

0.5 角动量耦合

角动量是一个十分重要的力学量。因为在许多情况下，它是守恒量，从而可以作为态的标志之一。通过它的数值和变化，可以研究微观体系的一些性质和变化规律。在原子、分子、原子核理论中都会碰到这类问题。

0.5.1 定义和一般性质

角动量概念最早是从经典力学中提出来的。它的定义是

$$\mathbf{L} = \mathbf{r} \times \mathbf{p} = \begin{vmatrix} \mathbf{i} & \mathbf{j} & \mathbf{k} \\ x & y & z \\ p_x & p_y & p_z \end{vmatrix} \quad (0.5.1)$$

式中 \mathbf{L} 为角动量， \mathbf{r} 为矢径 (它们都是对某定点 O 来说的)， \mathbf{p} 为质点运动的动量。

在量子力学中，我们可以用相同的关系来定义角动量，只是式中各量都以相应的算符来代替。从这一定义出发，可以写出 L_x ， L_y ， L_z 和 L^2 各算符的表示式，它们的对易关系(各分量间的对易关系可以合写为 $\mathbf{L} \times \mathbf{L} = i\hbar\mathbf{L}$ ，这是一个重要的关系式!) 以及它们的本征值、本征函数等等。这样的角动量定义和推出的结论，对于原子中的电子轨道角动量是适用的，但明显地不能用于自旋角动量。(实验事实告诉我们，自旋角动量的 z 分量只有两个可能值： $\frac{1}{2}\hbar$ 和 $-\frac{1}{2}\hbar$ ，而 L_z 的本征值 $m\hbar$ 却只能是 \hbar 的整数倍。) 为此，需要寻求一个更为一般的角动量定义，能把轨道角动量和自旋角动量都概括进去。

从上述角动量定义出发，可推导出对易关系

$$\mathbf{L} \times \mathbf{L} = i\hbar\mathbf{L} \quad (0.5.2)$$

我们知道，在量子力学中，算符的对易关系是十分重要的，它反映了力学量的基本性质。我们可以用这个对易关系作为角动量的一般定义。

定义：凡是满足对易关系

$$\mathbf{Q} \times \mathbf{Q} = i\hbar\mathbf{Q} \quad (0.5.3)$$

的算符 \mathbf{Q} 都叫角动量算符。(0.5.3)式的分量形式是

$$[Q_x, Q_y] = i\hbar Q_z, \quad [Q_y, Q_z] = i\hbar Q_x, \quad [Q_x, Q_z] = i\hbar Q_y$$

从这个定义出发，可导出角动量算符的许多基本性质。例如对于算符

$$Q^2 = Q_x^2 + Q_y^2 + Q_z^2, \quad Q_{\pm} = Q_x \pm iQ_y$$

有以下对易关系：

$$(1) \quad [Q^2, Q_z] = [Q^2, Q_+] = [Q^2, Q_-] = 0 \quad (0.5.4)$$

$$(2) \quad [Q_{\pm}, Q_z] = \mp \hbar Q_{\pm} \quad (0.5.5)$$

$$(3) \quad Q_{\pm} Q_{\mp} = Q^2 - Q_z^2 \pm \hbar Q_z \quad (0.5.6)$$

由(0.5.4)式, Q^2 与 Q_z 有共同的本征态。设某一本征态对应的 Q^2 , Q_z 的本征值分别为 $\lambda \hbar^2$ 和 $m \hbar$, 波函数可记作 $|\lambda m\rangle$, 即有

$$Q^2 |\lambda m\rangle = \lambda \hbar^2 |\lambda m\rangle \quad (0.5.7)$$

$$Q_z |\lambda m\rangle = m \hbar |\lambda m\rangle \quad (0.5.8)$$

由(0.5.4)式和(0.5.7)式

$$Q^2 Q_+ |\lambda m\rangle = Q_+ Q^2 |\lambda m\rangle = \lambda \hbar^2 Q_+ |\lambda m\rangle$$

$$Q^2 Q_- |\lambda m\rangle = Q_- Q^2 |\lambda m\rangle = \lambda \hbar^2 Q_- |\lambda m\rangle$$

