

1. 【3次元調和振動子（後半）】

その場演習 No.5 で示したように、3次元調和振動子の固有状態は

$$|n_x, n_y, n_z\rangle = \frac{1}{\sqrt{n_x! n_y! n_z!}} (\hat{a}_x^\dagger)^{n_x} (\hat{a}_y^\dagger)^{n_y} (\hat{a}_z^\dagger)^{n_z} |0\rangle ,$$

と表される。この固有状態の座標表示を考える。

(1) 基底状態 $|0\rangle$ の座標表示での波動関数 $\psi_0(x, y, z) = \langle x, y, z | 0 \rangle$ を、その定義式

$$\hat{a}_i |0\rangle = 0 ,$$

から求めなさい。

(2)

$$|n_i\rangle = \frac{1}{\sqrt{n_i}} \hat{a}_i^\dagger |n_i - 1\rangle ,$$

という関係を用いて、一般の状態 $|n_x, n_y, n_z\rangle$ の座標表示での波動関数

$$\psi_{n_x, n_y, n_z}(x, y, z) = \langle x, y, z | n_x, n_y, n_z \rangle ,$$

をエルミート多項式 $H_m(x)$ を用いて表しなさい。ただし、Rodrigues の公式より、エルミート多項式が

$$H_n(x) = e^{x^2} \left(-\frac{d}{dx} \right)^n e^{-x^2} ,$$

と与えられることを使ってよい。

2. 【3次元調和振動子の極座標表示】

等方的3次元調和振動子の動径方向のシュレディンガー方程式

$$ER(r) = \left[-\frac{\hbar^2}{2m} \frac{1}{r} \frac{d^2}{dr^2} r + \frac{1}{2} m \omega^2 r^2 + \frac{l(l+1)\hbar^2}{2mr^2} \right] R(r) \quad (1)$$

を考える。($l = 0, 1, 2, \dots$)

(1) パラメータと変数の変換

$$R(r) = \frac{1}{r} z^q e^{pz} v(z) = \frac{1}{r} z^q e^{pz} \chi(-2pz), \quad z = r^2, \quad (2)$$

を行うことによって、標準的な合流型超幾何微分方程式

$$\left[\rho \frac{d^2}{d\rho^2} + (\gamma - \rho) \frac{d}{d\rho} - \alpha \right] \chi(\rho) = 0, \quad (3)$$

に帰着できることを示せ。その際に、パラメータ p, q が満たすべき条件を示せ。

(2) 合流型超幾何微分方程式 (3) の解は、合流型超幾何関数 $F(\alpha, \gamma; \rho)$ で与えられる。波動関数が規格化可能であるためには $F(\alpha, \gamma; \rho)$ が多項式になっていなければならない、その条件は、

$$\alpha = -k \quad (k = 0, 1, 2, \dots)$$

である。このことから、エネルギー固有値 E と波動関数 $R(r)$ を求めなさい。

(3) エネルギー準位の異なる下から4組の状態について、エネルギーと縮退度を求めなさい。また、直交座標系でのエネルギーと縮退度、およびパリティを同様に求め、直交座標と極座標の結果を比較しなさい。