

ديناميكا

$$\frac{\partial B_3}{\partial x} \quad \frac{\partial B_3}{\partial y} \quad \frac{\partial B_3}{\partial z}$$

$$F = \mu_0 \frac{\partial B_3}{\partial z}$$

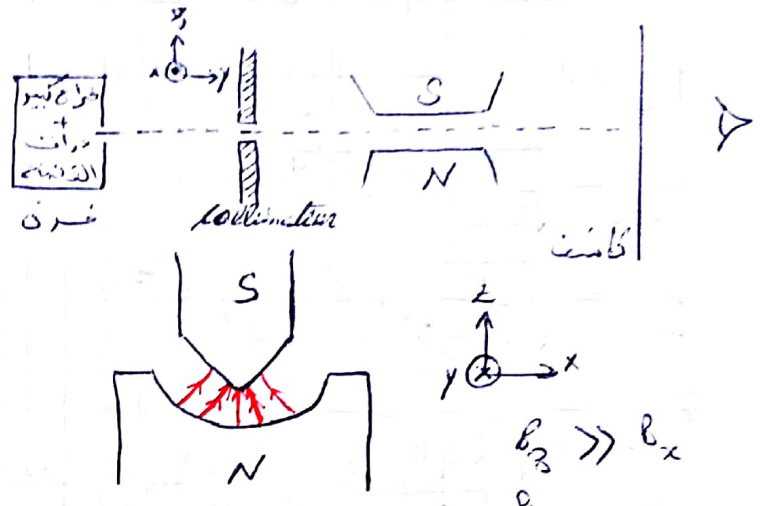
و... بيان :
 $\frac{\partial B_3}{\partial z} > 0$ ← يترك مسار ذرة العضة نحو الأعلى إذا $\mu < 0$
 $\frac{\partial B_3}{\partial z} < 0$ ← يترك مسار ذرة العضة نحو الأسفل إذا $\mu < 0$

لهذا ينبغي أن نرات الفضة تتوسع على الكاشف لكن التجربة ديت ظهور بقعتين مختلفتين على الكاشف واحدة نحو الأعلى والأخرى نحو الأسفل وكان μ يأخذ فقط قيمتين مختلفتين وساطة البقعتين يوحيا أن $\mu = \pm a$ وبمجرد التجربة لذلك أن استقام العزم المغناطيسي على اتجاه المحل المغناطيسي مكمم كل التجارب التي أجريت فيما بعد باستعمال ذرات أخرى ديت أن استقام μ على $\pm a$ مكمم. لكن القيم الممكنة لـ μ ليست دائما

استنتاج =
 نقيم μ مستويته فوضع كيميا غيرنا الحالات مندرج

مصل 3: السبين والعزم المغناطيسي

1- تجربة Stern Gerlach (1922) :
 الهدف من هذه التجربة هو قياس العزم المغناطيسي لذرات الفضة



$B_x = 0$ عند المركز.
 نتبع بين القطبية لـ μ مسار ذرة من الفضة لها عزم مغناطيسي μ .

كلاسيكيا : الطاقة المغناطيسية لهذه الذرة هي :
 $E_m = -\vec{\mu} \cdot \vec{B}$

لكن : العزم المغناطيسي القوة المغناطيسية الناتجة عن هذه الطاقة هي :

$$F = -\nabla E_m = \nabla (\vec{\mu} \cdot \vec{B})$$

$$= \nabla (\mu_x B_x + \mu_y B_y + \mu_z B_z)$$

$$= \mu_x \nabla B_x + \mu_y \nabla B_y + \mu_z \nabla B_z$$

$$F = \mu_z \left(\frac{\partial B_z}{\partial x} \vec{i} + \frac{\partial B_z}{\partial y} \vec{j} + \frac{\partial B_z}{\partial z} \vec{k} \right)$$