这两式说明, $Q_+ |\lambda m\rangle$ 和 $Q_- |\lambda m\rangle$ 都是 Q^2 的本征态, 而且相应的本征值仍然是 $\lambda \hbar^2$ 。

再根据(0.5.5)和(0.5.8)式,

$$Q_z Q_+ |\lambda m\rangle = Q_+ Q_z |\lambda m\rangle + \hbar Q_+ |\lambda m\rangle = (m+1)\hbar Q_+ |\lambda m\rangle,$$

$$Q_z Q_- |\lambda m\rangle = Q_- Q_z |\lambda m\rangle - \hbar Q_- |\lambda m\rangle = (m-1)\hbar Q_- |\lambda m\rangle$$

这说明 $Q_+ |\lambda m\rangle$ 和 $Q_- |\lambda m\rangle$ 又都是 Q_z 的本征态, 但相应的本征值为 $(m+1)\hbar$ 和 $(m-1)\hbar$ 。综合以上结果:

$$Q_+ |\lambda m\rangle = C |\lambda m+1\rangle, \quad (0.5.9)$$

$$Q_- |\lambda m\rangle = C' |\lambda m-1\rangle, \quad (0.5.10)$$

其中 C 和 C' 是常数。重复上述过程, 得出

$$Q_+^n |\lambda m\rangle = C'' |\lambda m+n\rangle,$$

$$Q_-^n |\lambda m\rangle = C''' |\lambda m-n\rangle,$$

C'' 和 C''' 是相应的常数。由于这种性质, Q_+ 称为升阶算符, Q_- 称为降阶算符, 统称为阶梯算符。

由算符的对易关系可以证明(参阅附录 2), λ , m 的可能取值必须符合以下条件: (1)

$\lambda=J(J+1)$, 其中 J 只能取整数或半整数; (2)对于一定的 J , $m=J, J-1, \dots, -J$.

最后, 由于(0.5.9)和(0.5.10)式是经常会用到的, 我们要把其中的系数 C 和 C' 确定下来。

先把 C, C' 注以下标, 以区别对不同的态 $|\lambda m\rangle$ 时的值。以 $\langle \lambda m+1|$ 左乘(0.5.9)式, 有

$$\begin{aligned} C_{\lambda m} &= \langle \lambda m+1|Q_+|\lambda m\rangle \\ &= \langle \lambda m+1|Q_x|\lambda m\rangle + i\langle \lambda m+1|Q_y|\lambda m\rangle \\ &= \langle \lambda m|Q_x|\lambda m+1\rangle^* - \langle \lambda m|iQ_y|\lambda m+1\rangle^* \\ &= \langle \lambda m|Q_-|\lambda m+1\rangle = C'_{\lambda m+1} \end{aligned}$$

再以 Q_- 作用于(0.5.9)式,

$$Q_-Q_+|\lambda m\rangle = C_{\lambda m}Q_-|\lambda m+1\rangle = C_{\lambda m}C'_{\lambda m+1}|\lambda m\rangle$$

利用对易关系(0.5.6)式, 上式左端可化为

$$\begin{aligned} Q_-Q_+|\lambda m\rangle &= (Q^2 - Q_z^2 - \hbar Q_z)|\lambda m\rangle \\ &= (\lambda\hbar^2 - m^2\hbar^2 - m\hbar^2)|\lambda m\rangle, \end{aligned}$$

