים הפיכים:

$$[\hat{A}, \hat{B}\hat{C}] = [\hat{A}, \hat{B}]\hat{C} + \hat{B}[\hat{A}, \hat{C}]$$

$$\rightarrow [\hat{A}\hat{B}, \hat{C}\hat{D}] = \hat{A}\hat{C}[\hat{B}, \hat{D}] + \hat{A}[\hat{B}, \hat{C}]\hat{D} + [\hat{A}, \hat{C}]\hat{D}\hat{B} + \hat{C}[\hat{A}, \hat{D}]\hat{B}$$

$$\rightarrow [\hat{y}\hat{p}_z, \hat{z}\hat{p}_x] = \hat{y}[\hat{p}_z, \hat{z}]\hat{p}_x + 0 + 0 + 0 = -i\hbar \hat{y}\hat{p}_x$$

$$[\hat{z}\hat{p}_y, \hat{x}\hat{p}_z] = \hat{x}[\hat{z}, \hat{p}_z]\hat{p}_y + 0 + 0 + 0 = i\hbar \hat{x}\hat{p}_y$$

$$\rightarrow [\hat{L}_x, \hat{L}_y] = i\hbar (\hat{x}\hat{p}_y - \hat{y}\hat{p}_x) = i\hbar \hat{L}_z$$

$$[\hat{L}_x, \hat{L}_y] = i\hbar \hat{L}_z$$

ובאופן כללי:

$$[\hat{L}_y, \hat{L}_z] = i\hbar \hat{L}_x$$

$$[\hat{L}_z, \hat{L}_x] = i\hbar \hat{L}_y$$

$$\underline{\hat{\vec{L}} \times \hat{\vec{L}} = i\hbar \hat{\vec{L}}}$$

או ביטוי מקוצר:

מסקנה: ניתן לקבוע בו זמנית רבים מהם רק עבור \vec{L}
(מלבד ערכי של L_x ולכן מלבד ערכי של L_y ושל L_z)

לחילופין, אם ניתן לקבוע בו זמנית שני רכיבים של \vec{L}
אז $\vec{L} = 0$.

הוכחה:

נניח ψ היא פונקציה עצמית של \hat{L}_x ושל \hat{L}_y :

$$\begin{aligned} \rightarrow [\hat{L}_x, \hat{L}_y]\psi &= 0 \\ [\hat{L}_x, \hat{L}_y]\psi &= i\hbar \hat{L}_z\psi \end{aligned} \quad \rightarrow \quad \hat{L}_z\psi = 0 = 0 \cdot \psi$$

↑ השתק העצמי של $\hat{L}_z \leftarrow \psi$ היא גם פונקציה עצמית של \hat{L}_z

$$\left[\begin{array}{ll} [\hat{A}, \hat{B}] = i\hat{C} & \text{"עם" עקרון אי הוודאות, אם} \\ \Delta A \cdot \Delta B \geq \frac{1}{2} |\langle C \rangle| & \text{אזי} \end{array} \right]$$

מהכלל האקס העצמי של L_y ושל L_x ?

$$[\hat{L}_x, \hat{L}_z] = -i\hbar \hat{L}_y$$

נשתמש בעקרון אי הוודאות

$$\rightarrow \Delta L_x \Delta L_z \geq \frac{\hbar}{2} |\langle L_y \rangle|$$

מכיון ψ היא פונקציה עצמית

$$\Delta L_z = 0 \leftarrow \hat{L}_z \text{ (ערך עצמי 0)}$$

$$\rightarrow |\langle L_y \rangle| = 0$$

מכיון ψ היא פונקציה עצמית

$$\langle L_y \rangle = L_y = 0 \leftarrow \hat{L}_y$$

$$\leftarrow L_x = 0 \quad \text{הכלל אוקן:}$$

$$\underline{\vec{L} = 0}$$

למדידת שדה של \vec{L} עקב \vec{L} הוא כמות יחידה מוכנה אחת של \vec{L}
 בן של \vec{L} עקב \vec{L} הוא כמות אחת של \vec{L} ! $|\vec{L}|$