نعرف الآن تأثير $U[R]$ على

أنفة الوضعية

$$\langle \psi | U^\dagger[R] | x, y \rangle = \langle \psi_R | x, y \rangle$$

$$|\psi_R\rangle = U[R] |\psi\rangle$$

$$\langle \psi_R | \psi_R \rangle = \langle \psi | U^\dagger[R] U[R] | \psi \rangle = \langle \psi | \psi \rangle$$

$$\langle \psi | \psi \rangle = \int dx dy \langle \psi | x, y \rangle \langle x, y | \psi \rangle$$

$$\begin{aligned} \langle \psi_R | \psi_R \rangle &= \int d\bar{x} d\bar{y} \langle \psi_R | \bar{x}, \bar{y} \rangle \langle \bar{x}, \bar{y} | \psi_R \rangle \\ &= \int d\bar{x} d\bar{y} \delta(\bar{x}, \bar{y}, x, y) \langle \psi | \bar{x}, \bar{y} \rangle \cdot \langle \bar{x}, \bar{y} | \psi \rangle \end{aligned}$$

$$\langle \psi | x, y \rangle = \langle \psi_R | \bar{x}, \bar{y} \rangle$$

$$= \langle \psi | U^\dagger[R] | \bar{x}, \bar{y} \rangle$$

$$|x, y\rangle = U^\dagger[R] |\bar{x}, \bar{y}\rangle$$

$$|\bar{x}, \bar{y}\rangle = U[R] |x, y\rangle$$

$$= |x \cos \varphi_0 - y \sin \varphi_0, x \sin \varphi_0 + y \cos \varphi_0\rangle$$

$$|\bar{x}, \bar{y}\rangle = |x \cos \varphi_0 - y \sin \varphi_0, x \sin \varphi_0 + y \cos \varphi_0\rangle$$

شكل المتغير $U[R]$

نعتبر دوران صغير حول \vec{k} و \vec{k} موازي المحور z

و نكتب $U[R(\vec{k})]$

$$U[R(\vec{k})] = e^{-\frac{i}{\hbar} \vec{\epsilon} \cdot \vec{A}} = e^{-\frac{i}{\hbar} \epsilon_0 A_z}$$

$$= 1 - \frac{i}{\hbar} \epsilon_0 A_z + \mathcal{O}(\epsilon^2)$$

الدوران في اوب =

كلاسيكيا : نعتبر دوران حول المحور z

بزاوية φ_0

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} \bar{x} \\ \bar{y} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \varphi_0 & -\sin \varphi_0 \\ \sin \varphi_0 & \cos \varphi_0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

$$\bar{x}^2 + \bar{y}^2 = x^2 + y^2 \Leftrightarrow \cos^2 \varphi_0 + \sin^2 \varphi_0 = 1$$

$$\begin{pmatrix} p_x \\ p_y \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} \bar{p}_x \\ \bar{p}_y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \varphi_0 & -\sin \varphi_0 \\ \sin \varphi_0 & \cos \varphi_0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} p_x \\ p_y \end{pmatrix}$$

$$R(\varphi_0 \vec{k}) = \begin{pmatrix} \cos \varphi_0 & -\sin \varphi_0 \\ \sin \varphi_0 & \cos \varphi_0 \end{pmatrix}$$

كيبيا =

نريد $U[R(\varphi_0 \vec{k})]$ المتغير المرافقة

للدوران $R(\varphi_0 \vec{k})$ اذ U :

$$|\psi\rangle \xrightarrow{R(\varphi_0 \vec{k})} |\psi_R\rangle = U |\psi\rangle$$