故
$$C_{\lambda m}C'_{\lambda m+1} = [\lambda - m(m+1)]\hbar^2$$

再利用关系 $C_{\lambda m}^* = C'_{\lambda m+1}$, 有

$$|C_{\lambda m}|^2 = [\lambda - m(m+1)]\hbar^2,$$

所以,

$$C_{\lambda m} = e^{i\alpha} \sqrt{\lambda - m(m+1)}\hbar,$$

式中 $e^{i\alpha}$ 是相因子。由于 $|e^{i\alpha}|=1$, 它不影响归一化, 可以并入函数中去, 故在式中可以不写。

最后的结果中, 再将 λ 换成 $J(J+1)$, 变为常见的形式

$$\begin{aligned} C_{Jm} &= \sqrt{J(J+1) - m(m+1)}\hbar \\ &= \sqrt{(J-m)(J+m+1)}\hbar, \end{aligned} \tag{0.5.11}$$

由于 $C'_{Jm+1} = C_{Jm}^* = \sqrt{J(J+1) - m(m+1)}\hbar$, 故有

$$\begin{aligned} C'_{Jm} &= \sqrt{J(J+1) - m(m-1)}\hbar \\ &= \sqrt{(J+m)(J-m+1)}\hbar \end{aligned} \tag{0.5.12}$$

这样, (0.5.9)和(0.5.10)式就写作

$$Q_+ |\lambda m\rangle = \sqrt{J(J+1) - m(m+1)}\hbar |\lambda m+1\rangle \quad (0.5.13)$$

$$Q_- |\lambda m\rangle = \sqrt{J(J+1) - m(m-1)}\hbar |\lambda m-1\rangle \quad (0.5.14)$$

0.5.2 角动量的耦合

两个角动量之间的耦合, 反映了两种运动形式之间有某种相互作用。我们以大家熟知的自旋-轨道相互作用来说明问题。原子中的电子有轨道角动量 \mathbf{l} , 这是由电子的轨道运动产生的; 它还有自旋角动量 \mathbf{s} , 这是由电子自旋运动产生的。如果这两种运动彼此孤立, 没有联系(耦合), 那么 l^2 , l_z 和 s^2 , s_z 都是守恒量, 对应的量子数 l , m_l , s , m_s 都是好量子数, 在一个态里可以同时确定。本征态用波函数 $|nlsm_l m_s\rangle$ 表示。

当轨道运动与自旋运动之间出现相互作用时, 角动量 \mathbf{l} 和 \mathbf{s} 都不再是守恒的了。但作为一个整体, 总角动量应该是守恒的。定义总角动量 \mathbf{j}

$$\mathbf{j} = \mathbf{l} + \mathbf{s},$$

可以证明 l^2 , s^2 , j^2 和 j_z 是守恒量, 相应的量子数 l , s , j , m 是好量子数, 本征态以波函数 $|nlsjm\rangle$ 表征。

波函数 $|nlsjm\rangle$ 可以用 $\{|nlsm_l m_s\rangle\}$ 表示出来, 反之亦然。这就是波函数之间的变换关系。

下面作一般的论述。设 \mathbf{J}_1 和 \mathbf{J}_2 是两个彼此独立的(即相应的自变量是独立的)角动量, 而

$$\mathbf{J} = \mathbf{J}_1 + \mathbf{J}_2, \quad (0.5.15)$$

不难证明, \mathbf{J} 也满足角动量的基本对易关系

$$\mathbf{J} \times \mathbf{J} = i\hbar\mathbf{J} \quad (0.5.16)$$

而且有

$$\begin{aligned} [J^2, J_1^2] &= 0, & [J^2, J_2^2] &= 0 \\ [J^2, J_\alpha] &= 0, & \alpha &= x, y, z. \end{aligned} \quad (0.5.17)$$

因此, J^2 , J_1^2 , J_2^2 和 J_z 有共同本征函数, 以 $|j_1 j_2 j m\rangle$ 表之。以它们作为基矢的表象, 称为耦合表象。

在无耦合表象中, 设 J_1^2, J_{1z} 的共同本征函数是 $|j_1 m_1\rangle$, J_2^2, J_{2z} 的共同本征函数是 $|j_2 m_2\rangle$ 。

