

Aufgabe 1

Stellen Sie die Operatoren L_x , L_y , L_z und \vec{L}^2 in Kugelkoordinaten dar und zeigen Sie

$$L_x = -\frac{\hbar}{i} (\sin \varphi \partial_\theta + \cot \theta \cos \varphi \partial_\varphi), \quad L_y = \frac{\hbar}{i} (\cos \varphi \partial_\theta - \cot \theta \sin \varphi \partial_\varphi), \quad L_z = \frac{\hbar}{i} \partial_\varphi,$$

$$L^2 = -\hbar^2 \left(\partial_\theta^2 + \cot \theta \partial_\theta + \frac{1}{\sin^2 \theta} \partial_\varphi^2 \right) = -\hbar^2 \left(\frac{1}{\sin \theta} \partial_\theta \sin \theta \partial_\theta + \frac{1}{\sin^2 \theta} \partial_\varphi^2 \right).$$

Benutzen Sie dazu

$$x = r \sin \theta \cos \varphi, \quad y = r \sin \theta \sin \varphi, \quad z = r \cos \theta,$$

$$\partial_x = \sin \theta \cos \varphi \partial_r + \frac{1}{r} \cos \theta \cos \varphi \partial_\theta - \frac{\sin \varphi}{r \sin \theta} \partial_\varphi,$$

$$\partial_y = \sin \theta \sin \varphi \partial_r + \frac{1}{r} \cos \theta \sin \varphi \partial_\theta + \frac{\cos \varphi}{r \sin \theta} \partial_\varphi,$$

$$\partial_z = \cos \theta \partial_r - \frac{1}{r} \sin \theta \partial_\theta.$$

Aufgabe 2

a) Zeigen Sie, daß die Legendrepolynome

$$P_l(\xi) := \frac{1}{2^l l!} \frac{d^l}{d\xi^l} (\xi^2 - 1)^l$$

die Legendresche Differentialgleichung

$$(1 - \xi^2) \frac{d^2 P_l}{d\xi^2} - 2\xi \frac{dP_l}{d\xi} + l(l+1)P_l = 0$$

erfüllen. *Hinweis:* Differenzieren Sie dazu $(l+1)$ -mal die Gleichung

$$(\xi^2 - 1) \frac{d}{d\xi} (\xi^2 - 1)^l = 2l\xi(\xi^2 - 1)^l$$

b) Berechnen Sie explizit als Funktion von θ, φ die Kugelflächefunktionen Y_{lm} für $l = 0, 1, 2$.

Hinweis:

$$Y_{lm} = (-1)^{\frac{1}{2}(m+|m|)} \sqrt{\frac{(2l+1)(l-|m|)!}{4\pi(l+|m|)!}} P_{l|m|} e^{im\varphi}, \quad P_{l|m|} = (1 - \xi^2)^{\frac{m}{2}} \frac{d^m}{d\xi^m} P_l(\xi)$$

Aufgabe 3

Ein physikalisches System befinde sich im Eigenzustand ψ_{lm} zu \vec{L}^2 und L_z . Berechnen Sie die Erwartungswerte $\langle L_x \rangle$, $\langle L_y \rangle$ sowie ΔL_x , ΔL_y .

Hinweis: Drücken Sie L_x , L_y durch L_{\pm} aus.

Aufgabe 4

Gegeben sei der Hamiltonoperator

$$H = \frac{1}{2a} \vec{L}^2, \quad a \in \mathbb{R}.$$

a) Geben Sie die Eigenfunktionen und Eigenwerte von H an.

b) Zur Zeit $t = 0$ befinde sich das physikalische System im Zustand

$$\psi(\theta, \varphi) = c(\sin \theta \cos \varphi + \cos \theta), \quad c \in \mathbb{R}.$$

Berechnen Sie c so, daß ψ ein normierter Zustand ist.

Hinweis: Drücken Sie ψ durch die Kugelflächenfunktionen Y_{lm} aus und benutzen Sie die Orthogonalität der Y_{lm} .

c) Wie lautet die Wellenfunktion $\Psi(\theta, \varphi, t)$?

d) Berechnen Sie die Erwartungswerte von H und L_z im Zustand Ψ .

Aufgabe 5

a) Zeigen Sie

$$\sum_{k=1}^3 \epsilon_{ijk} \epsilon_{klm} = \delta_{il} \delta_{jm} - \delta_{im} \delta_{jl}$$

für $\epsilon_{123} = \epsilon_{231} = \epsilon_{312} = 1$, $\epsilon_{213} = \epsilon_{132} = \epsilon_{321} = -1$, $\epsilon_{iij} = 0$.

b) Der Drehimpuls \vec{L} ist definiert als $\vec{L} = \vec{x} \times \vec{p}$. Zeigen Sie

$$L_i = \sum_{j=1}^3 \sum_{k=1}^3 \epsilon_{ijk} x_j p_k$$

in einer kartesischen Basis $\vec{L} = \sum_{i=1}^3 L_i \vec{e}_i$.

c) Zeigen Sie

$$[L_i, x_j] = i\hbar \sum_k \epsilon_{ijk} x_k, \quad [L_i, p_j] = i\hbar \sum_k \epsilon_{ijk} p_k, \quad [L_i, L_j] = i\hbar \sum_k \epsilon_{ijk} L_k.$$