نغير القيم المتوسطة

$$\langle \psi | x | \psi \rangle \xrightarrow{R} \langle \psi_R | x | \psi_R \rangle$$

$$= \langle \psi | U^\dagger x U | \psi \rangle$$

$$= \langle \psi | \bar{x} | \psi \rangle$$

$$= \langle \bar{x} \rangle$$

$$= \langle x \rangle$$

$$\langle x \rangle_R = \langle \bar{x} \rangle = \langle x \rangle \cos \varphi_0 - \langle y \rangle \sin \varphi_0$$

$$\langle y \rangle_R = \langle \bar{y} \rangle = \langle x \rangle \sin \varphi_0 + \langle y \rangle \cos \varphi_0$$

$$\bar{x} = U^\dagger x U$$

$$\bar{y} = U^\dagger y U$$

$$U[R(\epsilon K)] = e^{-i/\hbar \epsilon L_3}$$

نعتبر الآن دوران متناهياً بزوايا ϵ
 $\varphi_0 = N\epsilon$ ($N \rightarrow \infty, \epsilon \ll 1$)

$$U[R(\varphi_0 K)] = U[R(\epsilon K)] \times \dots \times U[R(\epsilon K)]$$

$$= U^N[R(\epsilon K)] = \left(1 - \frac{i}{\hbar} \frac{\varphi_0 L_3}{N} + \dots\right)^N$$

$$\xrightarrow{N \rightarrow \infty} e^{-i/\hbar \varphi_0 L_3}$$

تقريب

أثبت $U[R(\varphi_0 K)]$ في الأحكاميات

القطبية ووجد أن

$$e^{-i/\hbar \varphi_0} \psi(r, \varphi) = \psi(r, \varphi - \varphi_0)$$

الاحكاميات

نضيف النتيجة التالية:

$$\langle n, y | U[R(\varphi_0 K)] | \psi \rangle = \langle n, y | e^{-i/\hbar \varphi_0 L_3} | \psi \rangle$$

في الأحكاميات القطبية:

$$L_3 = \frac{\hbar}{i} \frac{\partial}{\partial \varphi}$$

$$\langle n, y | e^{-i/\hbar \varphi_0 L_3} | \psi \rangle = e^{-i/\hbar \varphi_0} \psi(r, \varphi)$$

$$= \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-\varphi_0)^n}{n!} \frac{\partial^n}{\partial \varphi^n} \psi(r, \varphi)$$

$$= \psi(r, \varphi) - \varphi_0 \frac{\partial \psi}{\partial \varphi}$$

$$+ \frac{\varphi_0^2}{2!} \frac{\partial^2 \psi}{\partial \varphi^2} - \dots$$

$$= \psi(r, \varphi - \varphi_0)$$

وهذا نتج Taylor لذلك ψ
 بجوار φ .

لا نحادي يجب أن يكون A_3

هرميتي . لدينا :

$$\langle U[R] | x, y \rangle = | x \cos \epsilon - y \sin \epsilon, x \sin \epsilon + y \cos \epsilon \rangle / \epsilon \ll 1$$

$$= | x - y \epsilon, x \epsilon + y \rangle$$

$$\Rightarrow \langle n, y | U^\dagger[R] = \langle x - y \epsilon, x \epsilon + y |$$

لكن $\epsilon \leftarrow -\epsilon$

$$\Rightarrow U^\dagger[R(-\epsilon K)] = U[R(\epsilon K)]$$

$$\langle n, y | U[R] = \langle x + y \epsilon, -x \epsilon + y |$$

L من الجوار السليم ψ

$$\langle n, y | U[R] | \psi \rangle = \langle x + y \epsilon, -x \epsilon + y | \psi \rangle$$

$$= \psi(x + y \epsilon, y - x \epsilon)$$

نتج نشتر $U[R]$ بدلالة ϵ ونشتر

Taylor لذلك

جوار ϵ .