由于 \mathbf{J}_1 和 \mathbf{J}_2 彼此独立, 相应的变量属于不同的自由度, 所以

$$|j_1 m_1\rangle |j_2 m_2\rangle = |j_1 m_1 j_2 m_2\rangle \quad (0.5.18)$$

这就是 J_1^2 , J_{1z} , J_2^2 和 J_{2z} 的共同本征函数。所有的 $|j_1 m_1 j_2 m_2\rangle$ 构成一套完全的正交函数系，是无耦合表象中的基矢。

耦合表象与无耦合表象之间通过一个 $(2j_1 + 1)(2j_2 + 1)$ 维的么正变换相联系，这就是说， $|j_1 j_2 j m\rangle$ 可以用 $|j_1 m_1 j_2 m_2\rangle$ 展开：

$$|j_1 j_2 j m\rangle = \sum_{m_1, m_2} C |j_1 m_1 j_2 m_2\rangle。$$

根据 $J_z = J_{1z} + J_{2z}$ ，容易证明必有 $m = m_1 + m_2$ ，故求和只对 m_1, m_2 中之一进行即可。上式明确写成

$$|j_1 j_2 j m\rangle = \sum_{m_1 + m_2 = m} C_{m_1 m_2}^j |j_1 m_1 j_2 m_2\rangle \quad (0.5.19)$$

展开系数叫克莱布施—高登(Clebsch-Gordan)系数，简称 CG 系数。关于这个系数，下一节将专门讨论之。

在耦合表象中的量子数必定与无耦合表象中的量子数有联系。现在的问题是， j_1 和 j_2 给定后， j 有哪些可能的数值。这个问题可以推断如下。已知

$$-j_1 \leq m_1 \leq j_1, \quad -j_2 \leq m_2 \leq j_2,$$

或者，由于 $m_1 + m_2 = m$ ，有

$$-j_1 \leq m - m_2 \leq j_1, \quad -j_2 \leq m - m_1 \leq j_2。$$

上列关系在 m_1, m_2 和 m 的允许取值范围内部能成立。现在令 m_1, m_2, m 分别取其最大值 j_1, j_2, j ，则有

$$-j_1 \leq j - j_2 \leq j_1, \quad -j_2 \leq j - j_1 \leq j_2,$$

即

$$j_2 - j_1 \leq j \leq j_1 + j_2, \quad j_1 - j_2 \leq j \leq j_1 + j_2。$$

用单一的表示式，有

$$|j_1 - j_2| \leq j \leq j_1 + j_2。$$

也就是说， j_1, j_2 给定后， j 的可能取值是

$$j = j_1 + j_2, j_1 + j_2 - 1, \dots, |j_1 - j_2|。 \quad (0.5.20)$$

这种关系可以形象地用一个三边各长为 j_1, j_2 和 j 的三角形来表示。第三边的长度，最大为

$j_1 + j_2$, 最小为 $|j_1 - j_2|$ 。有时为了叙述方便, 就把 j_1, j_2 和 j 的这种关系叫做三角关系, 用 $\Delta(j_1 j_2 j)$ 表示。

至于 m 的可能值为 $m = j, j-1, \dots, -j$, 则是不言而喻的。

0.5.3 矢量耦合系数: CG 系数与 $3j$ 符号

前面讲过两个角动量耦合的问题。由(0.5.19)式, 本征函数之间有下列关系:

$$|j_1 j_2 j m\rangle = \sum_{m_1, m_2} C_{m_1 m_2}^j |j_1 m_1 j_2 m_2\rangle$$

或

$$|j_1 j_2 j m\rangle = \sum |j_1 j_2 m_1 m_2\rangle \langle j_1 j_2 m_1 m_2 | j_1 j_2 j m\rangle. \quad (0.5.21)$$

也可以简写成

$$|j m\rangle = \sum C_{m_1 m_2}^j |m_1 m_2\rangle. \quad (0.5.22)$$

以上各式中的 $\langle j_1 j_2 m_1 m_2 | j_1 j_2 j m\rangle$ 或 $C_{m_1 m_2}^j$, 叫做矢量耦合系数或 CG 系数。

