

www.salampnu.com

سایت مرجع دانشجوی پیام نور

- ✓ نمونه سوالات پیام نور : بیش از ۱۱۰ هزار نمونه سوال همراه با پاسخنامه
- تستی و تشریحی
- ✓ کتاب ، جزوه و خلاصه دروس
- ✓ برنامه امتحانات
- ✓ منابع و لیست دروس هر ترم
- ✓ دانلود کاملاً رایگان بیش از ۱۴۰ هزار فایل مختص دانشجویان پیام نور

www.salampnu.com

مباني شيمي کوانتومي

رشته شيمي

تعداد واحد: ۳

منبع: شيمي کوانتومي

تاليف: دکتر قاسم خدادادي

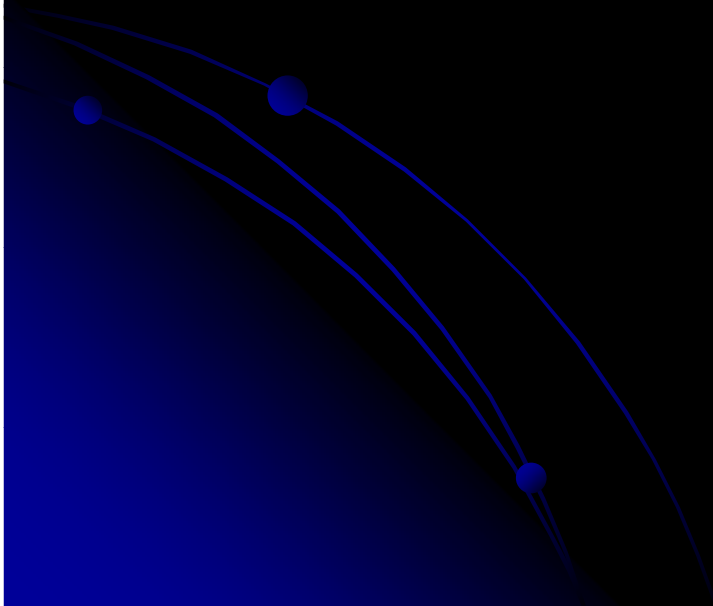
انتشارات: دانشگاه پیام نور

تهيه کننده: محسن افتاده – عضو هيئت علمي مرکز اصفهان

تاريخ: ۱/۶/۱۳۸۵

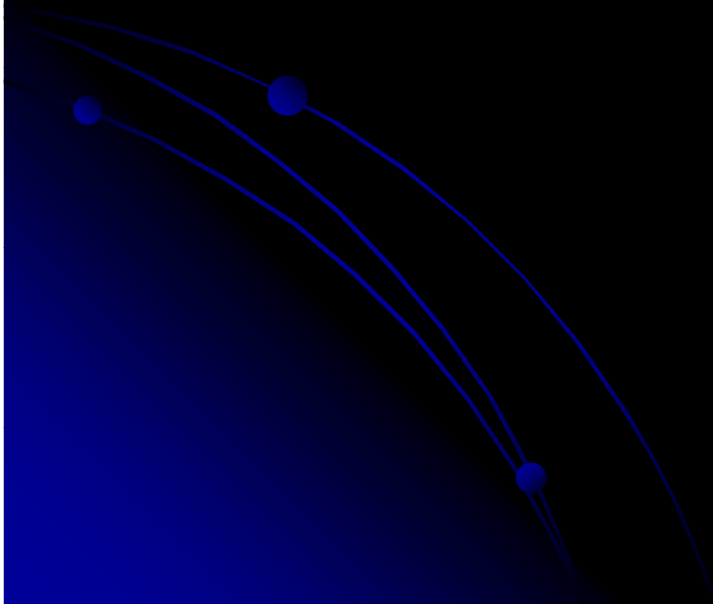
فصل ۱

مکانیک کلاسیک منظومه های ذره ای

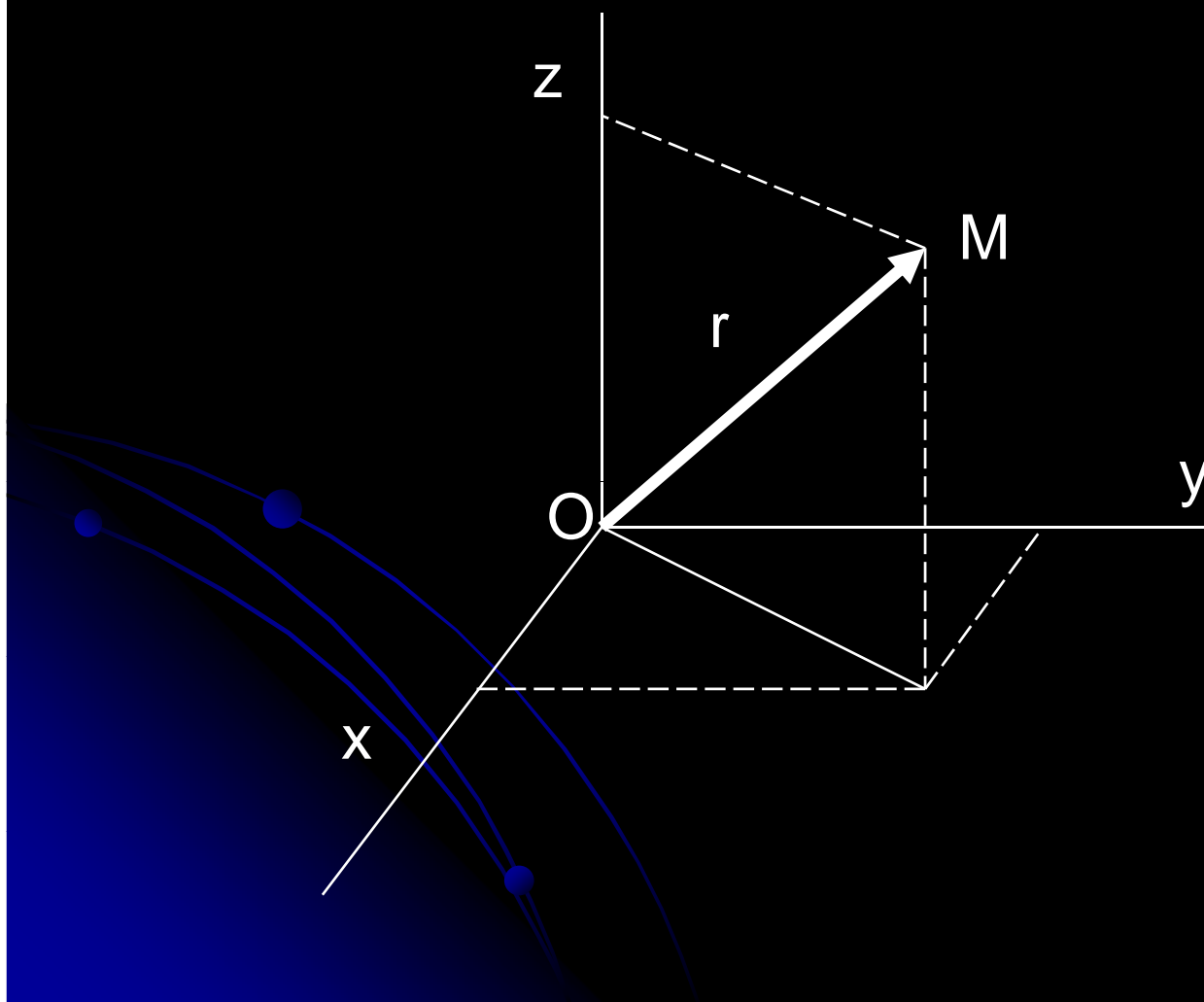


مختصات و درجه های آزادی منظومه

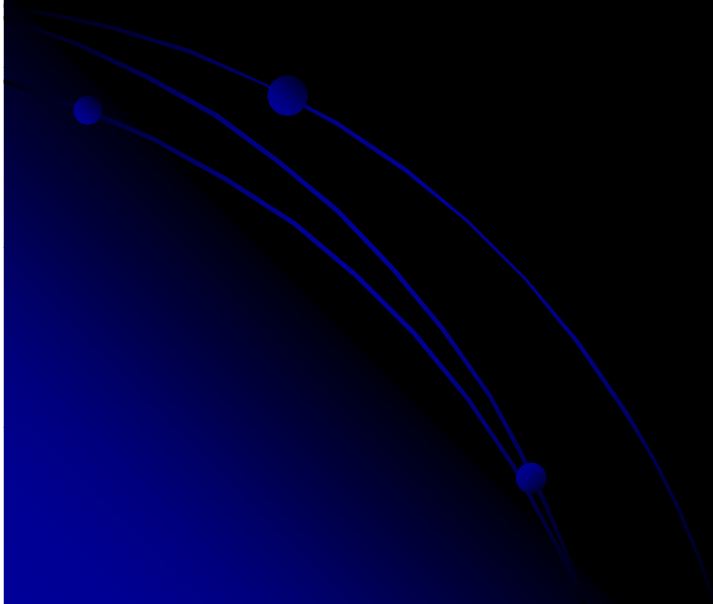
حرکت باید نسبت به یک چهارچوب معین که آن را ثابت فرض می کنند مطالعه شود



وضع نقطه مادی M در فضا به وسیله بردار OM که بردار موضعی M نام دارد یا تصاویر آن بر روی سه محور توصیف می شود



بنا به مسئله ای که در پیش است، الکترون، اتم، مولکول، اجسام معمولی و حتی اجرام کیهانی را نقطه مادی فرض می کنند.



پس هر ذره در چهار چوب مکانیک کلاسیک سه درجه
آزادی را دارد

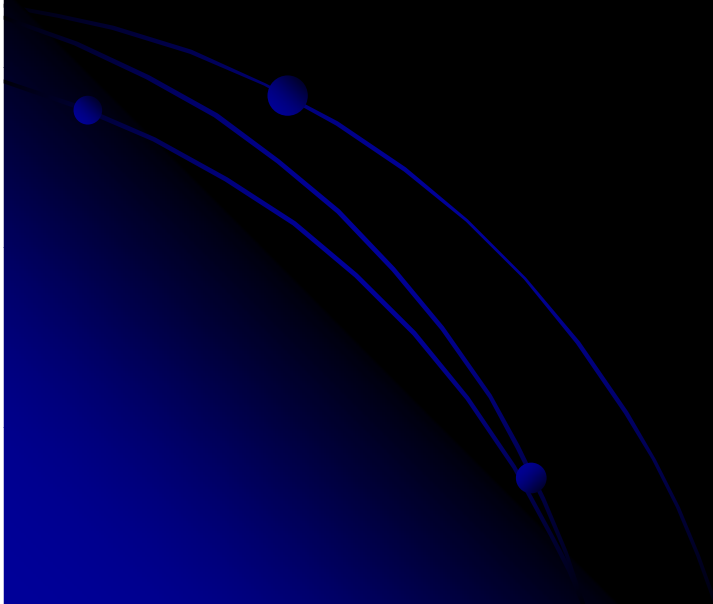
اگر منظومه از N ذره تشکیل شده باشد مانند مولکول که در
نگاه اول از چند مولکول تشکیل شده است وضع آن در فضا
با $3N$ مختصات دکارتی x_i و y_i و z_i مشخص و توصیف می
شود

سرعت و تکانه ذره

$$\vec{v} = \frac{d\vec{r}}{dt}$$

بردار سرعت بنا به تعریف : مشتق نسبت به زمان بردار
موضعی ذره

تکانه خطی یا به صورت خلاصه تکانه ذره : کمیتی است
برداری همراستا با بردار سرعت و برابر mv که در آن m
جرم ذره است



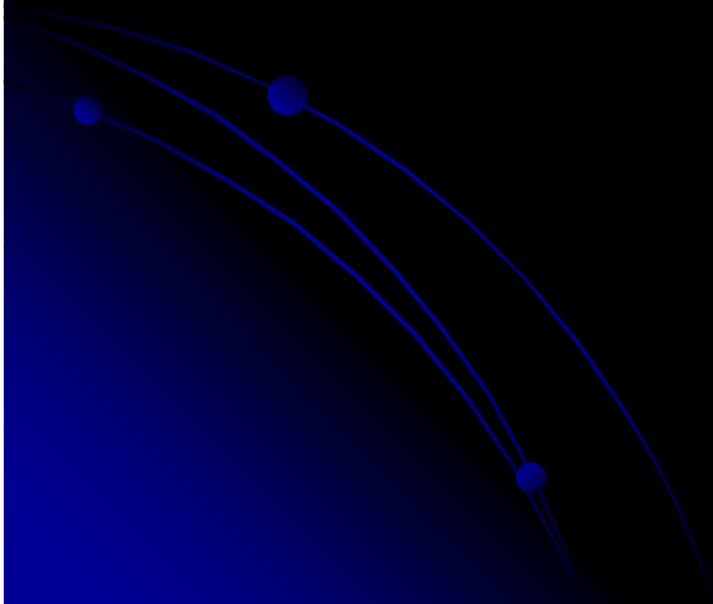
معادله دیفرانسیل حرکت (معادله نیوتن)

$$\frac{d}{dt} (m \vec{v}) = \vec{F}$$

$$\frac{d}{dt} P_x = F_x$$

$$\frac{d}{dt} P_y = F_y$$

$$\frac{d}{dt} P_z = F_z$$



تکانه زاویه ای

$$\vec{r} \times \frac{d\vec{p}}{dt} = \vec{r} \times \vec{F}$$

$$\frac{d}{dt} (\vec{r} \times \vec{P}) = \vec{r} \times \frac{d\vec{p}}{dt} + \frac{d\vec{r}}{dt} \times \vec{P}$$

$$\frac{d}{dt} (\vec{r} \times \vec{P}) = \vec{r} \times \vec{F}$$

تکانه زاویه ای : کمیت داخل دو کمان که گشتاور تکانه نسبت به مبدا مختصات ، O ، است

مشتق تکانه زاویه ای نسبت به زمان ، در هر لحظه ، برابر است با گشتاور نیروی وارد بر ذره

مولفه تکانه زاویه ای

$$L_x = yP_z - zP_y$$

$$L_y = zP_x - xP_z$$

$$L_z = xP_y - yP_x$$

کار انرژی جنبشی و انرژی پتانسیل

کاری که نیرو در این تغییر مکان انجام می دهد مساوی است با حاصل ضرب نرده ای دو بردار \vec{F} و $d\vec{r}$

$$dW = \vec{F} \cdot d\vec{r} = F \cdot dr \cdot \cos \theta$$

$$W = \int_A^B F \cdot \cos \theta dr$$

$$W = \int_A^B (F_x dx + F_y dy + F_z dz)$$

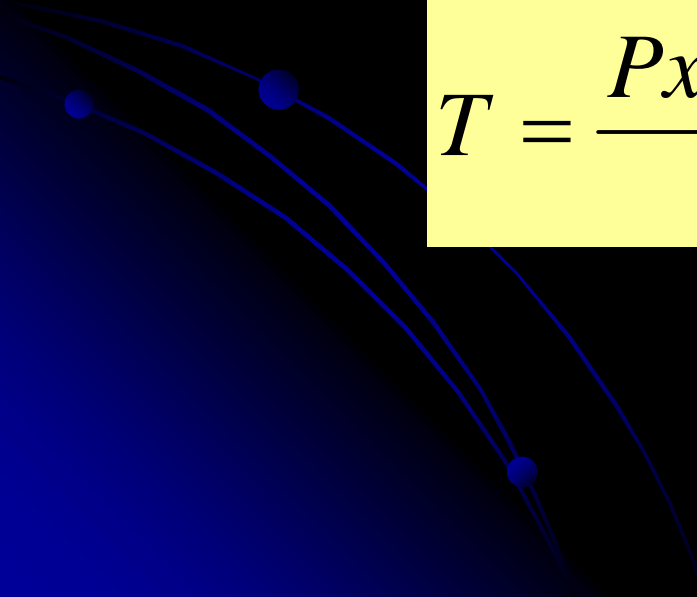
$$= \int_A^B \sum F_i dx_i$$

انرژی جنبشی

$$\begin{aligned} W &= \int_A^B (F_x dx + F_y dy + F_z dz) \\ &= \int_A^B (F_x v_x dt + F_y v_y dt + F_z v_z dt) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} W &= \int_A^B (v_x dv_x + v_y dv_y + v_z dv_z) \\ &= \left[\frac{1}{2} m (v_x^2 + v_y^2 + v_z^2) \right]_A^B \end{aligned}$$

$$W = \frac{1}{2}mv^2_B - \frac{1}{2}mv^2_A$$


$$T = \frac{P_x^2 + P_y^2 + P_z^2}{2m} = \frac{P^2}{2m}$$

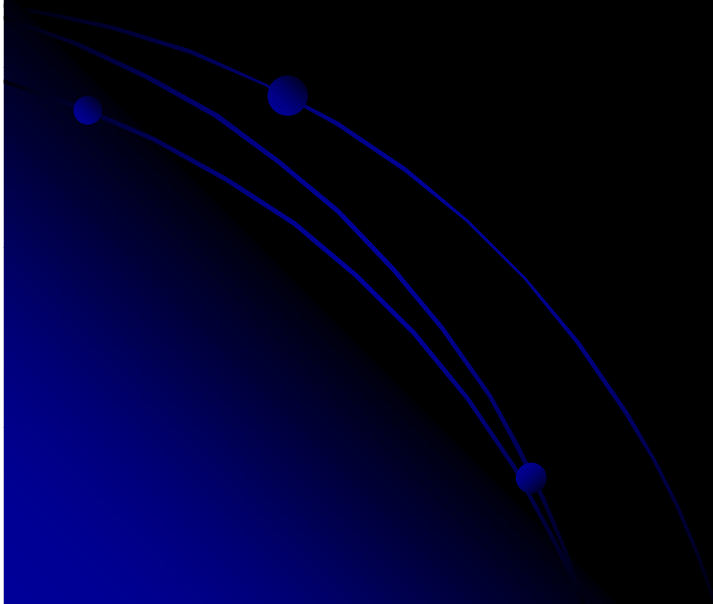
انرژی پتانسیل

$$\vec{F} = -\vec{\nabla} V$$

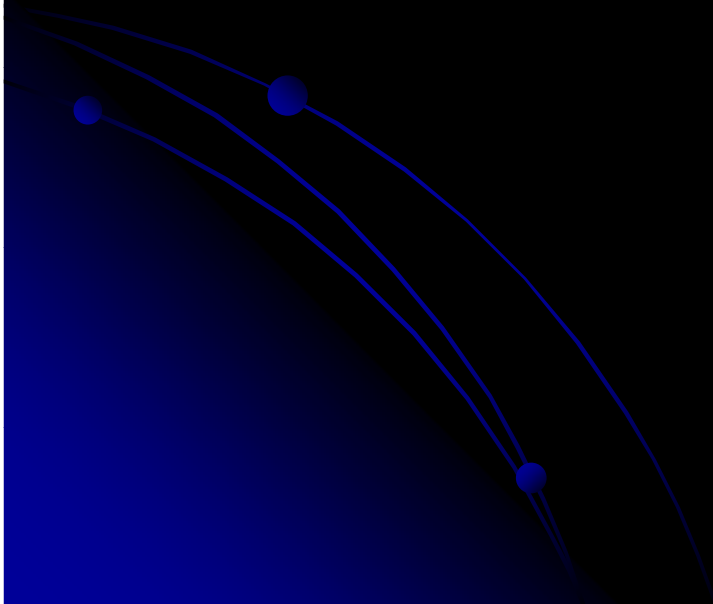
$$F_x = -\frac{\partial V}{\partial X}, \quad F_y = -\frac{\partial V}{\partial Y}, \quad F_z = -\frac{\partial V}{\partial Z}$$

انرژی پتانسیل ذره در آن نقطه است که با گذشت زمان تغییر
نمی کند و ثابت می ماند

میدان نیرو پایستار (کنسرواتیو) است



کار نیروی وارد به ذره بین دو نقطه A و B در جریان حرکت
ذره مساوی است با مقدار تابع V در نقطه A (آغاز حرکت)
منهای مقدار تابع V در نقطه B (انتهای حرکت) یعنی عکس
تغییرات تابع V



اصل بقای انرژی (پایستگی انرژی)

$$\frac{1}{2}mV_B^2 - \frac{1}{2}mV_A^2 = V_A - V_B$$

$$T_B + V_B = T_A + V_A$$

$$T + V = E$$

که اصل بقای انرژی را بیان می کند

مکانیک لاگرانژ ، هامیلتون و ژاکوبی

شکل معادلات نیوتن با تغییر سیستم مختصات تغییر می کند

چنانکه وقتی از مختصات دکارتی به مختصات کروی میرویم
آن معادلات حفظ نمی شود

اما معادلاتی که بدست می آوریم در هر سیستم مختصاتی
ارزش خود را حفظ میکند

$$L(\overset{\circ}{x}_i, x_i) = T - V$$

$$= \frac{1}{2} m (\overset{\circ}{x}_1^2 + \overset{\circ}{x}_2^2 + \overset{\circ}{x}_3^2) - V(x_1, x_2, x_3)$$

$$\frac{\partial L}{\partial \overset{\circ}{x}_i} = m \overset{\circ}{x}_i = p_i \quad , \quad \frac{\partial L}{\partial x_i} = -\frac{\partial V}{\partial x_i} = F_i$$

$$\frac{d}{dt} \left(\frac{\partial L}{\partial \overset{\circ}{x}_i} \right) - \frac{\partial V}{\partial x_i} = 0 \quad , \quad i = 1, 2, 3$$

.