$$U[R] = 1 - \frac{i}{\hbar} \epsilon A_3$$

$$\psi(x + y \epsilon, y - x \epsilon) = \psi(x, y) + y \epsilon \frac{\partial \psi(x, y)}{\partial x} - x \epsilon \frac{\partial \psi}{\partial y} + o(\epsilon^2)$$

$$\psi(x, y) - \frac{i}{\hbar} \epsilon \langle n, y | A_3 | \psi \rangle$$

$$= \psi(x, y) + \epsilon \left(y \frac{\partial}{\partial x} - x \frac{\partial}{\partial y} \right) \psi(x, y)$$

$$\Rightarrow \langle n, y | A_3 | \psi \rangle = i \hbar \left(y \frac{\partial}{\partial x} - x \frac{\partial}{\partial y} \right) \psi(x, y)$$

$$= \langle n, y | x p_y - y p_x | \psi \rangle$$

$$\boxed{A_3 = x p_y - y p_x = L_3}$$

نلاحظ أن المؤشر الهرميتي A_3
 هو النتيجة الثالثة للفرم الهرميتي

اذن .

$$\Rightarrow \frac{i}{\hbar} \epsilon (L_H - H_L) = 0$$

$$\Rightarrow L_H - H_L = 0$$

$$\Rightarrow [L_H, H] = 0 \Rightarrow \frac{dL_H}{dt} = 0$$

استنتجنا إذن أن L_H مصفوفة في عملية الدوران و تمثل كذلك مولد الدوران حول المحور z (La générateur).

تفسير 4: برهني أن الهاملتوني ثابت للحركة عندما نقوم بإزاحة زمنية قدرها ϵ .

تفسير 5: نعتبر دوران حول المحور z بزواوية ψ متبوع بدوران حول المحور x (أو y) بزواوية ψ نكتب $[L_x, L_y]$.

في الفترات السابقة درسنا تأثير الدوران على تواع موجية ~~شبهية~~ (مركبات) دالة (مركبة واحدة) لندرس الآن تأثير الدوران على عدة تواع موجية شعاعية (مركبات) $\vec{\psi}(x, y, z) = \psi_x \vec{x} + \psi_y \vec{y} + \psi_z \vec{z}$.

في عملية الدوران:

1) نقوم بتدوير $\vec{\psi}$ بزواوية ψ

2) $(x, y, z) \rightarrow (x', y', z')$ و حسب \vec{r} بعد التدوير عند (x', y', z') .

فقوم بالتحلية الأولى باستعمال المؤثر U . أما الحلبة الناتجة فنستعمل مؤثر U^\dagger لنعيد ترتيبها ب \vec{r} ونعرف مؤثر

التفسير الفيزيائي للمؤثر U :

في الفيزياء الكلاسيكية:

إزاحة زمنية ϵ مصفوية اللاتر

$$\frac{dH}{dt} = 0$$

إزاحة فضائية ϵ مصفوية الدفع

$$\frac{d\vec{p}}{dt} = 0$$

دوران ϵ الحزم (المركبي) $\frac{dL}{dt} = 0$

باستعمال اتوات بواسون:

$$\frac{df}{dt} = \{f, H\} + \frac{\partial f}{\partial t}$$

في الميكانيك الكلاسيكية:

$$\frac{dF}{dt} = \frac{i}{\hbar} [F, H] + \frac{\partial F}{\partial t}$$

نطبق هذه القانون على الحزم المركبي:

$$\frac{dL_z}{dt} = \frac{i}{\hbar} [L_z, H]$$

قانون تحويل المؤثرات في عملية تغيير الأمتان:

$$\{ |n, \delta\rangle \xrightarrow{U} |n, \delta'\rangle$$

$$| \psi \rangle \xrightarrow{U} | \psi' \rangle$$

$$0 \xrightarrow{U} U^\dagger \psi$$

في عملية الدوران يجب على الفيزياء أن تبقى صالحة أي:

$$U^\dagger H U = H$$

أو

$$e^{\frac{i}{\hbar} \epsilon L_x} H e^{-\frac{i}{\hbar} \epsilon L_x} = H$$

$$\Rightarrow (1 + \frac{i}{\hbar} \epsilon L_x) H (1 - \frac{i}{\hbar} \epsilon L_x) = H$$

$$\Rightarrow (H + \frac{i}{\hbar} \epsilon L_x H - \frac{i}{\hbar} \epsilon H L_x) = H$$