用群论方法可以得到 CG 系数的表示式:

$$\begin{aligned} \langle j_1 j_2 m_1 m_2 | j_1 j_2 j m\rangle &= \delta(m, m_1 + m_2) \cdot \sqrt{\frac{(j_1 + j_2 - j)!(j + j_1 - j_2)!(j + j_2 - j_1)!(2j + 1)!}{(j + j_1 + j_2 + 1)!}} \\ &\times \sum_k \frac{(-1)^k \sqrt{(j_1 + m_1)!(j_1 - m_1)!(j_2 + m_2)!(j_2 - m_2)!(j + m)!(j - m)!}}{k!(j_1 + j_2 - j - k)!(j_1 - m_1 - k)!(j_2 + m_2 - k)!(j - j_2 + m_1 + k)!(j - j_1 + m_2 + k)!} \end{aligned} \quad (0.5.23)$$

式中 k 取遍使分母的因子有意义的范围, 即从 $0, -j+j_2-m_1, -j+j_1+m_2$ 之最大者至 $j_1 + j_2 - j, j_1 - m_1, j_2 + m_2$ 之最小者。

现将 CG 系数的一些基本性质罗列如下:

$$(1) \langle j_1 j_2 m_1 m_2 | j_1 j_2 j m\rangle = 0, \text{ 除非 } \Delta(j_1 j_2 j) \text{ 并 } m = m_1 + m_2 \quad (0.5.24)$$

(2) CG 系数是实数, 即

$$\langle j_1 j_2 m_1 m_2 | j_1 j_2 j m\rangle = \langle j_1 j_2 j m | j_1 j_2 m_1 m_2\rangle. \quad (0.5.25)$$

(3) 满足么正条件

$$\sum_{m_1 m_2} \langle j_1 j_2 m_1 m_2 | j_1 j_2 j m\rangle \langle j_1 j_2 m_1 m_2 | j_1 j_2 j' m'\rangle = \delta_{jj'} \delta_{mm'}, \quad (0.5.26)$$

$$\sum_{jm} \langle j_1 j_2 m_1 m_2 | j_1 j_2 jm \rangle \langle j_1 j_2 m'_1 m'_2 | j_1 j_2 jm \rangle = \delta_{m_1 m'_1} \delta_{m_2 m'_2}. \quad (0.5.27)$$

(4) 还满足

$$\langle j_1 j_2 m_1 m_2 | j_1 j_2 jm \rangle = (-1)^{j_1 + j_2 - j} \langle j_2 j_1 m_2 m_1 | j_2 j_1 jm \rangle \quad (0.5.28)$$

(5) 有递推关系

$$\begin{aligned} & \sqrt{j(j+1) - m(m \pm 1)} \langle j_1 j_2 m_1 m_2 | j_1 j_2 jm \pm 1 \rangle \\ &= \sqrt{j_1(j_1 + 1) - m_1(m_1 \mp 1)} \langle j_1 j_2 m_1 \mp 1 m_2 | j_1 j_2 jm \rangle \\ & \quad + \sqrt{j_2(j_2 + 1) - m_2(m_2 \mp 1)} \langle j_1 j_2 m_1 m_2 \mp 1 | j_1 j_2 jm \rangle \end{aligned} \quad (0.5.29)$$

当然要注意，在这里 $m_1 + m_2 = m \pm 1$ 。

CG 系数有时用另外一种符号—— $3j$ 符号代替（它们两者以及有的书籍上采用的拉卡的 V 系数，都可以理解为矢量耦合系数），它们的关系是

$$\begin{pmatrix} j_1 & j_2 & j \\ m_1 & m_2 & m \end{pmatrix} = \frac{(-1)^{j_1 - j_2 - m}}{\sqrt{2j+1}} \langle j_1 j_2 m_1 m_2 | j_1 j_2 j - m \rangle \quad (0.5.30)$$