.

.

مختصات تعمیم یافته

اگر منظومه شامل N ذره باشد $3N$ مختصات دکارتی خواهد داشت

اما ممکن است تعداد درجه های آزادی سیستم کمتر از این و مثلاً برابر با n باشد به طوری که :

$$n \leq 3N$$

در این صورت مختصات دیگری به نام n می توانیم پیدا کنیم که آنها را $q_1, q_2, q_3, \dots, q_n$ نوشته و مختصات تعمیم یافته می نامیم

پس از این تغییرات مختصات بدیهی است که عبارت های T و V و L نیز تغییر می کند به طوری که می توان نوشت:

$$\overset{\circ}{q} = \frac{dq_j}{dt} \quad \text{با} \quad T = \frac{1}{2} \sum_{j=1}^n \sum_{k=1}^n \alpha_{jk} \overset{\circ}{q}_j \overset{\circ}{q}_k$$

$$L(q_j, \dot{q}_j) = T(q_j, \dot{q}_j) - V(q_j)$$

$$\frac{d}{dt} \left(\frac{\partial L}{\partial \dot{q}_j} \right) - \frac{\partial L}{\partial q_j} = 0 \quad , \quad j = 1, 2, 3, \dots, n$$

.

.

.

تابع هاميلتون

$$p = \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_j} = \frac{\partial T}{\partial \dot{q}_j}$$

$$H(q_j, p_j) = \sum_j p_j \dot{q}_j - L$$

$$\sum_j p_j \dot{q}_j = \sum_j \frac{\partial T}{\partial \dot{q}_j} \dot{q}_j = 2T$$

$$\begin{aligned} H(p_j, q_j) &= 2T - L \\ &= T + V = E \end{aligned}$$

$$H(p_j, q_j) = E$$

$$\vec{F} = -\frac{k}{r^2} \vec{u}$$

$$V(r) = -\frac{k}{r}$$

روابط تبدیل $x = r \cos \varphi$ $y = r \sin \varphi$ که می دهد

$$\dot{y} = \dot{r} \sin \varphi + r \cos \varphi \cdot \dot{\varphi} \quad \text{و} \quad \dot{x} = \dot{r} \cos \varphi - r \sin \varphi \cdot \dot{\varphi}$$

$$L = \frac{1}{2} m (\dot{r}^2 + r^2 \dot{\varphi}^2) + \frac{K}{r}$$

$$P_{\varphi} = \frac{\partial L}{\partial \dot{\varphi}} = m r^2 \dot{\varphi} \quad P_r = \frac{\partial L}{\partial \dot{r}} = m \dot{r}$$

$$\frac{\partial L}{\partial r} = \frac{K}{r^2} + mr \dot{\varphi}^2 \quad \text{و} \quad \frac{\partial L}{\partial \varphi} = 0$$

و چون

$$\frac{d}{dt}(mr^2 \dot{\varphi}) = 0$$

$$m \frac{d^2 r}{dt^2} - mr \dot{\varphi}^2 + \frac{k}{r^2} = 0$$

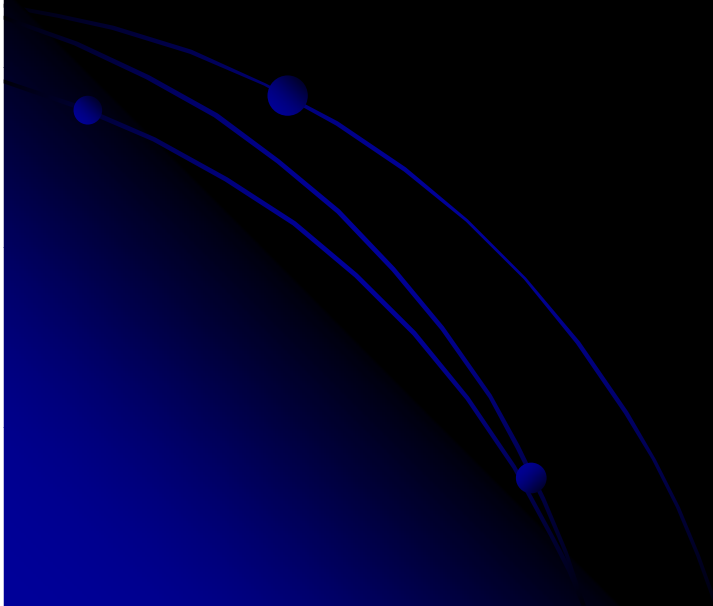
$$mr^2 \dot{\varphi} = C$$

$$H = \frac{m}{2} (\dot{r}^2 + r^2 \dot{\varphi}^2) - \frac{k}{r}$$

$$\frac{m}{2} (\dot{r}^2 + r^2 \dot{\varphi}^2) - \frac{k}{r} = E$$

فصل دوم

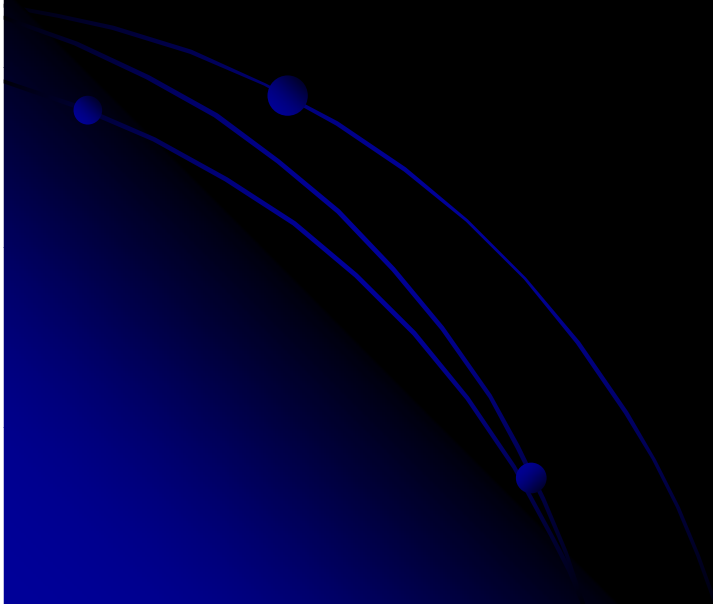
پایه های مکانیک کوانتومی



مکانیک کوانتومی به کشف و بررسی:

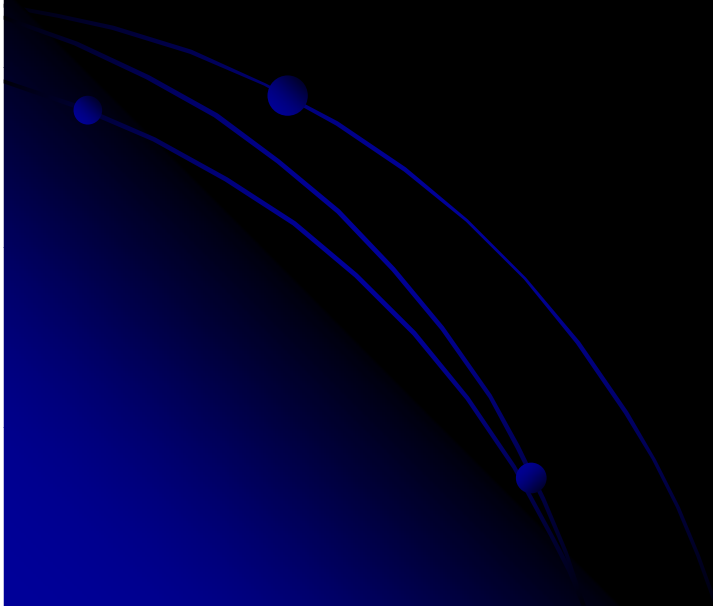
- ماهیت دوگانه نور
- سیماي موجي و سیماي ذره اي فوتوني
- تعمیم نظریه موج
- ذرات مادي به ویژه الکترون

مي پردازد.



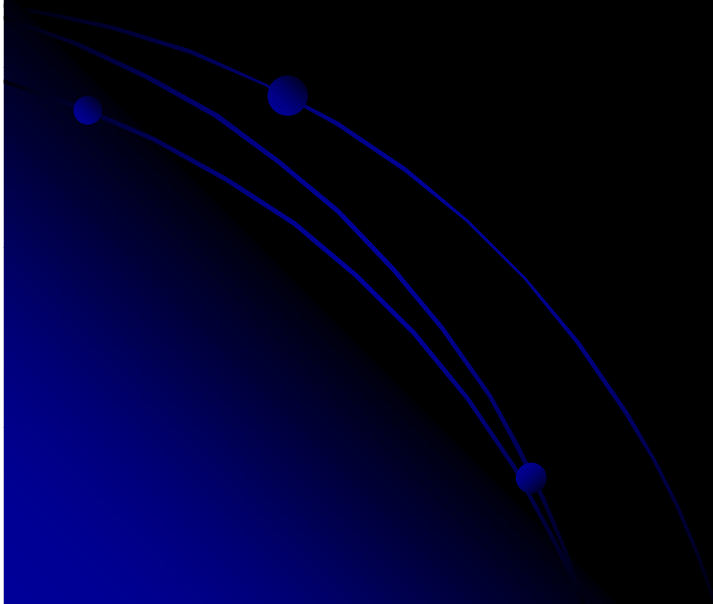
۱۹۰۵ = ارائه نظريه نسبيت خاص و كشف اثر
فوتوالكتريك ، اثر كامپتون و نظريه فوتوني نور

۱۹۲۳ = پيدائش ميكانيك موجي - كوانتومي

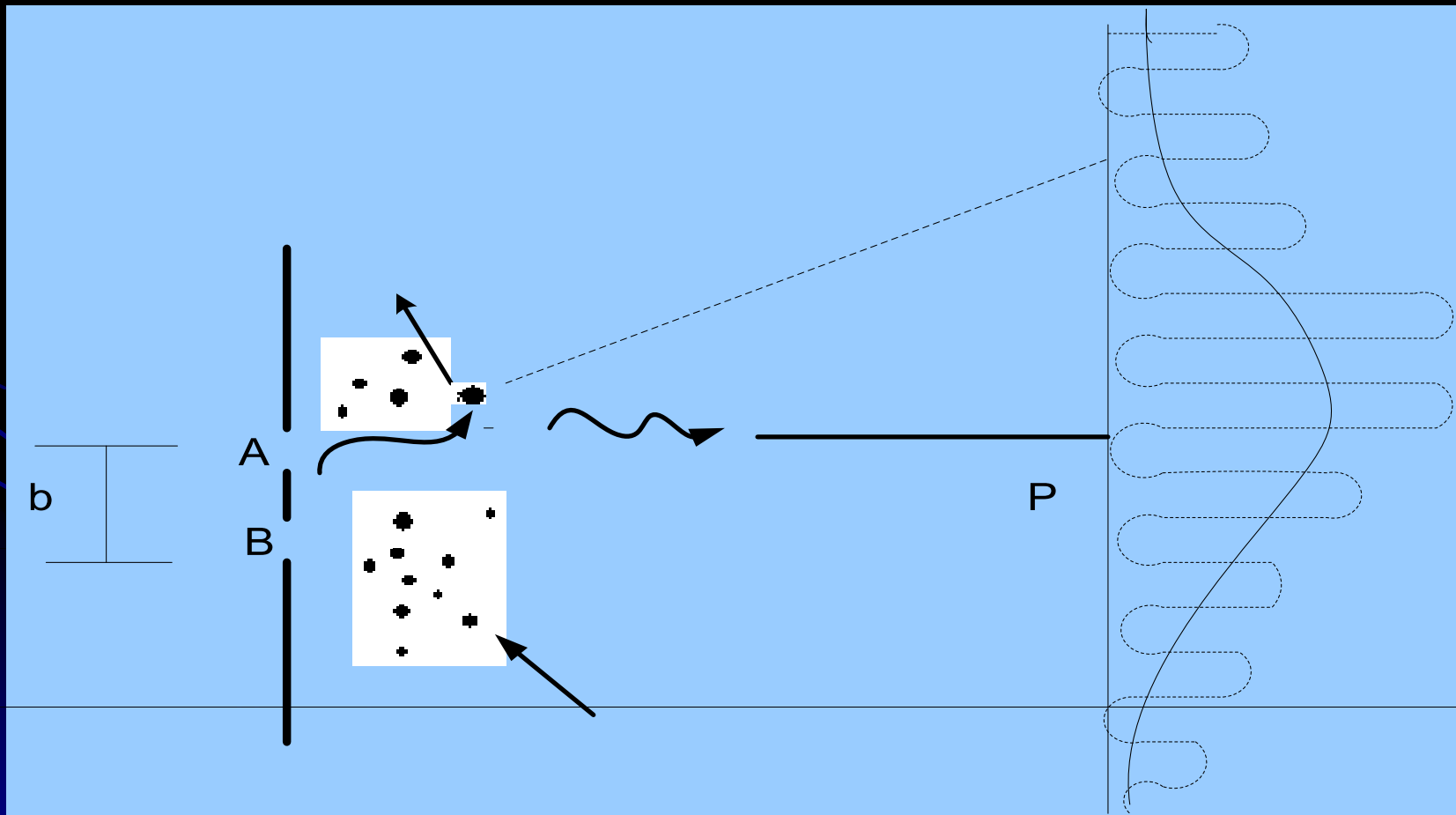


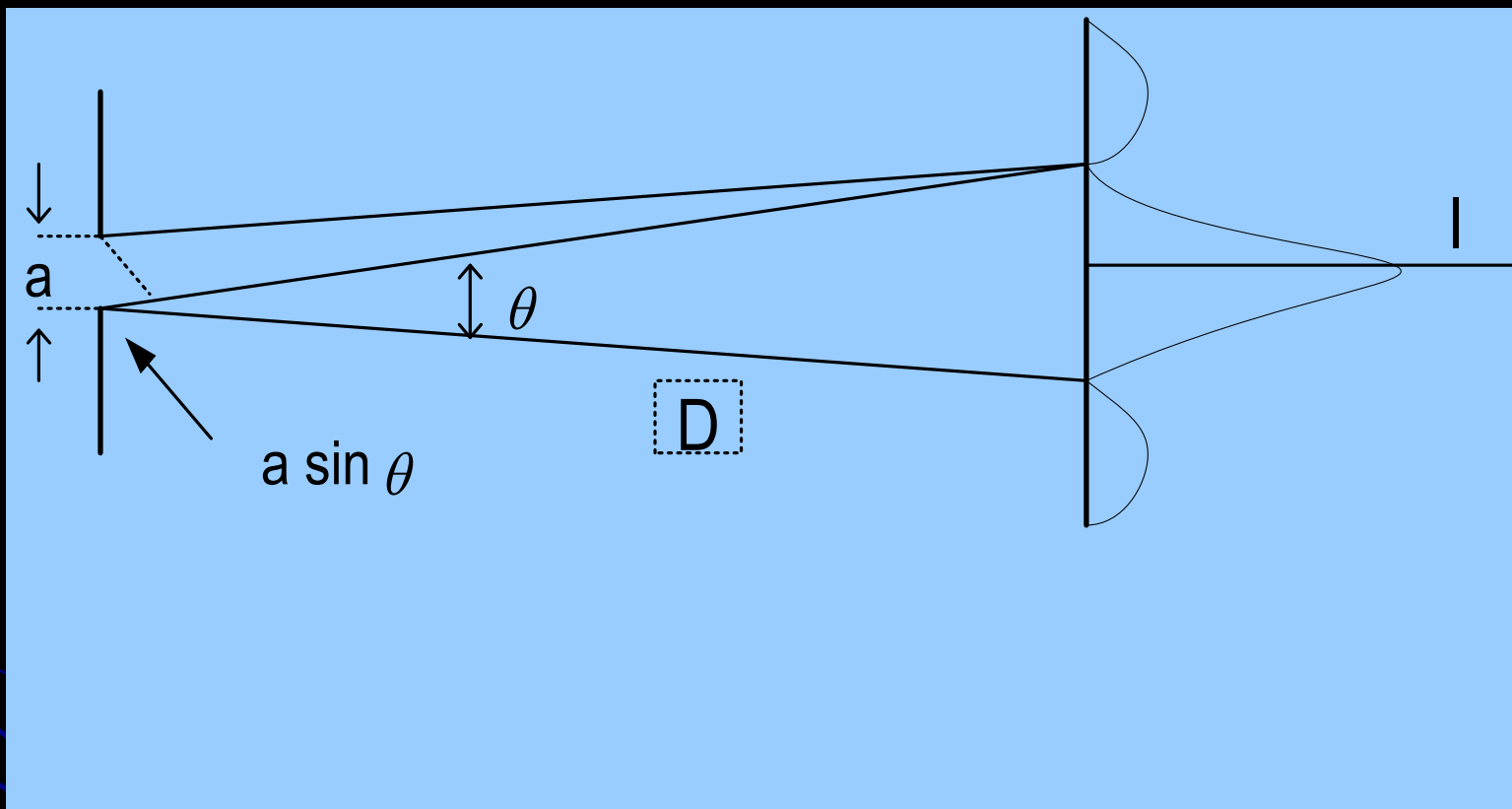
کارساز نبودن مکانیک کلاسیک در قلمرو ذره های بنیادی یا بطور کلی در قلمرو ریز

به جز حرکت در فضایی بزرگ و بی مانع رفتار ذره
وجود هر مسیر معینی را رد می کند.