$$\begin{pmatrix} \bar{\psi}_1(\bar{x}, \bar{y}) \\ \bar{\psi}_2(\bar{x}, \bar{y}) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} + \frac{i}{\hbar} \epsilon_3 \begin{pmatrix} L_3 & 0 \\ 0 & L_3 \end{pmatrix} + \frac{i}{\hbar} \epsilon_3 \begin{pmatrix} 0 & +i\hbar \mathbb{1} \\ -i\hbar \mathbb{1} & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \psi_1 \\ \psi_2 \end{pmatrix}$$

$$= \left[\mathbb{1} + \frac{i}{\hbar} \epsilon_3 J_3 \right] \begin{pmatrix} \psi_1 \\ \psi_2 \end{pmatrix}$$

$$J_3 = L_3^{(1)} \otimes \mathbb{1}^{(2)} + \mathbb{1}^{(1)} \otimes S_3^{(2)}$$

= ان!

$$\begin{pmatrix} \bar{\psi}_1(\bar{x}, \bar{y}) \\ \bar{\psi}_2(\bar{x}, \bar{y}) \end{pmatrix} = e^{\frac{i}{\hbar} \epsilon_3 J_3} \begin{pmatrix} \psi_1(x, y) \\ \psi_2(x, y) \end{pmatrix}$$

$$\bar{\psi}(\bar{x}, \bar{y}) = [U(R(\epsilon_3 t))] \psi(x, y)$$

نستخرج ان \vec{J} توضح العلاقات
تبديل مماثلة لعلاقات تبديل

$$[J_i, J_j] = i\hbar \epsilon_{ijk} J_k$$

$$\vec{J} = \vec{L} + \vec{S}$$

$$J_i = L_i + S_i$$

$$[J_i, J_j] = [L_i + S_i, L_j + S_j]$$

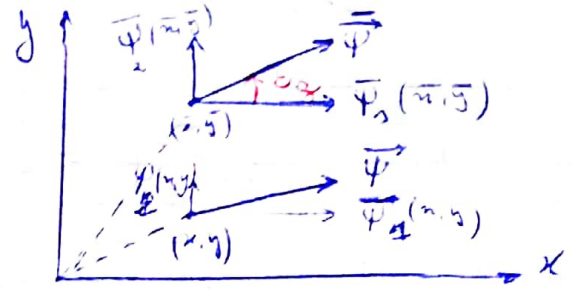
$$= [L_i, L_j] + [L_i, S_j] + [S_i, L_j] + [S_i, S_j]$$

$$i\hbar \epsilon_{ijk} L_k + [S_i, S_j] = i\hbar \epsilon_{ijk} J_k$$

$$= i\hbar \epsilon_{ijk} (L_k + S_k)$$

$$\Rightarrow [S_i, S_j] = i\hbar \epsilon_{ijk} S_k$$

نعتبر الـ ψ المتألف من



$$\bar{\psi} = \begin{pmatrix} \bar{\psi}_1 \\ \bar{\psi}_2 \end{pmatrix} \rightarrow \bar{\psi} = \begin{pmatrix} \bar{\psi}_1 \\ \bar{\psi}_2 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} \bar{x} \\ \bar{y} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & -\epsilon_3 \\ \epsilon_3 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} \bar{\psi}_1(\bar{x}, \bar{y}) \\ \bar{\psi}_2(\bar{x}, \bar{y}) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & -\epsilon_3 \\ \epsilon_3 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \psi_1(x, y) \\ \psi_2(x, y) \end{pmatrix}$$

$$\bar{\psi}_1(\bar{x}, \bar{y}) = \psi_1(x - \epsilon_3 y, x \epsilon_3 + y) +$$

$$- \epsilon_3 \psi_2(x - \epsilon_3 y, x \epsilon_3 + y)$$

$$\bar{\psi}_2(\bar{x}, \bar{y}) = \epsilon_3 \psi_1(x - \epsilon_3 y, x \epsilon_3 + y) +$$