הוכחה: $|\vec{L}| = \sqrt{\vec{L} \cdot \vec{L}} = \sqrt{L^2}$: \vec{L} נתון " "

מכאן \vec{L}^2 מיוחסים ציר \vec{L}
 $\vec{L}^2 = \vec{L} \cdot \vec{L} = L_x^2 + L_y^2 + L_z^2$: במילוי \vec{L}^2 הוא :

מבין \vec{L} וציר \vec{L} מיוחסים ציר \vec{L}

$$\begin{aligned} [\hat{L}_z, \hat{L}^2] &= [\hat{L}_z, \hat{L}_x^2 + \hat{L}_y^2 + \hat{L}_z^2] \\ &= [\hat{L}_z, \hat{L}_x^2] + [\hat{L}_z, \hat{L}_y^2] + [\hat{L}_z, \hat{L}_z^2] = 0 \\ &= \hat{L}_x [\hat{L}_z, \hat{L}_x] + [\hat{L}_z, \hat{L}_x] \hat{L}_x + \hat{L}_y [\hat{L}_z, \hat{L}_y] + [\hat{L}_z, \hat{L}_y] \hat{L}_y \\ &= \hat{L}_x i\hbar \hat{L}_y + i\hbar \hat{L}_y \hat{L}_x + \hat{L}_y (-i\hbar \hat{L}_x) - i\hbar \hat{L}_x \hat{L}_y = 0 \end{aligned}$$

כ"כ $[\hat{L}_y, \hat{L}^2] = 0$ $[\hat{L}_x, \hat{L}^2] = 0$

$[\vec{L}, \hat{L}^2] = 0$ אז מיוחסים מקוצר

אז כל מוקציה צמצית של \vec{L}^2 היא מוקציה צמצית של \vec{L}
 (מבטא מיוון) , וההפך.

ההצרכים העצמיים של המעגל הדינמי

נניח להסיק את ההצרכים העצמיים באמצעות המדידה
 בהסתמך על יחסי החילוף בלבד (עליה שימוש במונחים
 עצמיים מבטלים ואיננו המפורסד האופרטורים)

נסיק את קיומם האפשרי של עצמים עצמיים למדידה
 נניח שקבענו $\psi(\vec{r})$ - פונקציה מישורית שרדית

$\equiv \vec{S}, \vec{L}, \vec{M} \text{ (עצמיים)}, \vec{J}$

נבדוק האופן בו $\vec{J} = \vec{L} + \vec{S}$

כאשר \vec{J} מקיים את האלמנטריות של \vec{L} :
 $\vec{L} \times \vec{L} = i\hbar \vec{L}, [\vec{L}, \vec{L}] = 0$

נבדוק בשלב הבא את האלמנטריות

נבדוק: $\vec{J}_+ = \vec{J}_x + i\vec{J}_y, \vec{J}_- = \vec{J}_x - i\vec{J}_y$
 "אופרטורי סולם"

בשלב הבא:
 $[\vec{J}_z, \vec{J}_+] = \hbar \vec{J}_+, [\vec{J}_z, \vec{J}_-] = -\hbar \vec{J}_-$
 $[\vec{J}_+, \vec{J}_+] = 0, [\vec{J}_+, \vec{J}_-] = 2\hbar \vec{J}_z, \vec{J}^2 = \vec{J}_+ \vec{J}_- + \vec{J}_- \vec{J}_+ + \hbar \vec{J}_z$

נניח: $\vec{J}_z \psi_m = \hbar m \psi_m$
 מונחים: $n = 0, 1, 2, \dots$ $m = n$
 $\quad \quad \quad \quad \quad \quad \quad \quad m = n + \frac{1}{2}$

הוכחה

$\vec{J}_z \vec{J}_+ \psi_m = (\hbar \vec{J}_+ + \vec{J}_+ \vec{J}_z) \psi_m = (\hbar \vec{J}_+ + \vec{J}_+ \hbar m) \psi_m$
 $\rightarrow \vec{J}_z (\vec{J}_+ \psi_m) = \hbar(m+1) \vec{J}_+ \psi_m \rightarrow \vec{J}_+ \psi_m = \psi_{m+1}$
 (כאן נכנסו מונחים)