或

$$\langle j_1 j_2 m_1 m_2 | j_1 j_2 jm \rangle = (-1)^{-j_1 + j_2 - m} \sqrt{2j+1} \begin{pmatrix} j_1 & j_2 & j \\ m_1 & m_2 & -m \end{pmatrix} \quad (0.5.31)$$

$3j$ 符号的一般形式写成 $\begin{pmatrix} j_1 & j_2 & j_3 \\ m_1 & m_2 & m_3 \end{pmatrix}$ ，其基本性质有：

$$(1) \begin{pmatrix} j_1 & j_2 & j_3 \\ m_1 & m_2 & m_3 \end{pmatrix} = 0, \text{ 除非 } \begin{cases} \Delta(j_1 j_2 j_3) \\ m_1 + m_2 + m_3 = 0 \end{cases} \quad (0.5.32)$$

(2) 有对称关系

$$\begin{aligned} \begin{pmatrix} j_1 & j_2 & j_3 \\ m_1 & m_2 & m_3 \end{pmatrix} &= \begin{pmatrix} j_2 & j_3 & j_1 \\ m_2 & m_3 & m_1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} j_3 & j_1 & j_2 \\ m_3 & m_1 & m_2 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} j_2 & j_3 & j_1 \\ m_3 & m_1 & m_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} j_3 & j_1 & j_2 \\ m_2 & m_3 & m_1 \end{pmatrix}, \end{aligned} \quad (0.5.33)$$

和

$$(-1)^{j_1 + j_2 + j_3} \begin{pmatrix} j_1 & j_2 & j_3 \\ m_1 & m_2 & m_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} j_2 & j_1 & j_3 \\ m_2 & m_1 & m_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} j_1 & j_3 & j_2 \\ m_1 & m_3 & m_2 \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} j_3 & j_2 & j_1 \\ m_3 & m_2 & m_1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} j_1 & j_2 & j_3 \\ -m_1 & -m_2 & -m_3 \end{pmatrix} \quad (0.5.34)$$

(0.5.33)式表示，相邻两列对调偶数次，或者上行或下行的相邻元素对调偶数次， $3j$ 符号的值不变。(0.5.34)式表示，相邻两列对调奇数次，或者下面一行的元素全变号，要乘以因子 $(-1)^{j_1+j_2+j_3}$ 。

(3) 有正交关系

$$\sum_{m_1 m_2} \begin{pmatrix} j_1 & j_2 & j_3 \\ m_1 & m_2 & m_3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} j_1 & j_2 & j_3' \\ m_1 & m_2 & m_3' \end{pmatrix} = \frac{1}{2j_3+1} \delta_{j_3 j_3'} \delta_{m_3 m_3'} \quad (0.5.35)$$

$$\sum_{j_3} (2j_3+1) \begin{pmatrix} j_1 & j_2 & j_3 \\ m_1 & m_2 & m_3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} j_1 & j_2 & j_3 \\ m_1' & m_2' & m_3 \end{pmatrix} = \delta_{m_1 m_1'} \delta_{m_2 m_2'} \quad (0.5.36)$$

$3j$ 符号与拉卡 V 系数有如下关系

$$\begin{pmatrix} j_1 & j_2 & j_3 \\ m_1 & m_2 & m_3 \end{pmatrix} = (-1)^{j_1-j_2-j_3} V(j_1 j_2 j_3, m_1 m_2 m_3)。$$

表 若干 $3j$ 符号的表示式

$$\begin{pmatrix} j_1 & j_2 & j_3 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} = 0, \text{ 如果 } j_1 + j_2 + j_3 = \text{奇数}$$

$$\begin{pmatrix} j_1 & j_2 & j_3 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} = (-1)^k \sqrt{\frac{(2k-2j_1)!(2k-2j_2)!(2k-2j_3)!}{(2k+1)!} \cdot \frac{k!}{(k-j_1)!(k-j_2)!(k-j_3)!}},$$

如果 $j_1 + j_2 + j_3 = 2k$ (偶数)