$$\psi_2(x - \epsilon_3 y, x \epsilon_3 + y)$$

- Taylor

$$\psi_1(x - \epsilon_3 y, x \epsilon_3 + y) = \psi_1(x, y)$$

$$- \epsilon_3 y \cdot \frac{\partial \psi_1}{\partial x} + \epsilon_3 x \frac{\partial \psi_1}{\partial y} + \mathcal{O}(\epsilon_3^2)$$

$$= \psi_1(x, y) + \frac{i}{\hbar} \epsilon_3 \left[\frac{\hbar}{i} x \frac{\partial}{\partial y} - \frac{\hbar}{i} y \frac{\partial}{\partial x} \right] \psi_1$$

$$- \frac{\hbar}{i} y \frac{\partial}{\partial x} \psi_1$$

$$= \psi_1(x, y) + \frac{i}{\hbar} \epsilon_3 L_3 \psi_1(x, y)$$

$$\begin{pmatrix} \bar{\psi}_1(\bar{x}, \bar{y}) \\ \bar{\psi}_2(\bar{x}, \bar{y}) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \mathbb{1} + \frac{i}{\hbar} \epsilon_3 L_3 & -\epsilon_3 \\ \epsilon_3 & \mathbb{1} + \frac{i}{\hbar} \epsilon_3 L_3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \psi_1 \\ \psi_2 \end{pmatrix}$$

علاقة العزلة:

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot 1$$

علاقة:

الفرق بين العزم المداري الزاوي

والعزم الزاوي للديسك هو:

أنا نستطيع تغيير العزم الزاوي

المداري بتطبيق حقول خارجية

وكلنا نستطيع تغيير العزم

الزاوي للديسك لأن طولها ثابتة.

$$S^2 = \frac{3}{4} \hbar^2 \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} = \frac{3}{4} \hbar^2 \cdot 1$$

تعتبر فضاء هيلبرت Hilbert

لحجم له دسبة $\frac{1}{2}$ ، اذ حال خاصية الدير فضائت بعد

فضاء Hilbert

$$\psi(n, y, z) = \begin{pmatrix} \psi_+(n, y, z) \\ \psi_-(n, y, z) \end{pmatrix}$$

$$= \psi_+(n, y, z) |+\rangle + \psi_-(n, y, z) |-\rangle$$

هنا:

$$|+\rangle = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, |-\rangle = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

وهي متعامدة

$$\psi_+(n, y, z) = \langle n, y, z | \psi_+ \rangle$$

$$\psi_-(n, y, z) = \langle n, y, z | \psi_- \rangle$$

المتجهات في فضاء Hilbert

تصانف $\psi = \sum_{k \in \mathbb{R}^3} \psi_k$

$$\psi(n, y, z) = \begin{pmatrix} \psi_+(-\infty, -\infty, -\infty) \\ \psi_+(+\infty, +\infty, +\infty) \\ \psi_-(-\infty, -\infty, -\infty) \\ \psi_-(+\infty, +\infty, +\infty) \end{pmatrix}$$

نبرهه ان الاصغر من المتابة نفس
علاقات التبريل المتابعة:

$$S_1 = \frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$$

$$S_2 = \frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix}$$

$$S_3 = \frac{\hbar}{2} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$$

انني نضع المتابع المتوصلة على الشكل:

$$\psi(n, y) = \begin{pmatrix} \psi_+(n, y) \\ \psi_-(n, y) \end{pmatrix}$$

صاحب القيمة الذاتية ل S_3 يعطيا

$$\pm \frac{\hbar}{2}$$

$$S_3 \psi_+ = \frac{\hbar}{2} \psi_+$$

$$S_3 \psi_- = -\frac{\hbar}{2} \psi_-$$

ليكن الأساس $\left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$

$$\psi = \psi_+ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + \psi_- \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