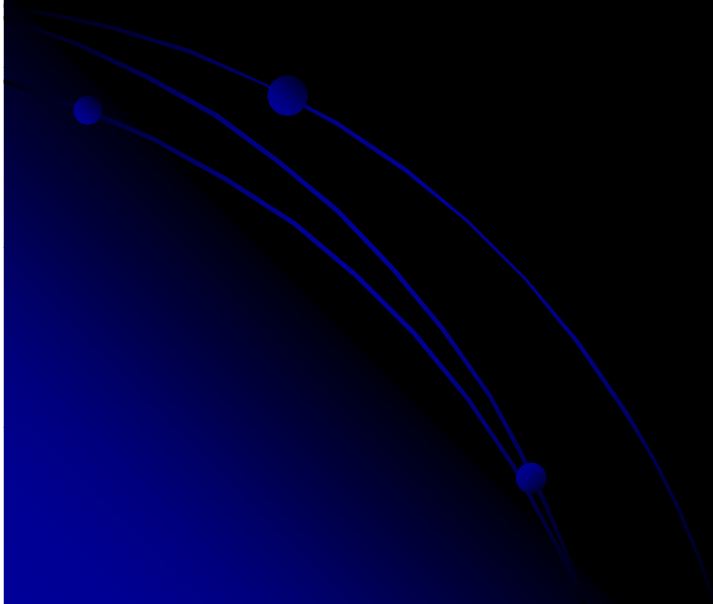


آزمایش دو شکاف





آزمایشهای دقیق در دهه های اخیر بیان کننده این است که الکترون و هر ذره بنیادی دیگر ، نه یک ذره به معنای متداول آن است و نه یک موج به معنایی که در فیزیک کلاسیک برای آن قائل هستیم .



رابطه دو بروی

بر اساس نظریه فوتونی اینشتاین :

ذره ای به نام فوتون ، با جرم ساکن

به یک پرتو $m=0$

وسرعت v

تکفام به فرکانس v ، که انرژی و تکانه آن به

انتشار نور c وابسته است:

$$E = h v$$

$$P = \frac{h v}{c}$$

تعمیم رابطه برقرار شده در مورد فوتون برای سایر ذرات

لویی دوبروی که الکترون را یک ذره با یک موج وابسته می دانست با تکیه بر روابط نسبیتی رابطه بین طول موج این موج وابسته و تکانه الکترون را به شکل زیر اثبات کرد :

$$\lambda = \frac{h}{P} \quad \text{یا} \quad \lambda = \frac{h}{mv}$$

کوچک بودن سرعت ذره نسبت به سرعت نور :

داشتن عبارت غیر نسبیتی برای تکانه P

تکانه ذره در صورت نزدیک بودن سرعت ذره به سرعت نور :

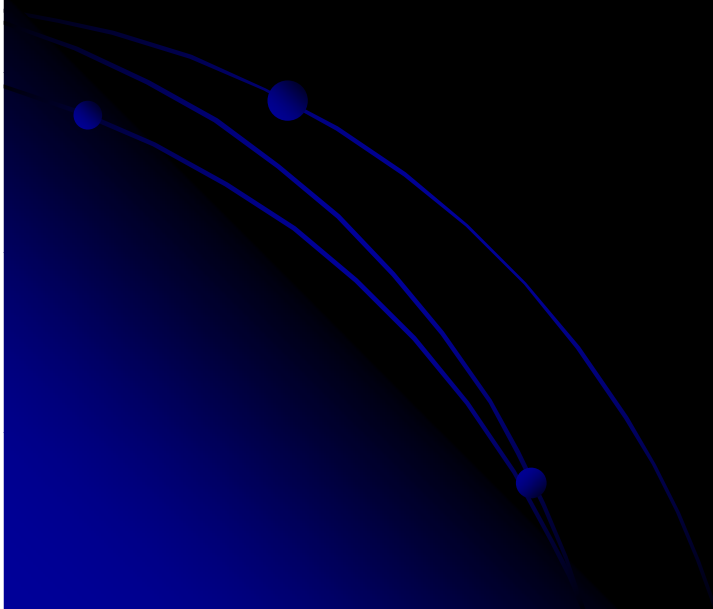
$$E^2 = m_0^2 c^4 + c^2 p^2$$

$$P = \frac{\sqrt{E^2 - m_0^2 c^4}}{c}$$

$$\lambda = \frac{ch}{(E^2 - m_0^2 c^4)^{1/2}}$$

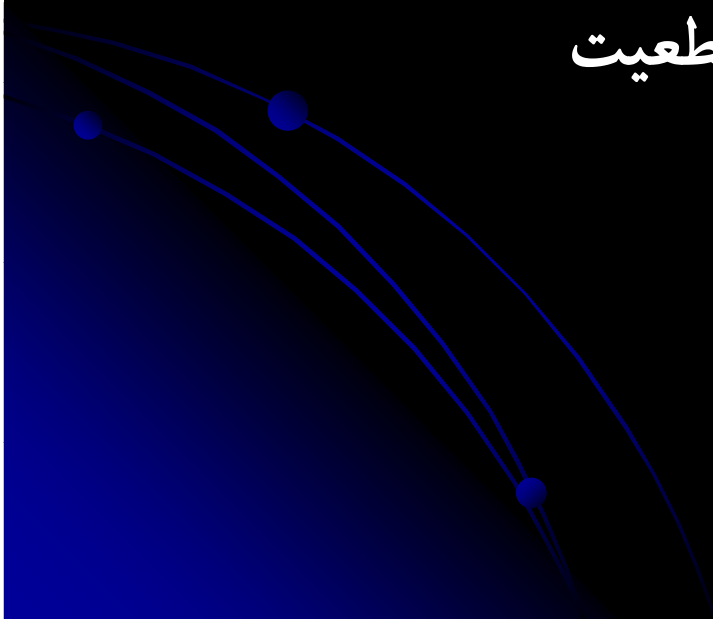
اصل عدم قطعیت یا اصل نامعینی

اصل عدم قطعیت : بیان کننده ارتباط مستقیم با جنبه احتمالاتی حرکت ذره
ها و ارائه شده توسط ورنر هایزنبرگ



مشخص نبودن مسیر برای هر ذره به معنای کلاسیک در قلمرو ریز به دلیل اینکه ممکن نیست در هر لحظه t ، مکان و تکانه ذره را به دقت دلخواه تعیین کرد .

آزمایش پراش الکترون ها راهی برای اثبات عدم قطعیت



$$\Delta z = a = \frac{\lambda}{\sin \theta}$$

$$P = \frac{h}{\lambda}$$

وازا اینجا

$$\Delta p_z = \frac{h \sin \theta}{\lambda}$$

بطوري كه

$$\Delta z \cdot \Delta p_z = \frac{h \sin \theta}{\lambda} \times \frac{\lambda}{\sin \theta}$$

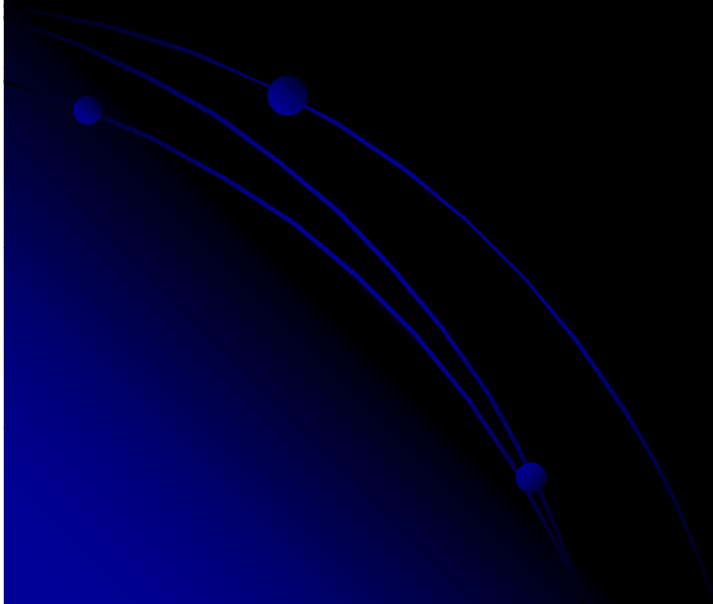
يا

$$\Delta z \cdot \Delta p_z = h$$

$$\Delta z \cdot \Delta p_z \geq \frac{h}{4\pi}$$

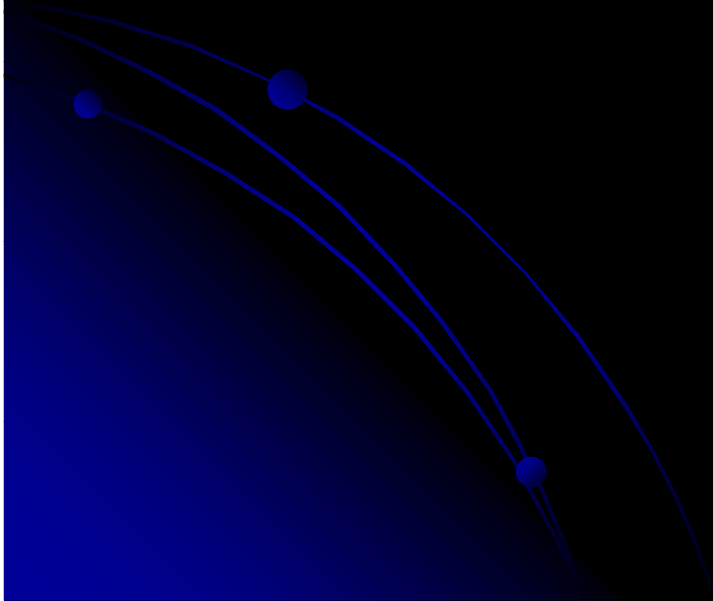
$$\Delta z \cdot \Delta p_z \geq \frac{\hbar}{2} \text{ و } \Delta y \cdot \Delta p_y \geq \frac{\hbar}{2}; \Delta x \cdot \Delta p_x \geq \frac{\hbar}{2}$$

افزایش به دلخواه دقت یکی از مختصات ذره باعث کاهش شناخت مؤلفه
مربوط به تکانه می شود.



فصل سوم

اصول موضوعه مکانیک کوانتومی



تابع موجي يا تابع حالت

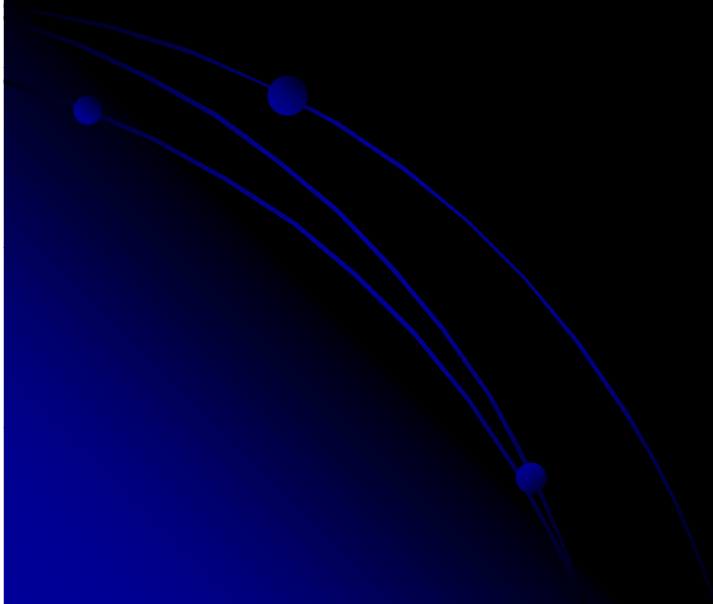
مبناي بحث:

• رابطه امواج الكترومغناطيسي (نور) با شدت نور و دامنه امواج

• دامنه ميدان متناوب الكتريكي يا مغناطيسي

شدت نور متناسب است با توان دوم دامنه موج

نکته: در نمودار تداخل چون شدت در هر نقطه با احتمال رسیدن ذرات به آن نقطه متناسب است ، دامنه های دو باریکه باهم جمع می شوند نه شدت ها.



$$\phi(x, t)$$

موج احتمال: موج وابسته به ذره - تابع

تابع (ϕ) : دامنه احتمال

تفسیر موج از دیدگاه ماکس بورن :

$$\phi$$

می دهد نه خود

نشان

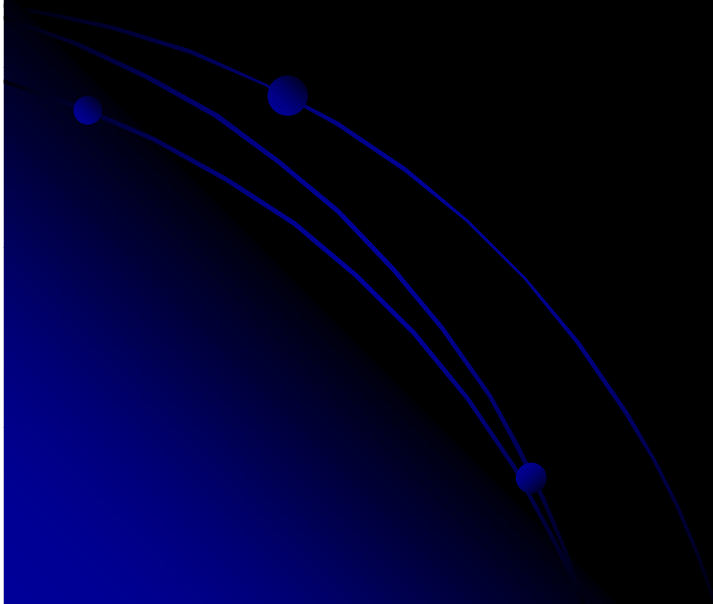
احتمال رسیدن ذره به نقطه را توان دوم

$$\phi$$



اصل موضوع اول

تابع حالت وابسته : هر حالت فیزیکی قابل حصول سیستم تابعی به این نام دارد که شامل همه معلومات فیزیکی قابل دسترسی در آن حالت می باشد.



تابع موجي (تابع حالت): تابعي از مختصات مكاني ذره و زمان

$$\psi = \psi(x_i, t)$$

x_i نمايشگر تمامي مختصات مكاني

توان دوم تابع موجي در هر لحظه معين t ، تعيين كننده احتمال بودن ذره در
موضع فضايي

x_i

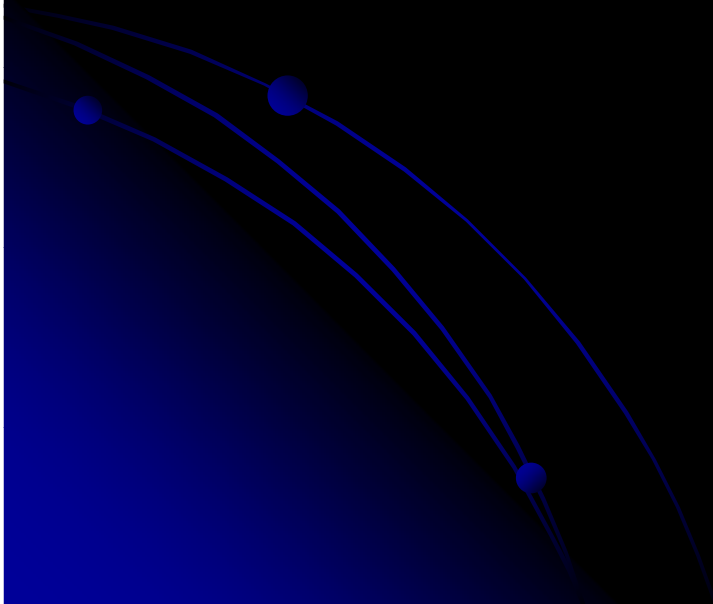
$$dP = |\psi|^2 dv$$

در حالت کلی: تابع حالت ممکن است حقیقی باشد یا موهومی.

نوشته $\psi^* \psi$ در آن

ψ

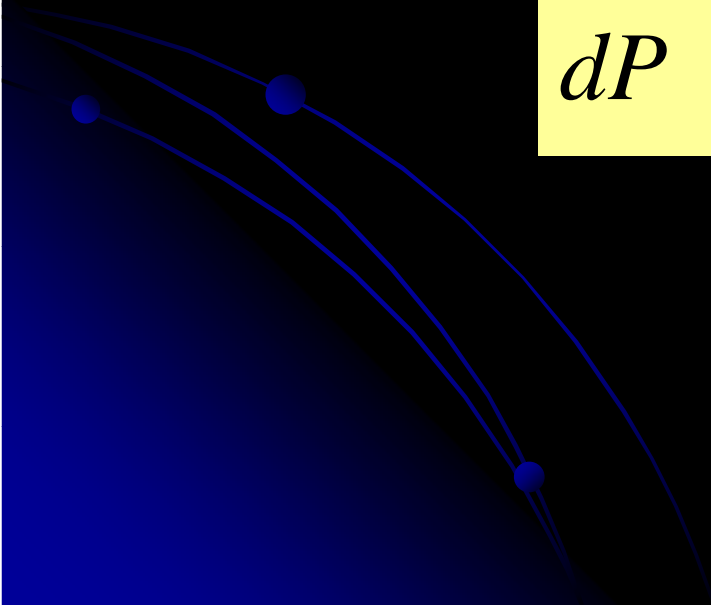
توان دوم تابع حالت در واقع به صورت مزدوج مختلط ψ^* است.



۱. یک بعدی بودن حرکت ذره :

ψ فقط تابع دو متغیر X و t است .

$$dP = |\psi|^2 dv$$



۲. سه بعدی بودن حرکت ذره :

ψ تابعی از سه متغیر فضایی و زمان خواهد بود که نماد آن

$$\psi(x, y, z, t) \text{ اس } \psi(r, t)$$

سه مختصه x, y, z بیان کننده مکان ذره

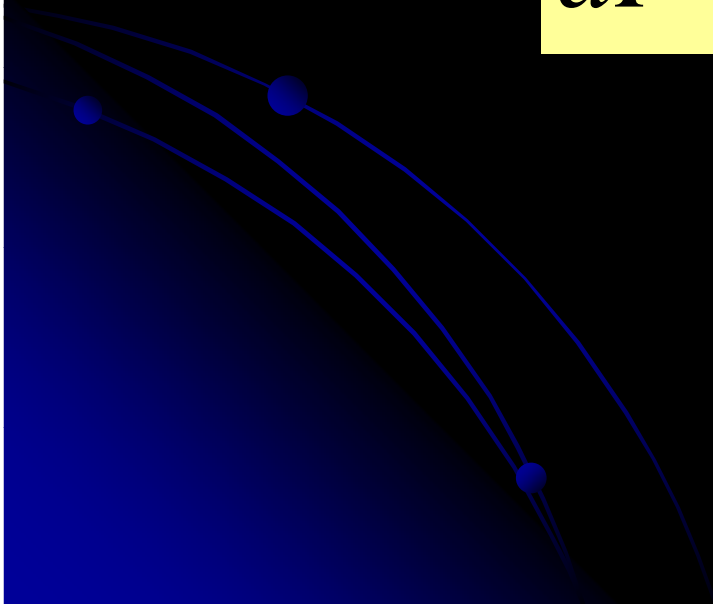
$$dP = \psi^2(x, y, z, t) dx dy dz$$

$$dP = \psi^2(r, t) dr$$

۳. منظومه ای مرکب از دو یا چند ذره متحرک :

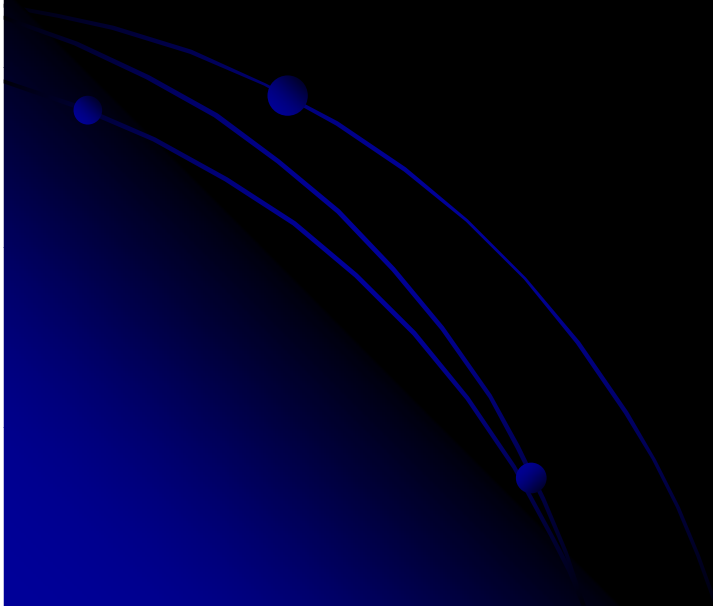
تابع ψ از مختصات تمامی ذره ها و زمان

$$dP = \psi^2 \left(\vec{r}_1, \vec{r}_2, t \right) d\vec{r}_1 d\vec{r}_2$$



شرایط مرزي و نرمالیزه بودن تابع موجي

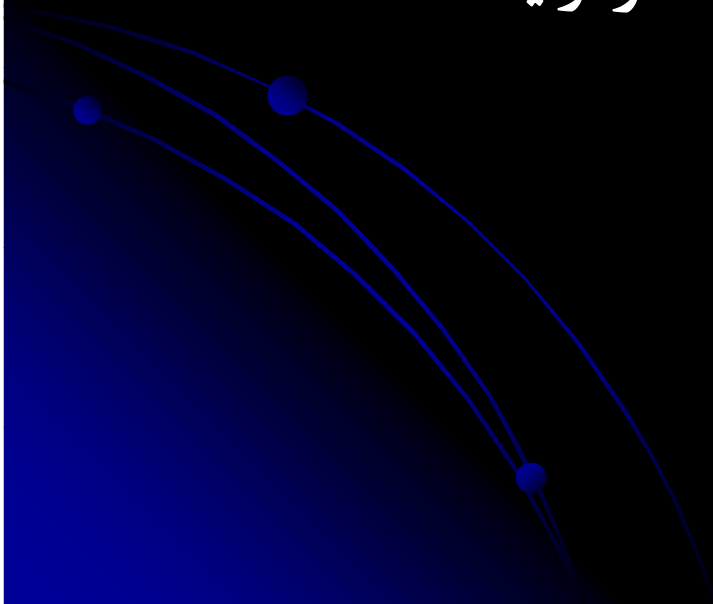
۱- تابع حالت از آنجا که تابعی از متغیرهای پیوسته مکانی X یا x_i است و توان دوم آن در هر نقطه فضای احتمالی در آن نقطه را نشان می دهد، لذا تابعی است پیوسته .



۲- این تابع در هیچ نقطه ای به بی نهایت میل نمی کند .

زیرا

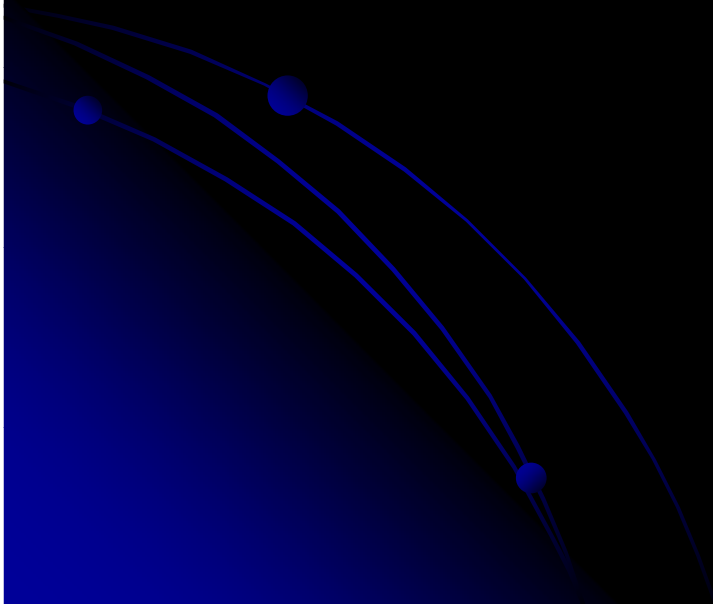
احتمال بودن ذره در هر نقطه مقداری معین و کوچکتر از یک است.



بنابراین :

۳- تابع حالت باید حتی در $X = \infty$ محدود و معین باشد .

۴- در یک لحظه معین در هر نقطه فضا بیش از یک مقدار نمی تواند داشته باشد .



نکته: از آنجا که دامنه احتمال همان تابع موجی است لذا دارای یک مقدار است. (تابع تک مقداری)

شرایط مرزی: محدودیت های قائل شده در حرکت ذره (یا سیستم)

$$dP = |\psi(x, t)|^2 dx$$

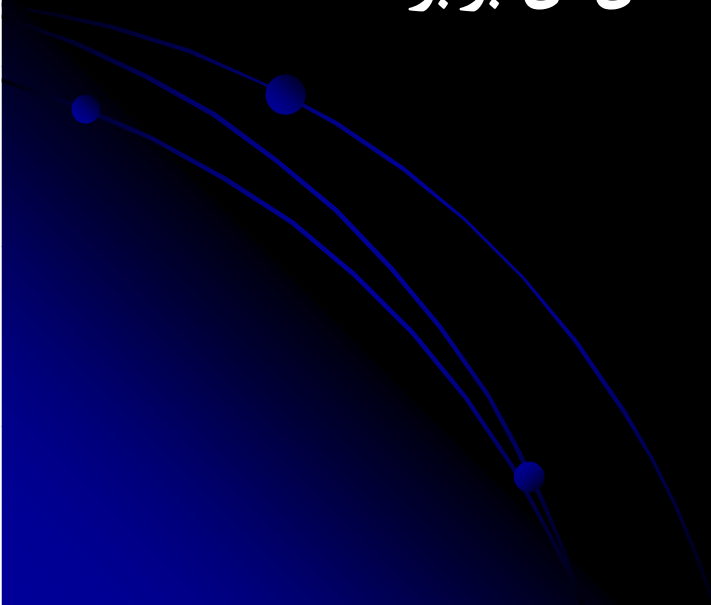
شرط نرمالیزه

انتگرال زیر را شرط نرمالیزه تابع موج گویند .

$$P = \int_{-\infty}^{+\infty} |\psi(x, t)|^2 dx = 1$$

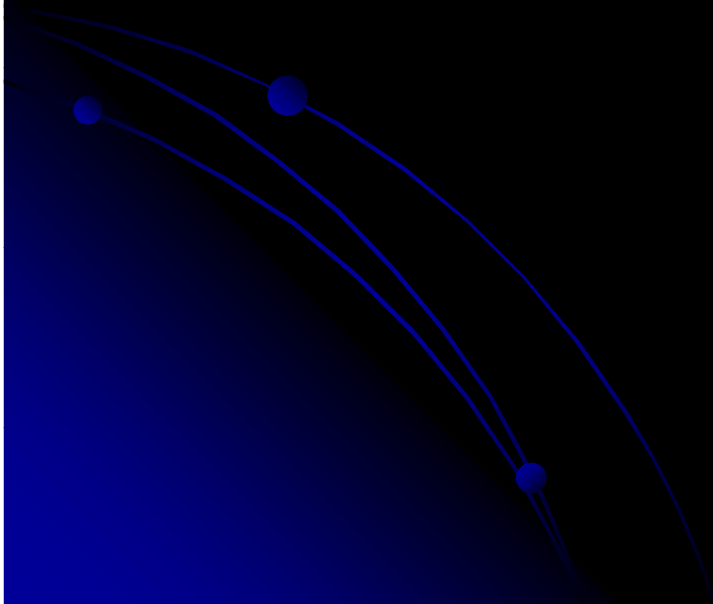
در حل مسائل کوانتومی

- بدست آمدن ردیفی نامتناهی از توابع همبند
- انتخاب مجموعه ای که حائز شرایط مرزی است .
- بدست آوردن C یعنی محاسبه انتگرال و قرار دادن آن برابر ۱



نرمال کردن توابع موجي :

انتخاب مجموعه اي از بردارهاي همسو و هم جهت با طول واحد از بين مجموعه اي از بردارها .



اصل موضوع دوم (اپراتور ها)

اپراتور : یک نماد ریاضی (نه یک کمیت فیزیکی نه یک تابع) و بیان کننده یک عمل معین ریاضی.

موجودیت مستقل را نشان داده و خواص بسیار کلی را نمایان می سازد .

نوشتن تابعی به صورت ضرب معرف تاثیر اپراتور بر روی تابع است.

خواص اپراتورها

۱. نوشتن مجموع دو اپراتور \hat{A} و \hat{B} به صورت

$\hat{A} + \hat{B}$: تاثیر جدایی \hat{A} و \hat{B} بر روی توابع و

جمع کردن نتایج این دو تاثیر.

۲. نوشتن $\hat{A}\hat{B}$ به معنای حاصلضرب دو اپراتور :

تاثیرمتوالی آن دو عامل و نتیجه دو عمل ریاضی پی در پی این تاثیر از راست به چپ است.

نکته : تعویض پذیری در ضرب دو عامل وجود ندارد.



نکته: هرگاه یکی از دو عامل یک اسکالر (عدد جبری)
باشد که اپراتور آن خود همان است ، نتیجه ضرب در واقع \mathbf{a} برابر شدن است.

$\hat{\mathbf{1}}$

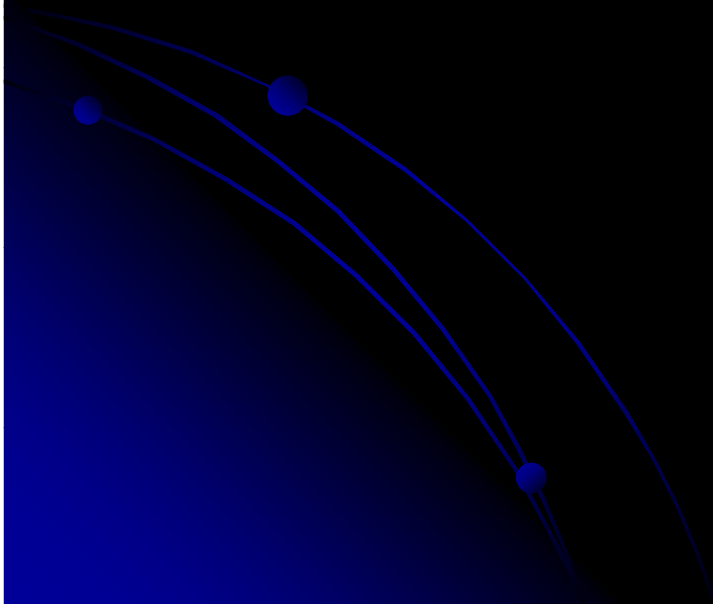
نماد اپراتور واحد :

اپراتور واحد معرف عدم تغییر است .

۴- وارون (معکوس) یک اپراتور : وارون اپراتور \hat{A}

که \hat{A}^{-1} نوشته می شود ، نشانه عمل معکوس \hat{A}

است و از این رو با رابطه $\hat{A}\hat{A}^{-1} = \hat{1}$ تعریف می شود .



اپراتور خطي

۱- هرگاه يك تابع $f(x)$ و يك اسكالر C در نظر باشد:

$$\hat{A}(f(x) + g(x)) = \hat{A}f(x) + \hat{A}g(x)$$

۲- هرگاه دو تابع f و g در نظر باشد:

$$\int (\hat{A}^* f^*) . g . dx = \int f^* . (\hat{A}g) dx$$

اپراتور هرمتیک

توابع موجود در مکانیک کوانتومی اغلب توابع مختلط هستند و نه حقیقی.

اپراتورهای وارد در محاسبات کوانتومی اغلب موهومی دارند و عدد $i = \sqrt{-1}$ نیز در عبارت دیده می شود.

کمیت های فیزیکی که مقادیری برای آنها به دست می آید لزوماً حقیقی اند .

دو تابع $f(\mathbf{x})$ و $g(\mathbf{x})$ در حالت عمومی مختلط است و اپراتور

\hat{A} هرمتیک است اگر رابطه زیر برقرار باشد :

$$\int (\hat{A}^* f^*) . g . dx = \int f^* . (\hat{A} g) dx$$

اصل موضوع دوم

اصل دوم : به هر کمیت فیزیکی مشاهده پذیر یک اپراتور خطی و هرمیتیک وابسته است به شرح زیر :

(الف) به متغیرهای X ، y ، Z یعنی مختصات دکارتی

ذره، اپراتورهای \hat{x} ، یعنی \hat{y} و \hat{z} متغیرها نسبت داده می شود.

$$P_z$$

$$P_y$$

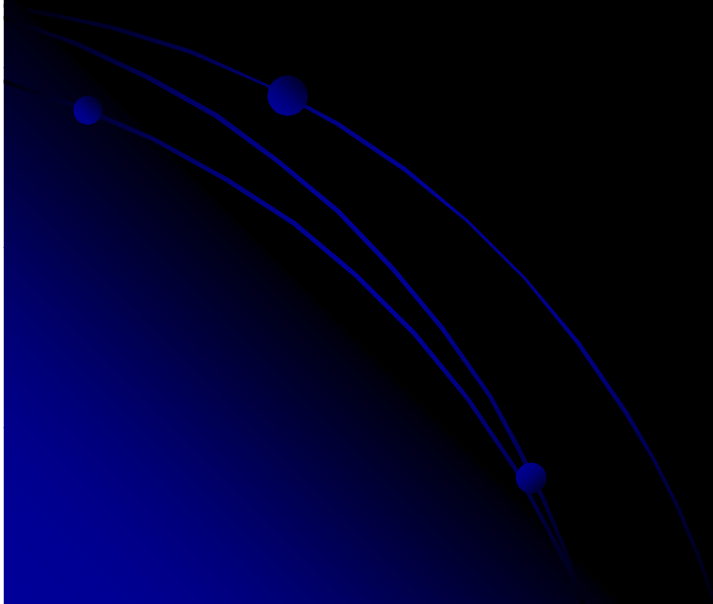
$$P_x$$

(ب) به مؤلفه های دکارتی تکانه خطی ذره ، و

اپراتور های $\frac{\eta}{i} \hat{D}_x$ ، $\frac{\eta}{i} \hat{D}_y$ ، $\frac{\eta}{i} \hat{D}_z$ ، که نسبت به

به x ، y و z ضرب در $\frac{\eta}{i}$ ، نسبت داده می شود .

نماد آنها \hat{P}_x و \hat{P}_y ، \hat{P}_z خواهد بود .

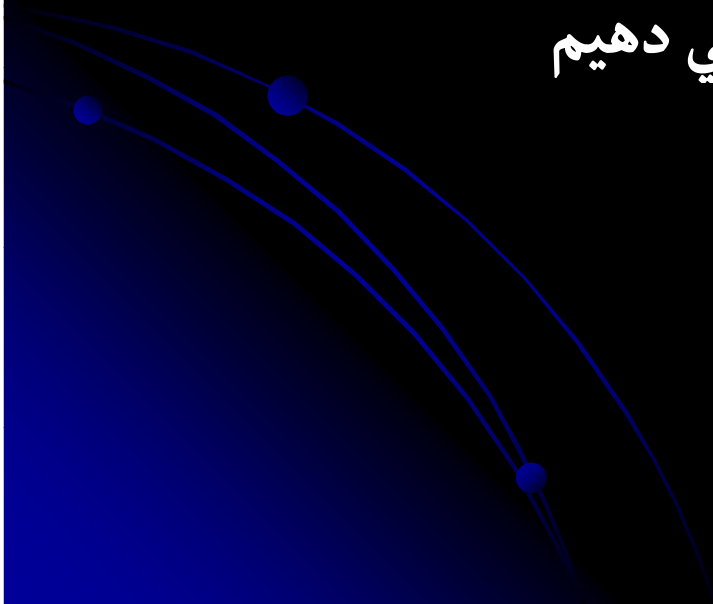


(ج) برای بدست آوردن اپراتور های وابسته به هر کمیت

فیزیکی دیگر مانند تکانه زاویه ای ، انرژی جنبشی و غیره ،

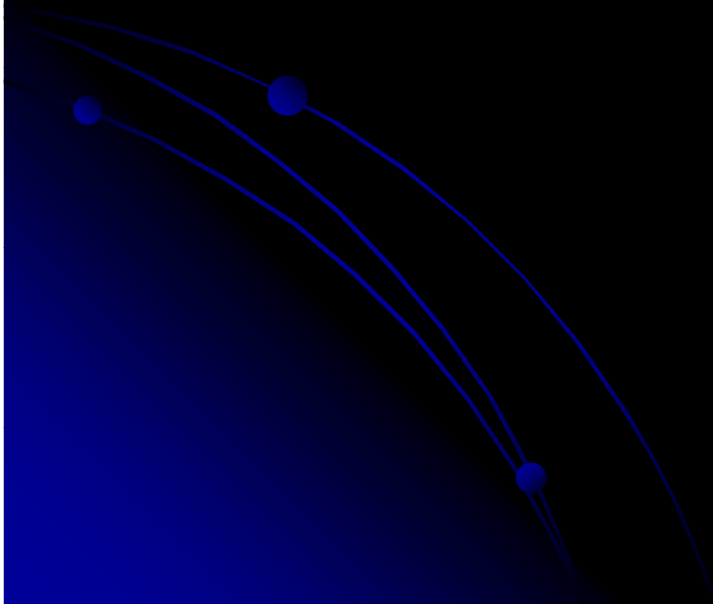
در عبارت کلاسیک آن کمیت بر حسب مختصات دکارتی ،

اپراتورهای وابسته را طبق دستور (الف) و (ب) قرار می دهیم



اپراتور انرژی پتانسیل

هر تابع یا کمیتی که در عبارت آن فقط خود مختصات باشد ، اپراتور وابسته به آن نشانه ضرب در خود آن تابع خواهد بود .