هل $\left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$ هو أساس؟

$$\alpha \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + \beta \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \quad (*)$$

$$\begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \Rightarrow \alpha = 0, \beta = 0$$

$$(0, 1) \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = 0 \quad \text{التباديل} \quad (**)$$

$$(0, 1) \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = 1 \quad \text{التقنين}$$

$$(1, 0) \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = 1$$

$$\hat{H} = \frac{(\vec{P} - q\vec{A})^2}{2m} - q\phi + \frac{q}{mc} (\vec{P} \cdot \vec{A})$$

$$\hat{H} |\psi\rangle = \frac{(\vec{P} - q\vec{A})^2}{2m} |\psi\rangle - q\phi |\psi\rangle + \frac{q}{mc} (\vec{P} \cdot \vec{A}) |\psi\rangle$$

في تمثيل الإحداثيات

$$\vec{P} = -i\hbar \vec{\nabla}$$

والدالة $\psi = 0$ في اتجاه \vec{A} :
 $i\hbar \frac{q}{mc} \vec{\nabla} \cdot \vec{A} = 0$ و $\vec{\nabla} \cdot \vec{A} = 0$

$$\hat{H} = \frac{1}{2m} (\vec{P} - \frac{q}{c} \vec{A})^2 - q\phi$$

لأن $\phi = 0$

$$\hat{H} = \frac{\vec{P}^2}{2m} - \frac{q}{2mc} \vec{A} \cdot \vec{P} - \frac{q}{2mc} \vec{P} \cdot \vec{A} + \frac{q^2}{2mc^2} \vec{A}^2$$

في تمثيل الإحداثيات :

$$\hat{H} |\psi\rangle = \left(\frac{\vec{P}^2}{2m} - \frac{q}{2mc} \vec{A} \cdot \vec{P} + \frac{q^2}{2mc^2} \vec{A}^2 \right) |\psi\rangle - \frac{q}{2mc} \vec{P} \cdot \vec{A} |\psi\rangle$$

$$\vec{P} \cdot \vec{A} |\psi\rangle = \vec{P} (\vec{A} |\psi\rangle) = -i\hbar \vec{\nabla} (\vec{A} \cdot |\psi\rangle) = -i\hbar \vec{A} (\vec{\nabla} \cdot |\psi\rangle) = \vec{A} \cdot \vec{P} |\psi\rangle$$

$$\hat{H} |\psi\rangle = \left(\frac{\vec{P}^2}{2m} - \frac{q}{mc} \vec{A} \cdot \vec{P} + \frac{q^2}{2mc^2} \vec{A}^2 \right) |\psi\rangle$$

أيك $\vec{A} = \frac{B}{2} (x\vec{j} - y\vec{i})$

$$\vec{B} = \vec{\nabla} \wedge \vec{A} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ 0 & \frac{B}{2} & -\frac{B}{2} \end{vmatrix}$$

$$\vec{B} = B\vec{k}$$

ونكتب : $\vec{p} = \hbar \cdot \vec{k}$

يت هو تردد الدوران

٤٤ الدراسة التلمية :

في غياب الحقل الكهرومغناطيسي

$$H_{cl} = \frac{\vec{p}^2}{2m} + V(\vec{r}) \rightarrow H_{qu} = \frac{\vec{P}^2}{2m} + V(\vec{x})$$