تابع پتانسیل (V): تابعی از ذرات مختصات ذره ، اپراتور

وابسته به آن $V(r)$ نوشته می شود .

$$V(x) = \frac{1}{2} kx^2$$

$$\hat{V} = \frac{1}{2} k \hat{x}^2$$

اپراتور انرژي جنبشي

$$T = \frac{1}{2m} (p_x^2 + p_y^2 + p_z^2)$$

$$\hat{T} = \frac{1}{2m} (\hat{p}_x^2 + \hat{p}_y^2 + \hat{p}_z^2)$$

$$\hat{p}_x^2 = \hat{p}_x \cdot \hat{p}_x = \frac{\hbar}{i} D_x \left(\frac{\hbar}{i} D_x \right) = -\frac{\hbar^2}{i^2} \hat{D}_x^2$$

$$i^2 = -1$$

با توجه به اینکه

$$\hat{p}_y^2 = -\frac{\eta^2}{i^2} \hat{D}_y^2$$

$$\hat{p}_z^2 = -\frac{\eta^2}{i^2} \hat{D}_z^2$$

$$\hat{T} = -\frac{\eta^2}{2m} \left(\frac{\partial^2}{\partial X^2} + \frac{\partial^2}{\partial Y^2} + \frac{\partial^2}{\partial Z^2} \right)$$

$$T = -\frac{\eta^2}{2m} \nabla^2$$

اپراتور هاميلتوني

$$\hat{H}(\hat{x}_i, \hat{p}_{x_i}) = -\frac{\eta^2}{2m} \nabla^2 + \hat{V}$$

$$\hat{H} = -\frac{\eta^2}{2m} \left(\frac{\partial^2}{\partial X^2} + \frac{\partial^2}{\partial Y^2} + \frac{\partial^2}{\partial Z^2} \right) + \hat{V}(X, Y, Z)$$

تابع ویژه و مقدار ویژه اپراتور

تابع f تابع ویژه (یا ویژه تابع) اپراتور \hat{A} است با مقدار ویژه (یا ویژه مقدار) a ، اگر:

اپراتور \hat{A} بر روی تابعی مانند f تاثیر و نتیجه این تاثیر تابعی مانند af باشد که در آن a ضریب عددی (مثبت یا منفی) است.

مثال :

اپراتور $\hat{D}_x \equiv \frac{d}{dx}$ را در نظر گرفته ، وقتی روی تابع

$$\hat{D}_x (e^{\alpha x}) = \alpha e^{\alpha x}$$

$e^{\alpha x}$ اثر کند خواهیم داشت :

بنابر این داریم :

$e^{\alpha x}$ تابع ویژه \hat{D}_x با مقدار ویژه α

α ممکن است مثبت ، حقیقی یا موهومی باشد .

خلاصه مطالب مهم درباره اپراتور ها

● اپراتور نماد یک عمل ریاضی ، مانند ضرب ، مشتق گیری ،

انتگرال گیری است که به صورت ضرب در جلوی تابعی

که بر روی آن می خواهد اثر کند نوشته می شود.

• اپراتورها را بین خود می توان جمع ، تفریق ، ضرب کرد

اما قواعد مربوط به اعداد و توابع در این عملیات ، درمورد

اپراتورها همیشه صدق نمی کند ؛ از جمله حاصلضرب دو

اپراتور در حالت کلی جابه جایی پذیر نیست .



• گاه ضرب دو اپراتور جابه جا پذير باشد، آن دو اپراتور

را جابه جا شدي مي نامند . در اين صورت با ناميدن دو

اپراتور \hat{A} و \hat{B} مي توان نوشت :

$$\hat{A}\hat{B} = \hat{B}\hat{A}$$

● جا به جاي پذير نبودن \hat{P}_x و \hat{x} به دليل جا به جايي

$$\hat{D}_x, \hat{x}$$

پذير نبودن دو اپراتور

● استفاده از تاثير اپراتورها بر يك تابع دلخواه براي يافتن

روابط بين اپراتورها

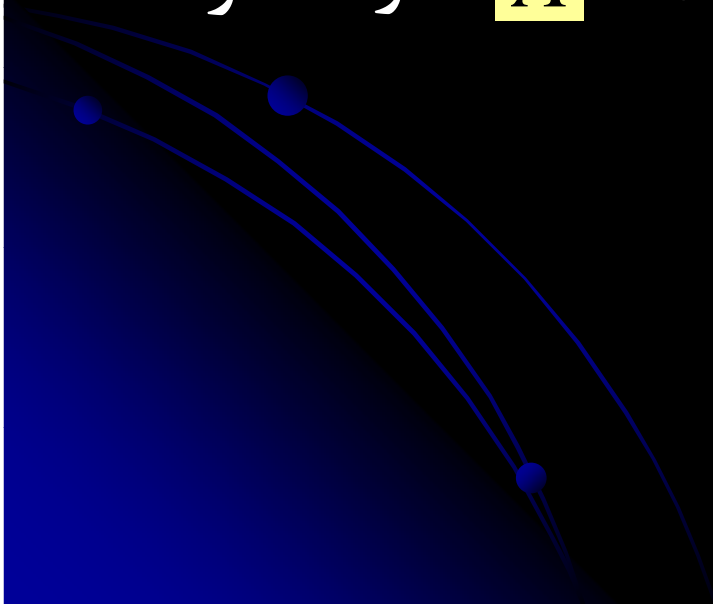


• هر گاه از تاثیر یک اپراتور \hat{A} (ساده یا مرکب)

بریک تابع ، خود آن تابع ضرب در یک اسکالر a به

دست می آید ، تابع مورد نظر تابع ویژه \hat{A} و اسکالر

a مقدار ویژه مربوطه است .



مقدار قابل انتظار

در مکانیک کوانتومی اندازه گیری یک کمیت مشاهده پذیر ، مثلاً مختصه مکانی ، مقدار به خصوصی را برای آن کمیت به دست دهد که جنبه احتمالاتی پیدا می کند .

$$\langle X \rangle = \int_{-\infty}^{+\infty} xP(x, t)dx$$

دانستن خطاي اندازه گيري يا نامعيني در کنار مقدار میانگین هر کمیت

$$(\Delta x)^2 = \langle x^2 \rangle - \langle x \rangle^2$$

اصل موضوع سوم

$$\psi(r, t)$$

مقدار قابل انتظار هر مشاهده پذیر a در حالت

برابر است با :

$$\langle a \rangle = \frac{\int \psi^* \hat{A} \psi dv}{\int \psi^* \psi dv}$$

$$\langle a \rangle = \int \psi^* \hat{A} \psi dv$$

مثال :

برای ذره در جعبه

P_x و X

محاسبه مقدار قابل انتظار

یک بعدی

$$\psi(x, t) = \sqrt{\frac{2}{L}} \sin \frac{n\pi}{L} x \cdot e^{-iEt/\hbar}$$

$$\langle x \rangle = \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{2}{L} \sin \frac{n\pi}{L} x \cdot e^{+iEt/\hbar} \cdot x \sin \frac{n\pi}{L} x \cdot e^{-iEt/\hbar} dx$$

$$\langle x \rangle = \int_0^L \frac{2}{L} \sin^2 \left[\frac{n\pi}{L} x \right] \cdot x \cdot dx$$

$$\langle x \rangle = \int_0^L \frac{2}{L} x \sin^2 \left[\frac{\pi}{L} x \right] dx$$

نتیجه

$$\langle x \rangle = \frac{L}{2}$$

P_x

مقدار قابل انتظار

$$\langle p_x \rangle = \int_0^L \frac{2}{L} \sin\left[\frac{\pi}{L}x\right] \cdot \frac{\eta}{i} \cdot \frac{d}{dx} \sin\left[\frac{\pi}{L}x\right] dx$$

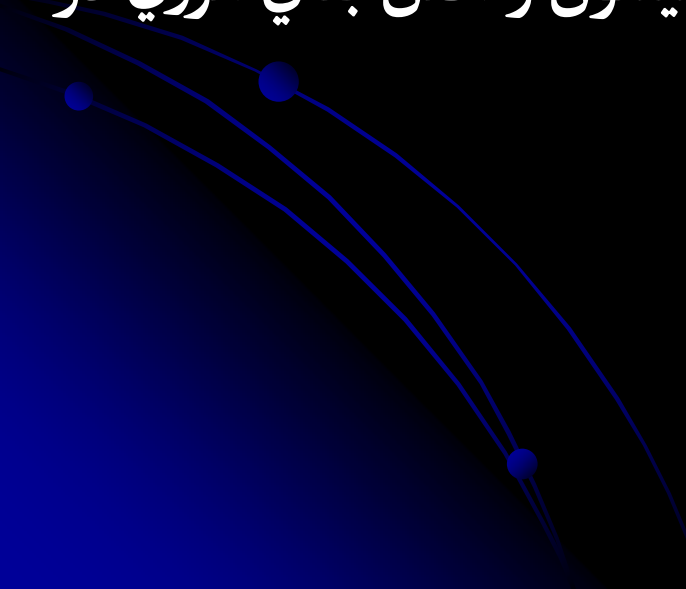
$$= \frac{2\eta}{iL} \int \sin\left[\frac{\pi}{L}x\right] \cdot \frac{\pi}{L} \cos\left[\frac{\pi}{L}x\right] dx$$

$$\langle p_x \rangle = \frac{2\eta}{2iL} \left[\sin^2\left[\frac{\pi}{L}x\right] \right]_0^L = 0$$

اصل موضوع چهارم معادله شرودینگر

از دیدگاه مکانیک کوانتومی ؛

معادله حرکت : معادله تعیین کننده تحول سیستم به وسیله تغییر و تحول تابع حالت که از معادله شرودینگر الهام گرفته از تابع هامیلتون و اصل بقای انرژی در سیستم منزوی ($T+V=E$) است.



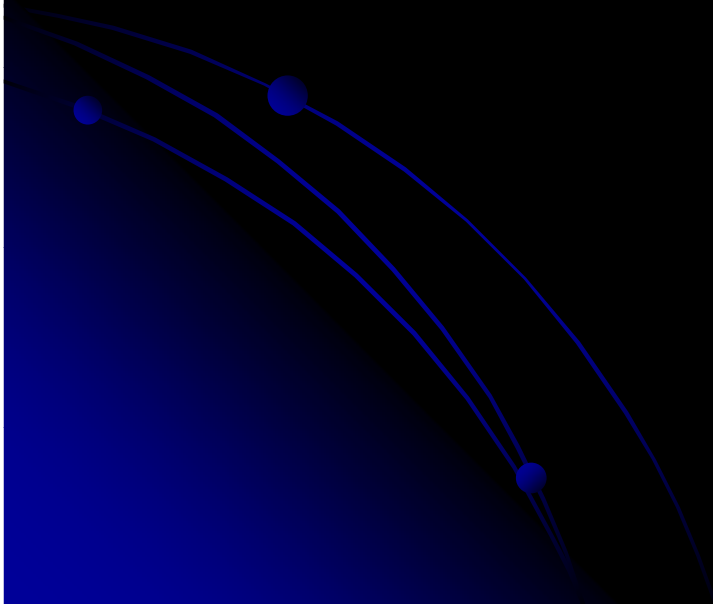
$$\hat{H}\psi(x,t) = i\hbar \frac{\partial \psi}{\partial t}$$

$$-\frac{\hbar^2}{2m} \frac{\partial^2 \psi}{\partial X^2} + V(X,t).\psi = i\hbar \frac{\partial \psi}{\partial t}$$

$$-\frac{\hbar^2}{2m} \left[\frac{\partial^2 \psi}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 \psi}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 \psi}{\partial z^2} \right] + V(x, y, z, t).\psi = i\hbar \frac{\partial \psi}{\partial t}$$

اصل چهارم :

جوابهاي واجد شرايط تحميل شده بر تابع حالت ، جواب هاي مورد قبول در معادله شرودينگر هستند.



تجزیه معادله شرودینگر تابع زمان


اولین مرحله در حل معادلات دیفرانسیل با مشتقات جزئی ؛ جداسازی متغیرها از یکدیگر

کنسرواتیو (پایستار): پتانسیل های V مستقل از تغییرات زمان (و نیروی مشتق از این پتانسیل ها)

شرط جداسازي متغير ها :

۱. تابع پتانسيل به طور صريح تابع زمان نباشد (دیده نشدن متغير t در عبارت آن)

۲. پتانسيل V تابع زمان نباشد (مستقل بودن مقدار آن در هر نقطه ي فضا از گذشت زمان)



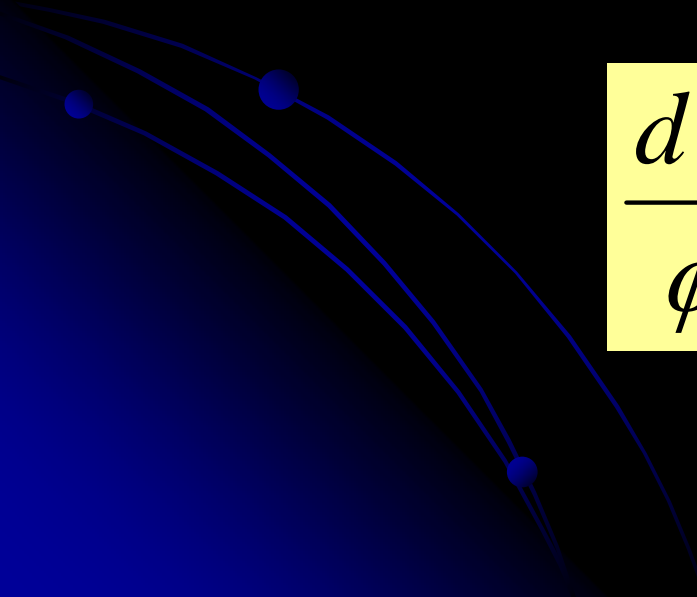
$$-\frac{\hbar^2}{2m} \frac{\partial^2 \psi}{\partial x^2} + V(x) \cdot \psi = i\hbar \frac{\partial \psi}{\partial t}$$

$$\psi(x, t) = \psi(x) \cdot \phi(t)$$

$$-\frac{\hbar^2}{2m} \frac{1}{\psi(x)} \frac{d^2 \psi(x)}{dx^2} + V(x) = i\hbar \frac{1}{\phi(t)} \frac{d\phi(t)}{dt}$$

$$-\frac{\hbar^2}{2m} \frac{d^2 \psi}{dx^2} + V(x)\psi(x) = E\psi(x)$$

$$i\hbar \frac{d\phi(t)}{\phi(t) \cdot dt} = E$$

$$\frac{d\phi(t)}{\phi(t)} = \frac{E}{i\hbar} dt$$


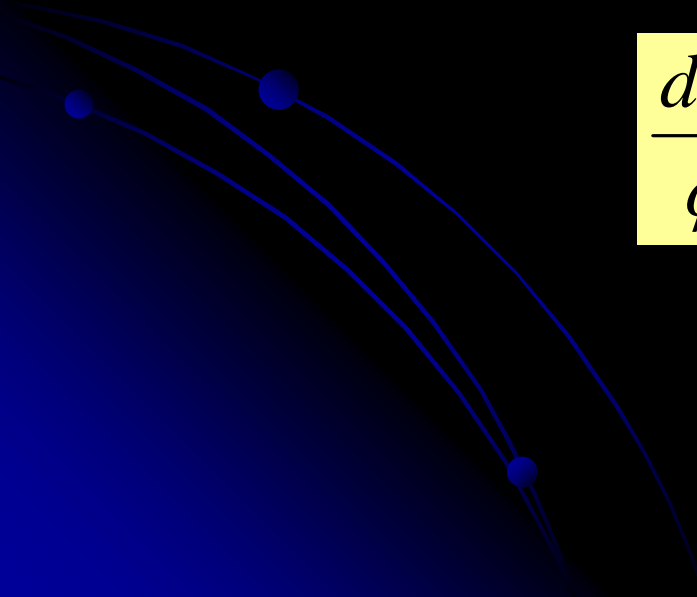
معادله شرودینگر مستقل از زمان

$$\hat{H} = \frac{-\hbar^2}{2m} \nabla^2 + V \quad \text{و} \quad \hat{H}\psi = E\psi$$

$$\hat{H} \psi(r, t) = i\hbar \frac{\partial \psi(r, t)}{\partial t}$$

$$\hat{H} [\psi (r) \phi (t)] = i\eta \cdot \frac{\partial}{\partial t} [\psi (r) \phi (t)]$$

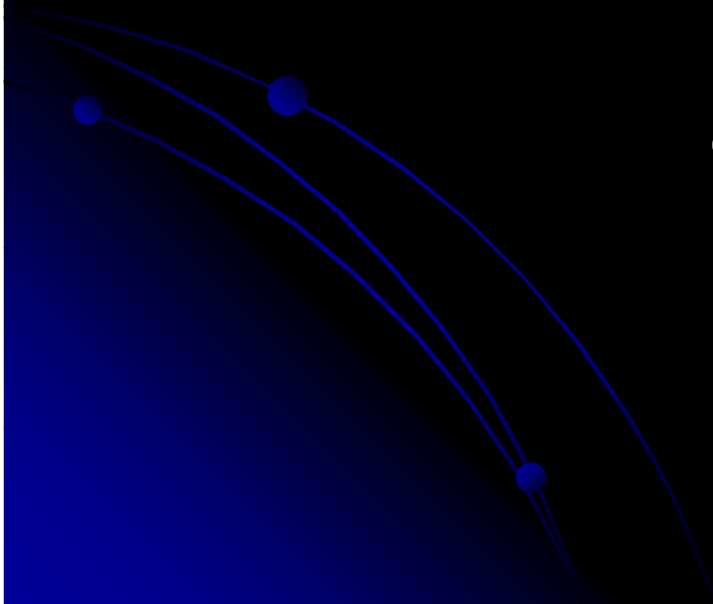
$$\hat{H} \psi (r) = E \psi (r)$$

$$\frac{d\phi(t)}{\phi(t)} = -\frac{iE}{\eta} dt$$


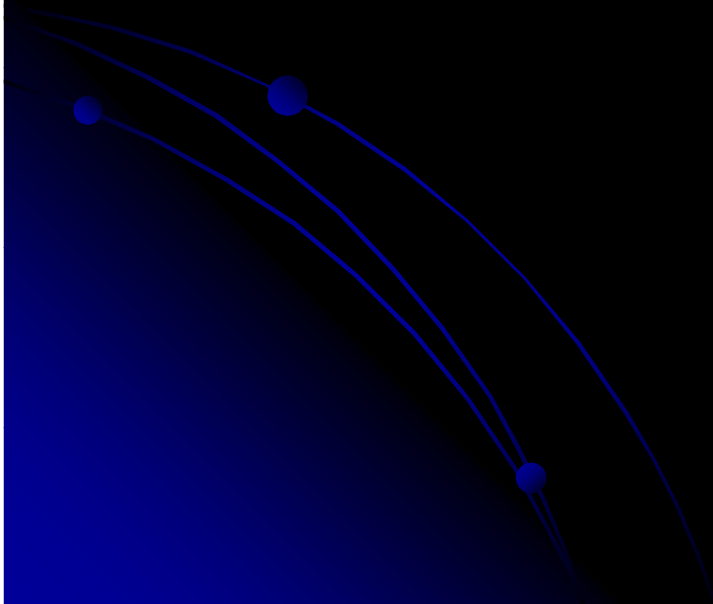
شرایط آغازی چیست؟

وارد کردن ثابت‌هایی در حل هر معادله دیفرانسیل

مشخص نبودن جوابها مگر دادن ثابت‌های داده‌ای

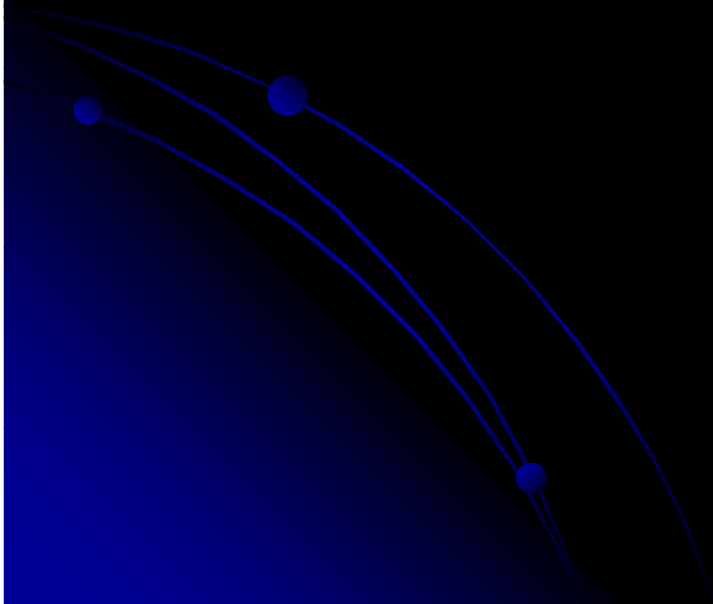


مشخص کردن ثابت‌ها از روی شرایط آغازی حرکت یا وضع کوانتومی
آغازی سیستم در معادلات دیفرانسیل حرکت (در مکانیک کلاسیکی
و مکانیک کوانتومی)



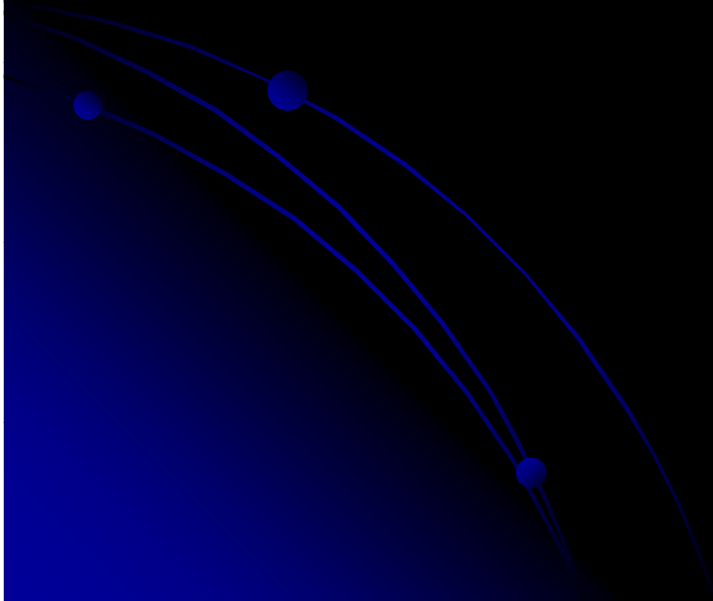
شرایط مرزي و آغازي :

انتخاب جواب هاي كامل و واجد الشرايط فيزيكي با بدست آوردن سه ثابت انتگرال گيري معين با دانستن مقدار تابع در دو مكان \mathbf{X} (يا \mathbf{r}) و مقدار تابع در لحظه اي معين مثلاً ($t=0$)



فصل ۴

مطالعه چند الگوي کوانتومي ساده



ذره آزاد

ذره ای است که تحت تاثیر هیچ نیرویی نباشد

$$\hat{H} = \frac{\hat{P}_x^2}{2m}, \psi = \psi(x), V(x) = 0$$

$$\hat{P}_x = \frac{\eta}{i} \frac{\partial}{\partial x}$$

$$\hat{H} = -\frac{\eta^2}{2m} \frac{d^2}{dx^2}$$

$$-\frac{\eta^2}{2m} \frac{d^2 \psi(x)}{dx^2} + 0 = E \psi(x)$$

$$k = \sqrt{\frac{2mE}{\eta^2}}$$

$$\frac{d^2 \psi(x)}{dx^2} + k^2 \psi(x) = 0$$

$$\psi(x) = C_1 e^{ikx} + C_2 e^{-ikx}$$

حالت هاي مخصوص :

۱. حالت $C_2 = 0$

$$\psi(x) = C_1 e^{ikx}$$

$$\psi(x,t) = C_1 e^{ikx} \cdot e^{-Et/\eta}$$

$$= C_1 e^{i(kx - \omega t)}$$

$$\psi(x) = \frac{1}{\sqrt{L}} e^{ikx}$$

٢. حالت $C_1 = 0$ و $\psi(x) = C_2 e^{-ikx}$

$$C_2 = \frac{1}{\sqrt{L}}$$

$$\langle P_x \rangle = -\sqrt{2mE}$$

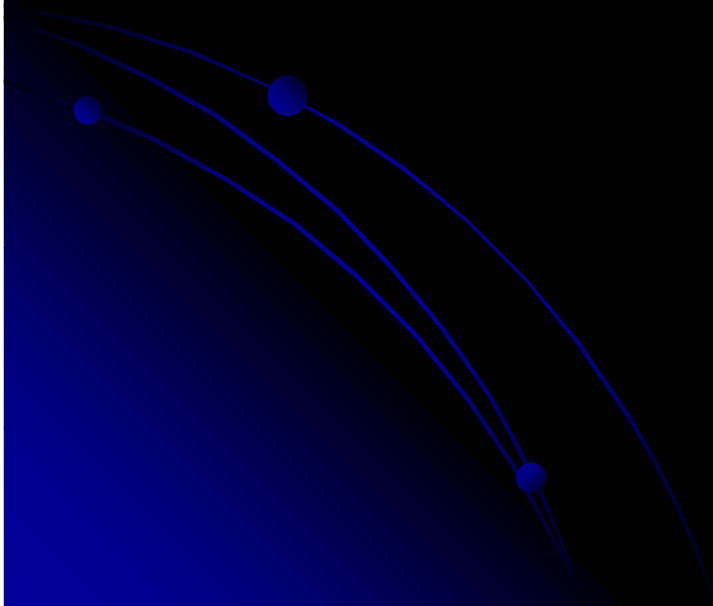
بسته موج : مجموعه اي از ردیف هاي پیوسته اي از k (یا p)

نوشتن تابع موجي که به صورت بسته ي موج است به شکل انتگرال فوريه

$$\psi(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{-\infty}^{+\infty} C(k) e^{ikx} dk$$

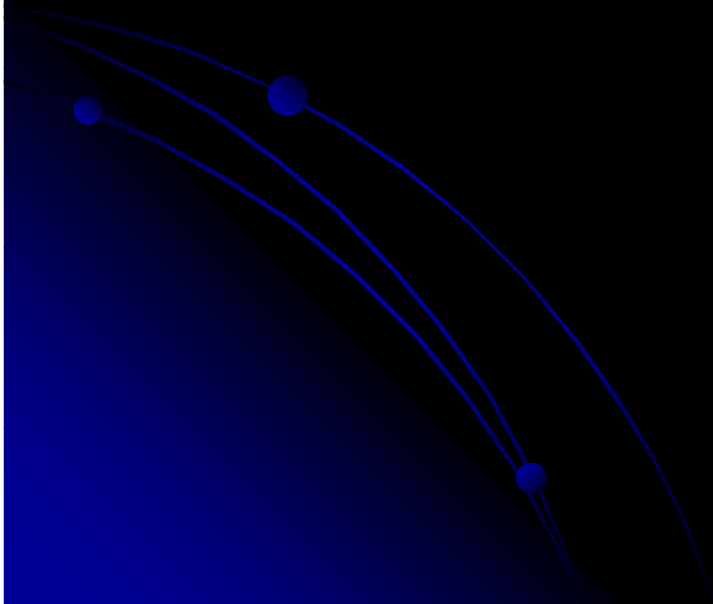
$$\psi(x, t) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{-\infty}^{+\infty} C(k) e^{i(kx - \omega t)} dk$$

نمودار تغییرات چگالی احتمالی موضعی برای یک بسته موج



مشخصه بیان کننده ی جایگزین پذیر بودن ذرات:

دانشیته ی احتمال موضعی در یک لحظه ی معین مثلاً $t=0$ نقطه ی پیشینه نشان می دهد و در نقاط دیگر مقدار اندکی خواهد بود.



ذره در جعبه یک بعدی

$$-\infty < x < 0$$

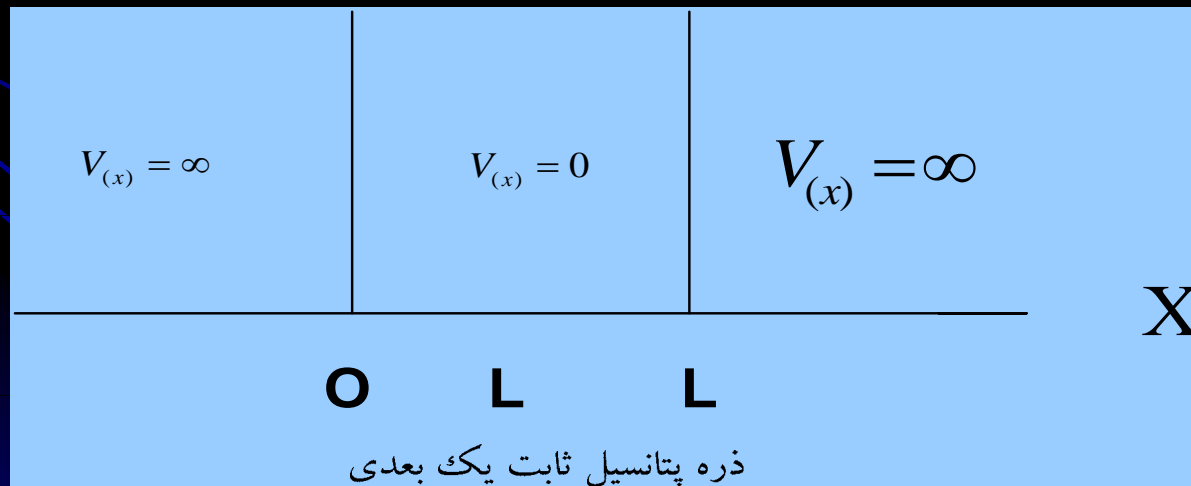
$$V = \infty$$

$$0 < x < L$$

$$V = 0$$

$$L < x < +\infty$$

$$V = \infty$$



ذره پتانسیل ثابت یک بعدی

$$\frac{d^2\psi}{dx^2} + \frac{2mE}{\eta} \psi = 0$$

$$\frac{2mE}{\eta^2}$$

اگر

$$\frac{d^2\psi}{dx^2} + \alpha^2 \psi = 0$$

$$\psi(x) = A \sin \alpha x + B \cos \alpha x$$

به دلیل پیوسته بودن تابع موجی ، شرایط مرزی

$$\psi(x)$$

ایجاب می کند که در $X=0$ و $X=L$ تابع

صفر بشود .

در $x=0$ $0 = A \times 0 + B$ پس $B=0$ و فقط جمله

سینوس می ماند .

در $x=L$ $0 = A \sin \alpha L$ و این شرط می گوید که

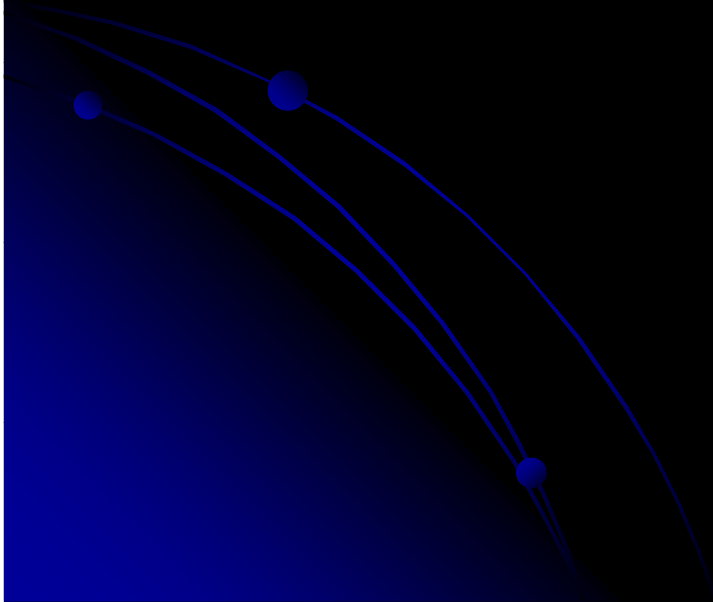
زاویه αL باید مضرب صحیحی از π باشد .

$$\psi_n(x) = A \sin\left(\frac{n\pi}{L} x\right)$$

$$E_n = \frac{n^2 h^2}{8mL^2}$$

$$E_n = \frac{\pi^2 n^2 \eta^2}{2mL^2}$$

شکل



نرمال کردن توابع موجي

$$\int_{-\infty}^{+\infty} \psi^*(x, t) \psi(x, t) dx = 1$$

$$\int_0^L \psi^2(x) dx = \int_0^L A^2 \sin^2\left(\frac{n\pi}{L} x\right) dx$$

$$\psi(x, t) = \sqrt{\frac{2}{L}} \sin \frac{n\pi}{L} x \cdot e^{-iEn t / \hbar}$$

به دلیل بسیار بزرگ بودن مقادیر انرژی پتانسیل در طبیعت الگویی ذره در جعبه₂ یک الگویی ایده آل است.

با وجود بزرگی زیاد مقادیر انرژی پتانسیل در طبیعت هرگز بی نهایت نمی شود.