في حضور حقل كهرومغناطيسي :
 (\vec{E}, \vec{B}) أو (ϕ, \vec{A})

$$m\vec{x} = \vec{F} = \vec{F}_{elec} + \vec{F}_{magn} = q\vec{E} + \frac{q}{c} (\vec{v} \wedge \vec{B})$$

$$W = + \int \vec{F} d\vec{x}$$

$$= \int +q\vec{E} d\vec{x} + \frac{q}{c} \int \vec{v} \wedge \vec{B} d\vec{x}$$

$$= +q \int -\vec{\nabla} \phi d\vec{x} + \frac{q}{c} \int \vec{v} \wedge (\vec{\nabla} \wedge \vec{A}) d\vec{x}$$

$$= -q\phi + \frac{q}{c} \int (\vec{\nabla} \cdot (\vec{v} \cdot \vec{A}) + (\vec{v} \cdot \vec{\nabla}) \cdot \vec{A}) d\vec{x}$$

$$= -q\phi + \frac{q}{c} (\vec{v} \cdot \vec{A})$$

$$+ \frac{q}{c} \int (\vec{v} \cdot \vec{\nabla}) \cdot \vec{A} d\vec{x}$$

$$\vec{\nabla} \cdot \vec{A} = 0$$

$$\Rightarrow W = -q\phi + \frac{q}{c} \vec{v} \cdot \vec{A}$$

$$\Rightarrow \frac{d}{dt} = T - V = \frac{1}{2} m \vec{v}^2 + q\phi - \frac{q}{c} \vec{v} \cdot \vec{A}$$

$$\vec{p} = \frac{\partial d_{cl}}{\partial \vec{v}} = m\vec{v} - \frac{q}{c} \vec{A}$$

$$\vec{p} = \hbar \vec{k} - \frac{q}{c} \vec{A}$$

$$H = \frac{(\hbar \vec{k} - \frac{q}{c} \vec{A})^2}{2m} + q\phi + \frac{q}{mc} \hbar \vec{k} \cdot \vec{A}$$

العزم المغناطيسي الناتج عن

السبين :

نعتبر الإلكترون $q = -e$ و \vec{p} عارة العزم المغناطيسي الناتج عن السبين

$$\vec{\mu} = g \left(\frac{-e}{2mc} \right) \cdot \vec{S}$$

$$\begin{aligned} H_{int} &= -\vec{\mu} \cdot \vec{B} \\ &= \frac{g e \hbar}{4 m c} \vec{\sigma} \cdot \vec{B} \end{aligned}$$

نستخرج أن قيمة العزم المغناطيسي الذاتي للسبين هي

$$\mu_{ms} = \frac{g}{2} \mu_{mb}$$

وبين التجربة أن قيمة g تقريبية $g \approx 2$.

وباستعمال معادلة Dirac والنسبية نبرهن أن قيمة g هي فعلا $g = 2$.
وباستعمال نظرية الحقول نحصل على القيمة الصحيحة ل g والتي تكون أكبر بقليل من 2 .

يصل إلى الثالث في الرياضيات :

$$\hat{H} = \frac{\vec{p}^2}{2m} - \frac{q \vec{A} \cdot \vec{p}}{mc} \quad (c \gg v)$$

H_{int}

$$\begin{aligned} H_{int} &= -\frac{q}{mc} \cdot \vec{B} \cdot (-\gamma \vec{L} + x \vec{S}) \left(\frac{p_x}{\hbar} \vec{L} + \frac{p_y}{\hbar} \vec{L} \right) \\ &= -\frac{qB}{2mc} \left(-\gamma \underbrace{L_x}_{L} + x L_y \right) \end{aligned}$$

$$H_{int} = \frac{-qB L_z}{2mc} = -\frac{q}{2mc} \vec{B} \cdot \vec{L}$$

مقارن مع H_{int}

$$H_{int} = -\vec{\mu}_m \cdot \vec{B}$$

$$H_{int} = -\vec{\mu}_m \cdot \vec{B}$$

إذن :

$$\vec{\mu}_m = \frac{q}{2mc} \vec{L}$$

$$\mu_z = \frac{q}{2mc} L_z$$

$$\mu_z = \frac{q}{2mc} \hbar (0, \pm 1, \pm 2, \dots)$$

نلاحظ أن تكبير العزم المداري المغناطيسي ناتج عن تكبير العزم (المداري) .

$$\mu_B = \frac{q \hbar}{2mc}$$

هت :

μ_B : Magneton de Bohr .