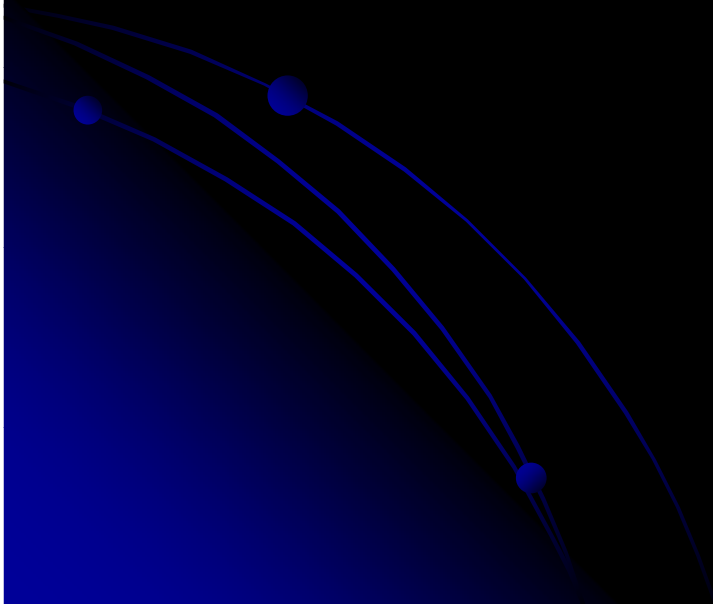


اهمیت الگویی ذره و نتایج آن :

● مناسب برای تخمین انرژی

● مناسب برای درک رفتار ذره

● مناسب حالت ذره



ذره در جعبه سه بعدي

$$V(x, y, z) = 0$$

$$0 < x < L_1$$

$$0 < y < L_2$$

$$0 < z < L_3$$

$$\nabla^2 \psi(x, y, z) + \frac{2m}{\hbar^2} E \psi(x, y, z) = 0$$

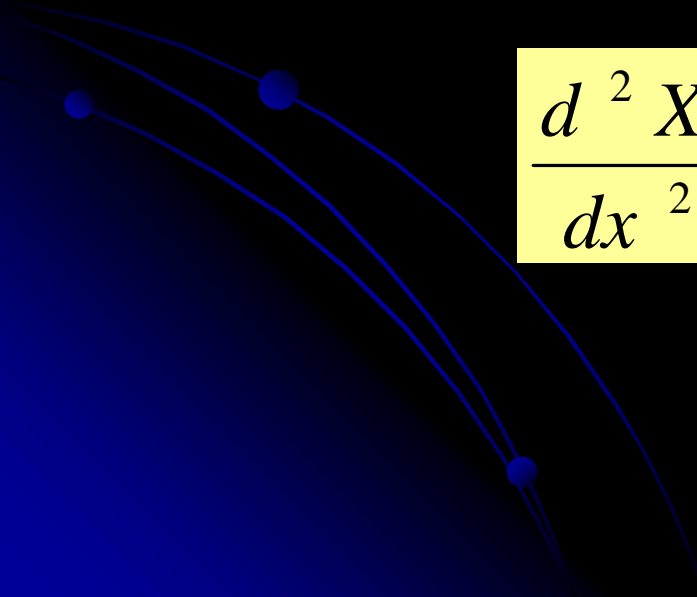
$$\psi(x, y, z) = X(x).Y(y).Z(z)$$

$$\frac{\partial^2 \psi}{\partial x^2} = \frac{d^2 X}{dx^2} . Y . Z; \frac{\partial^2 \psi}{\partial y^2} = X . Z . \frac{d^2 Y}{dy^2}; \frac{\partial^2 \psi}{\partial z^2} = X . Y . \frac{d^2 Z}{dz^2}$$

$$\frac{d^2 X}{dx^2} YZ + XZ \frac{d^2 Y}{dy^2} + XY \frac{d^2 Z}{dz^2} + \frac{2mE}{\eta^2} XYZ = 0$$

$$\frac{1}{X(x)} \frac{d^2 X}{dx^2} + \frac{1}{Y(y)} \frac{d^2 Y}{dy^2} + \frac{1}{Z(z)} \frac{d^2 Z}{dz^2} = -\frac{2m}{\eta^2} E$$

$$E = E_x + E_y + E_z$$

$$\frac{d^2 X}{dx^2} + \frac{2m}{\eta^2} E_x X(x) = 0$$


$$\frac{d^2 Y}{dy^2} + \frac{2m}{\eta^2} E_y Y(y) = 0$$

$$\frac{d^2 Z}{dz^2} + \frac{2m}{\eta^2} E_z Z(z) = 0$$

$$E_x = \frac{n_x^2 \pi^2 \eta^2}{2mL_1^2}, X(x) = A \sin\left(\frac{n_x \pi}{L_1} x\right)$$

$$E_y = \frac{n_y^2 \pi^2 \eta^2}{2mL_2^2} ; Y(y) = B \sin\left(\frac{n_y \pi}{L_2} y\right)$$

$$E_z = \frac{n_z^2 \pi^2 \eta^2}{2mL_3^2} ; Z(z) = C \sin\left(\frac{n_z \pi}{L_3} z\right)$$

$$\psi(x, y, z) = ABC \sin\left(\frac{n_x \pi}{L_1} x\right) \sin\left(\frac{n_y \pi}{L_2} y\right) \sin\left(\frac{n_z \pi}{L_3} z\right)$$

$$E = \frac{\pi^2 \eta^2}{2m} \left[\frac{n_x^2}{L_1^2} + \frac{n_y^2}{L_2^2} + \frac{n_z^2}{L_3^2} \right]$$

حالت مخصوص

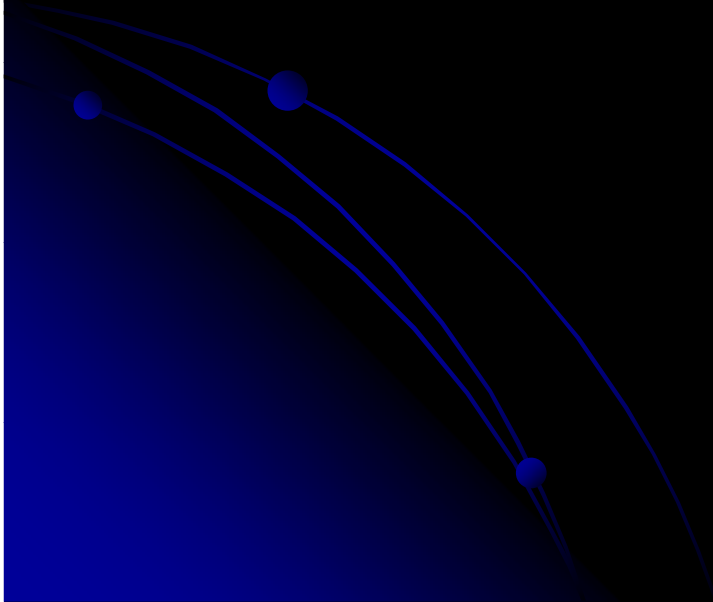
$$L_1 = L_2 = L_3$$

جعبه ي مكعبي :

$$E_1 = \frac{h^2}{8ma^2} (n_x^2 + n_y^2 + n_z^2)$$

$$\psi(x, y, z) = \sqrt{\frac{8}{a^3}} \sin \left[\frac{n_x \pi}{a} x \right] \sin \left[\frac{n_y \pi}{a} y \right] \sin \left[\frac{n_z \pi}{a} z \right]$$

جدول

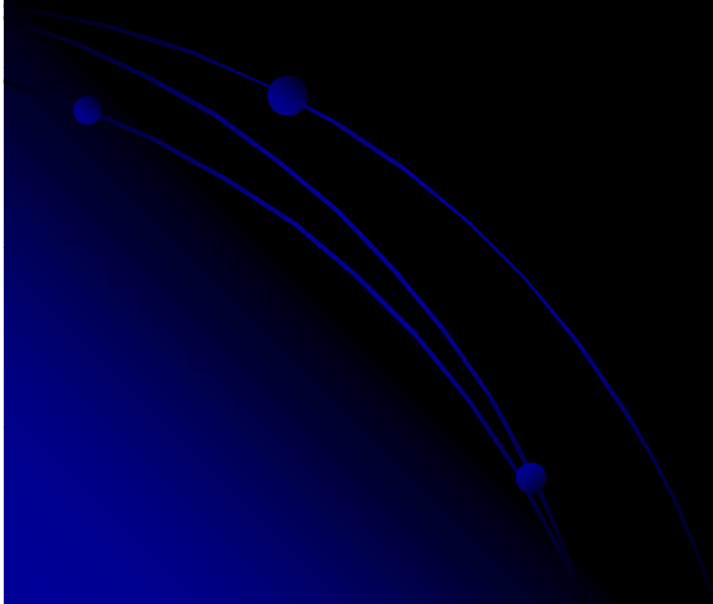


نتایج مهم حاصل از الگوی ذره در جعبه ی سه بعدی

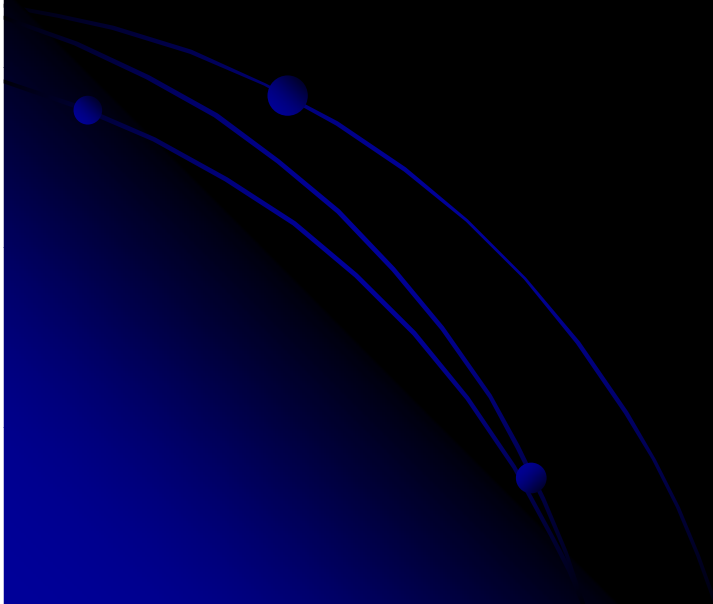
۱- مناسب بودن الگوی سه بعدی برای مطالعه تقریبی منظومه های سه بعدی به دلیل فاکتور اصلی بودن بعد جعبه L یا a و سپس جرم ذره ی m در عبارت انرژی

۲- برابر بودن نتایج حاصل در مورد حد پیوستگی و ناپیوستگی و بزرگ و کوچک بودن فاصله ی بین تراز های انرژی در الگوی یک بعدی و سه بعدی

۳- یکسان نبودن نمودار ترازهای انرژی در الگویی سه بعدی و یک بعدی و ناتوانی برای بیان فرمول ساده ای برای این ترتیب ؛ و فشرده تر بودن ترازهای انرژی .



- ۴- چند حالي بودن ترازها در صورت برابري دو يا هر سه بعد با هم .
- ۵- بيشتري بودن تعداد حالات از تعداد ترازها در يك گستره معين انرژي .



بازگشت به خواص اپراتورها

$$\psi_2(x) = A \frac{\sin 2\pi}{L} x, \psi_1(x) = A \sin \frac{\pi}{L} x$$

$$I = \int_0^L \psi_1^*(x) \cdot \psi_2(x) dx$$

$$I = \int_0^L A^2 \sin \left[\frac{\pi}{L} x \right] \times \sin \left[\frac{2\pi}{L} x \right] dx$$

$$= A^2 \int_0^L \sin \left[\frac{\pi}{L} x \right] \times 2 \sin \left[\frac{\pi}{L} x \right] \cos \left[\frac{\pi}{L} x \right] dx$$

$$\frac{\pi}{L} \cos \left[\frac{\pi}{L} x \right] dx = \frac{d}{dx} \left[\sin \frac{\pi}{L} x \right]$$

$$I = A^2 \int_0^L 2 \frac{L}{\pi} \sin^2 \left[\frac{\pi}{L} x \right] d \left[\sin \frac{\pi}{L} x \right]$$

$$= \frac{2 A^2 L}{\pi} \left[\frac{1}{3} \sin^3 \left[\frac{\pi}{L} x \right] \right]_0^L = 0$$

$$\int_0^L \psi_i^*(x) \cdot \psi_j(x) dx = 0$$

وقتي $i \neq j$ باشد ■

$$\int_{-\infty}^{+\infty} \psi_i^* \cdot \psi_j dV = 0$$

وقتي $i = j$ باشد ■

$$= 1$$

نتیجه :

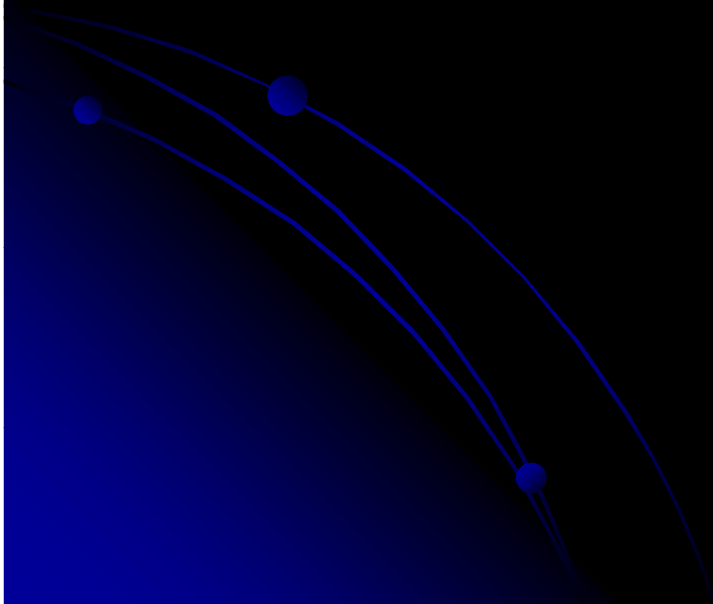
تشکیل مجموعه ای نرمال شده و متعامد (ارتونرمال) از توابع ویژه قابل

$$\hat{H}$$

قبول اپراتور

نوسانگر هارمونیک

اهمیت الگوي ساده هارمونیک در فیزیک و شیمی کوانتومي که رهگشاي مطالعه حرکت اتمها در مولکول نسبت به یکدیگر و بررسی طیف ارتعاشي مولکولها ست.



$$f = -kx$$

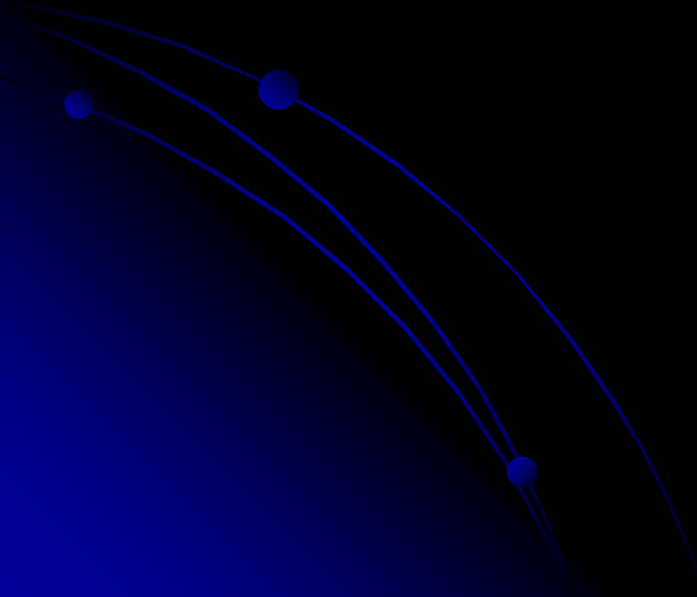
$$V(x) = \frac{1}{2}kx^2$$

$$L(x, \dot{x}, T) = T - V$$

$$m \frac{d^2 x}{dt^2} + kx = 0$$

$$x = x_0 \cos(2\pi\nu t)$$

$$E = \frac{1}{2} m \omega^2 x_0^2 \sin^2 \omega t + \frac{1}{2} k x_0^2 \cos^2 \omega t$$

$$\omega^2 = \frac{k}{m}$$


دیدگاه کوانتومی

$$V(x) = \frac{1}{2} kx^2$$

$$v = \frac{1}{2\pi} \sqrt{\frac{k}{m}}$$

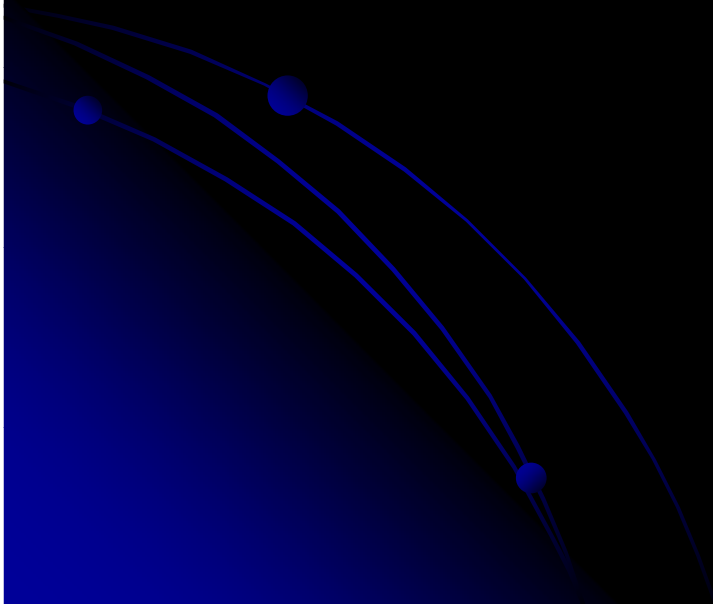
$$\hat{H}[\hat{x}, \hat{p}_x] = -\frac{\eta^2}{2m} \frac{d^2}{dx^2} + \frac{1}{2} kx^2$$

$$-\frac{\eta^2}{2m} \frac{d^2 \psi(x)}{dx^2} + \frac{1}{2} kx^2 \cdot \psi(x) = E \psi(x)$$

$$\frac{d\psi}{dx} = \frac{d\psi}{d\xi} \cdot \frac{d\xi}{dx} = \sqrt{\alpha} \frac{d\psi}{d\xi}$$

$$\frac{d^2\psi}{dx^2} = \sqrt{\alpha} \cdot \frac{d^2\psi}{d\xi^2} \cdot \frac{d\xi}{dx} = \alpha \frac{d^2\psi}{d\xi^2}$$

شكل

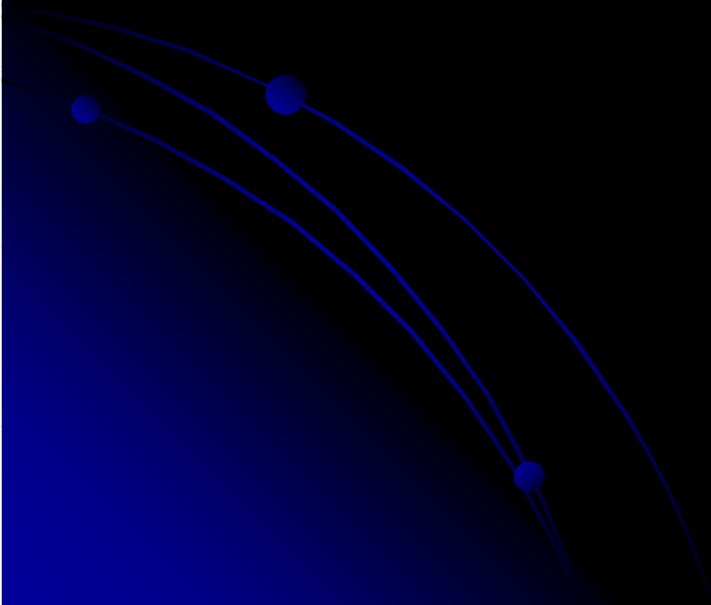


$$-\alpha \frac{\hbar^2}{2m} \frac{d^2\psi(\xi)}{d\xi^2} + \frac{1}{2} k \frac{\xi^2}{\alpha} \psi(\xi) = E \psi(\xi)$$

$$-\frac{d^2\psi(\xi)}{d\xi^2} + \xi^2 \psi(\xi) = \frac{2m}{\alpha \eta^2} E \psi(\xi)$$

$$\frac{2m}{\alpha \eta^2} = \frac{2}{\eta} \sqrt{\frac{m}{k}} E$$

$$a = \frac{2}{\eta} \left(\frac{m}{k} \right)^{1/2} E$$



$$-\frac{d^2\psi(\xi)}{d\xi^2} + \xi^2\psi(\xi) = a\psi$$

$$\psi(x) = H(\xi)e^{-\xi^2/2}$$

معادله دیفرانسیل هرمیت :

$$\frac{d^2H(\xi)}{d\xi^2} - 2\xi\frac{dH(\xi)}{d\xi} + (a-1)H(\xi) = 0$$

حل معادله دیفرانسیل هرمیت

$$H_n(\xi) = (-1)^n e^{\xi^2} \frac{d^n}{d\xi^n} (e^{-\xi^2})$$

$$H_0(\xi) = 1$$

$$n=0$$

برای

$$H_1(\xi) = 2\xi$$

$$n=1$$

برای

$$H_2(\xi) = 4\xi^2 - 2$$

$$n=2$$

برای

$$H_3(\xi) = 8\xi^3 - 12\xi$$

$$n=3$$

برای

توابع ویژه نوسانگر هارمونیک

$$\psi_V(x) = N_V H_V(\sqrt{\alpha} X) e^{-\alpha x^2/2}$$

$$a = 2V + 1 = \frac{2E}{\eta} \sqrt{\frac{m}{k}}$$

$$E_V = \left[V + \frac{1}{2} \right] \eta \omega_0$$

$$\omega_0 = \sqrt{\frac{k}{m}}, V = 0, 1, 2, \dots$$

نمودار تراز انرژی نوسانگر هارمونیک

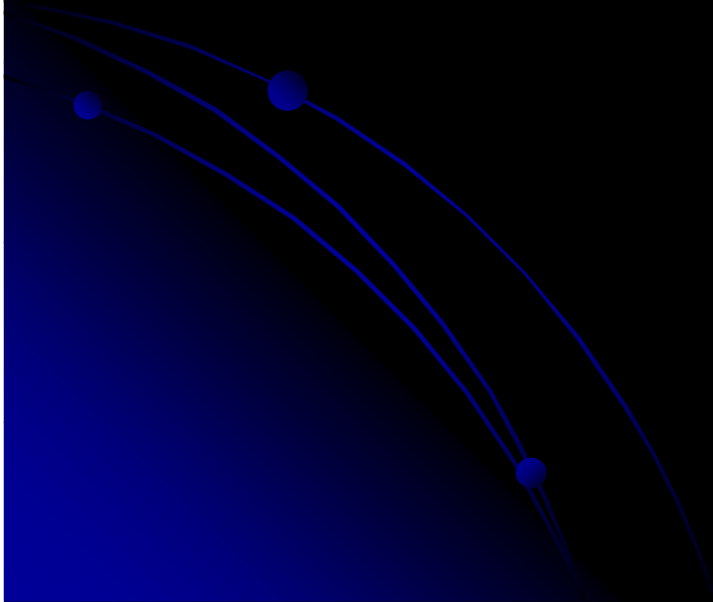
۱- انرژی نقطه صفر که مستقل از دما و قابل حفظ در

دمای صفر مطلق و برابر مقدار $\frac{1}{2}h\nu_0$ به ازای $V=0$ است .

۲- مقدار ثابت بودن اختلاف دو به دو انرژی حالتها



شکل



مقادیر قابل انتظار انرژی ، مکان و تکانه

$$\langle X \rangle_V = \int_{-\infty}^{+\infty} \psi_V^*(x) \cdot x \cdot \psi_V(x) dx$$

$$\langle P_x \rangle_V = \frac{\hbar}{i} \int_{-\infty}^{+\infty} \psi_V^*(x) \cdot \frac{d}{dx} \psi_V(x) dx$$

با حقیقی بودن بعضی توابع می توان علامت مزدوج را برداشت .

پارامتر X فرد است .

$$\langle P_x \rangle_v = \frac{\eta}{i} \int_{-\infty}^{+\infty} \psi_v^*(x) \cdot \frac{d}{dx} \psi_v(x) dx$$

فرد بودن انتگرال تابع

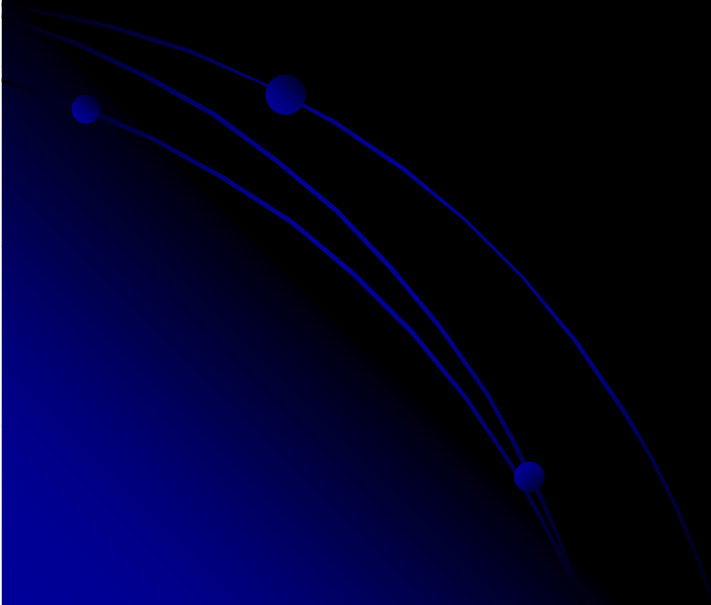
$$\psi_v(X)$$

با متفاوت بودن هر مقدار از پارامتر

$$\langle X \rangle_v = 0$$

نتیجه: صفر بودن انتگرال در تمامی حالات و

$$\langle P_x \rangle_v = 0$$



ψ_0

در حالت

 $\Delta p_x, \Delta x$

محاسبه

$$\sqrt{\langle X^2 \rangle_0} = \int_{-\infty}^{+\infty} \psi_0^*(x) \cdot x^2 \cdot \psi_0(x) dx$$

$$\sqrt{\langle P_x^2 \rangle_0} = \int_{-\infty}^{+\infty} \psi_0^*(x) \times -\eta^2 \frac{d^2 \psi(x)}{dx^2} dx$$

$$\langle X^2 \rangle_0 = \int_{-\infty}^{+\infty} \left[\frac{\alpha}{\pi} \right]^{1/2} e^{-\alpha x^2} \cdot x^2 dx = \left[\frac{\alpha}{\pi} \right]^{1/2} \times \frac{1}{2} \sqrt{\frac{\pi}{\alpha^3}}$$

$$\langle X^2 \rangle_0 = \frac{1}{2\alpha} = \frac{\eta\omega_0}{2k}$$

$$\langle P_x^2 \rangle_0 = +\eta^2 \int_{-\infty}^{+\infty} \left[\frac{\alpha}{\pi} \right]^{\frac{1}{2}} e^{-\frac{\alpha x^2}{2}} \cdot \alpha(1 - \alpha X^2) e^{-\frac{\alpha x^2}{2}} dx$$

$$= \alpha \eta^2 \left[\frac{\alpha}{\pi} \right]^{\frac{1}{2}} \int_{-\infty}^{+\infty} e^{-\epsilon x^2} \cdot (1 - \alpha X^2) dx$$

$$= \alpha \eta^2 \left[\frac{\alpha}{\pi} \right]^{\frac{1}{2}} \left[\sqrt{\frac{\pi}{\alpha}} - \alpha \times \frac{1}{2} \sqrt{\frac{\pi}{\alpha^3}} \right]$$

$$= \frac{\alpha}{2} \eta^2 = \frac{m\eta\omega}{2}$$

$$(\Delta x)_o = [\langle X^2 \rangle_o - \langle X \rangle_o^2]^{1/2} = \left[\frac{1}{2\alpha} \right]^{1/2}$$

$$(\Delta P_x)_o = [\langle P_x^2 \rangle_o - \langle P_x \rangle_o^2]^{1/2} = \eta \left[\frac{\alpha}{2} \right]^{1/2}$$

$$(\Delta X)_o (\Delta P_x)_o = \frac{\eta}{2}$$

حرکت ارتعاشي مولکولها

ارتعاش مولکولي : حرکت ارتعاشي اتمها در مولکول

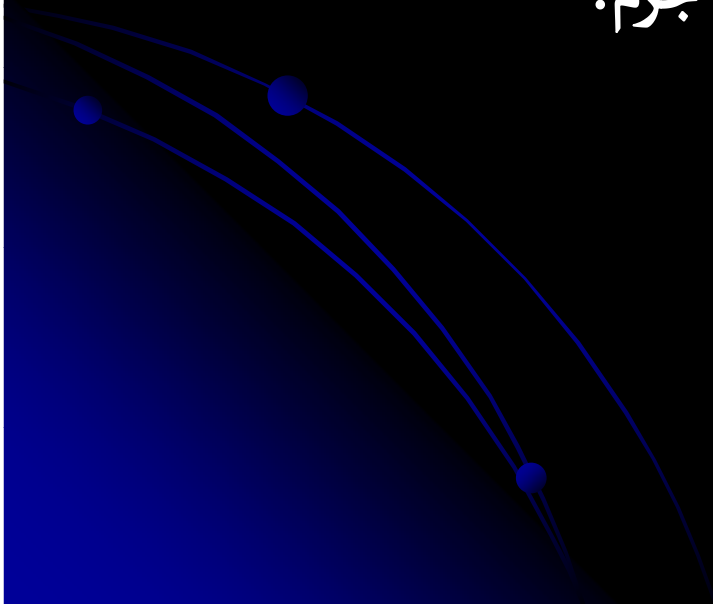
الگوي فيزيكي اساسي براي اين مطالعه = مولکول دو اتمي



مراحل زیر را در نظر داشته باشید :

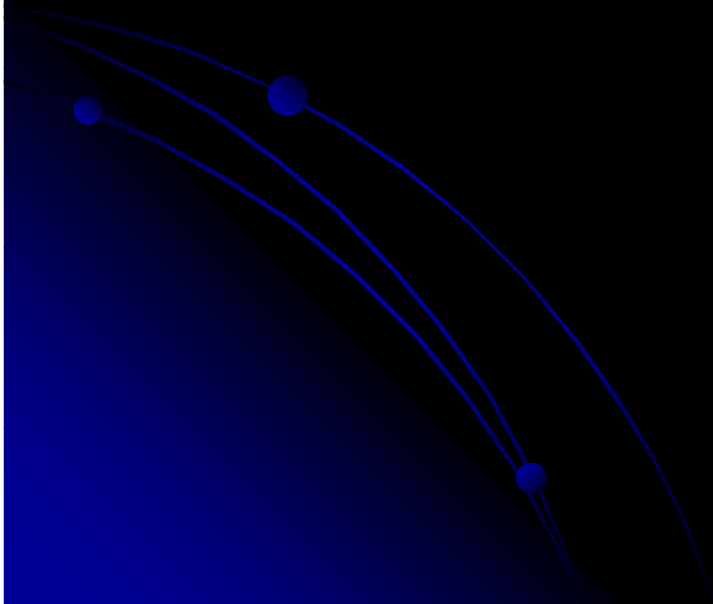
۱- تجزیه حرکت مولکول به حرکت انتقالی ، حرکت چرخشی و حرکت ارتعاشی
(نوسانی)

۲- اثبات حرکت نوسانی دو اتم با حرکت نوسانی یک جرم.



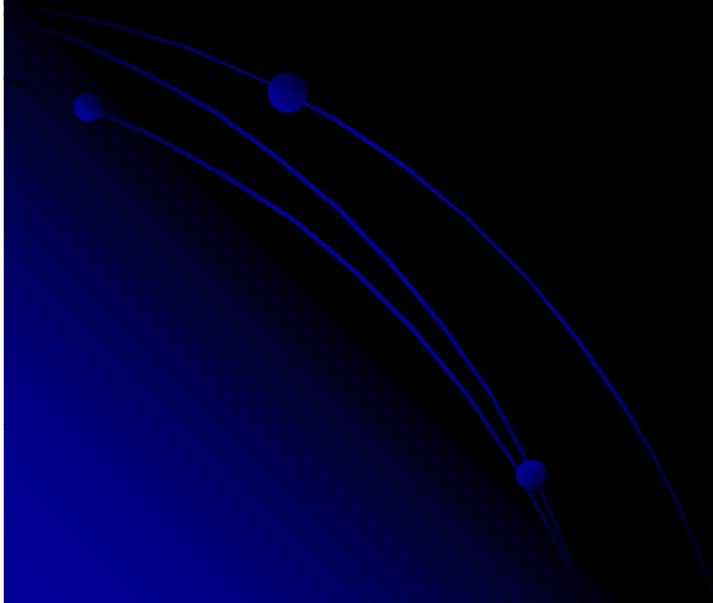
۳- استفاده از نتایج حاصل در مورد نوسانگر هارمونیک ، براساس این فرض که حرکت ارتعاشی مولکول در تقریب اول ، نوسان هارمونیک است و تعیین حدود این تقریب

▪ این تقریب



تجزیه حرکت مولکول

شکل

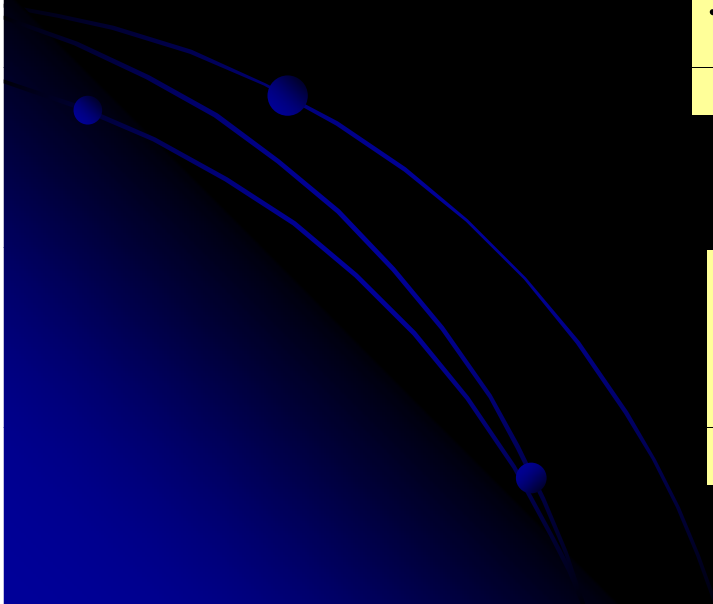


$$X_2 - X_1 = r$$

$$m_1 x_1 + m_2 x_2 = 0$$

$$x_1 = \frac{-m_2 r}{m_1 + m_2}$$

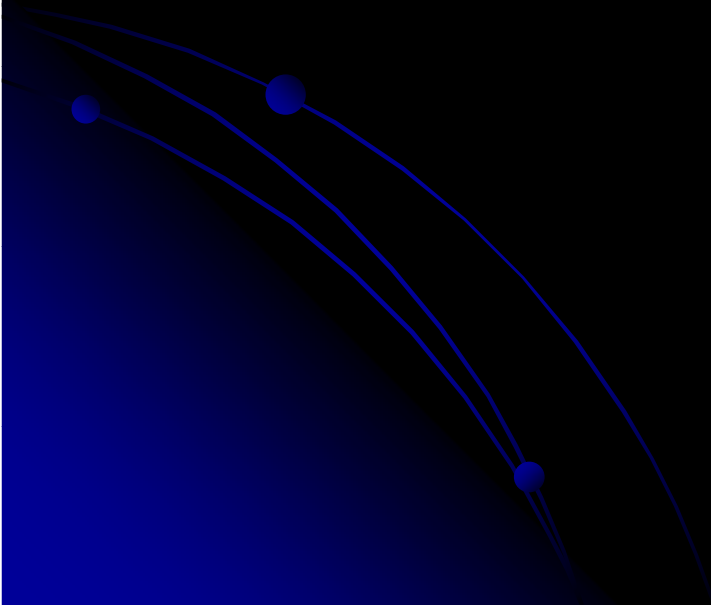
$$x_2 = \frac{m_1 r}{m_1 + m_2}$$



$$T = \frac{1}{2}(m_1 + m_2)(\dot{X}^2 + \dot{Y}^2 + \dot{Z}^2) + \frac{1}{2}m_1 \left[\dot{X} - \frac{m_2 \dot{x}}{m_1 + m_2} \right]^2 + \frac{1}{2}m_2 \left[\dot{X} + \frac{m_1 \dot{x}}{m_1 + m_2} \right]^2$$

$$T = \frac{1}{2}(m_1 + m_2)(\dot{X}^2 + \dot{Y}^2 + \dot{Z}^2) + \frac{1}{2} \left[\frac{m_1 m_2}{m_1 + m_2} \right]^2 \dot{x}^2$$

$$m' = \frac{m_1 m_2}{m_1 + m_2}$$



چرخنده صلب

جسم صلب : جسمي که اجزاي آن نسبت به يکديگر در مواضع ثابتي قرار داشته باشند .

$$T = \frac{P_x^2 + P_y^2}{2m}$$

$$\hat{H} = -\frac{\eta^2}{2m_0} \left[\frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{\partial^2}{\partial y^2} \right]$$

$$x^2 + y^2 = r^2 \quad ; \quad y = r \sin \phi \quad ; \quad x = r \cos \phi$$

$$\frac{\partial}{\partial y} = \frac{\partial}{\partial \phi} \cdot \frac{\partial \phi}{\partial y} \quad \quad \frac{\partial}{\partial x} = \frac{\partial}{\partial \phi} \cdot \frac{\partial \phi}{\partial x}$$

پس :

$$\phi = \arctg \frac{y}{x}$$

ويا

$$\frac{y}{x} = \operatorname{tg} \phi$$

$$\frac{\partial \phi}{\partial y} = \frac{1/x}{1 + y^2/x^2} = \frac{x}{x^2 + y^2} = \frac{r \cos \phi}{r^2} = \frac{\cos \phi}{r}$$

پس:

$$\phi = \operatorname{arctg} \frac{x}{y}$$

ويا

$$\frac{x}{y} = \cot g \phi$$

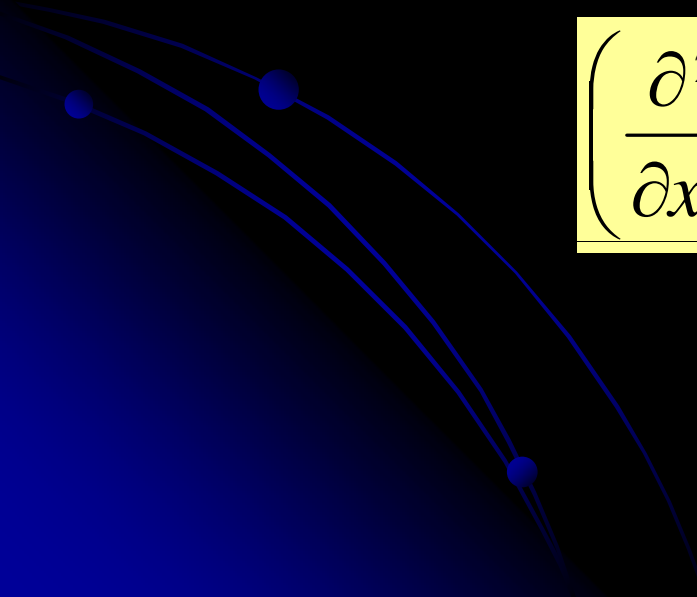
$$\frac{\partial \phi}{\partial x} = \frac{-1/y}{1 + x^2/y^2} = \frac{-y}{x^2 + y^2} = \frac{-r \sin \phi}{r^2} = \frac{-\sin \phi}{r}$$

$$\frac{\partial^2}{\partial x^2} = \frac{\partial}{\partial \phi} \left(-\frac{\sin \phi}{r} \cdot \frac{\partial}{\partial \phi} \right) \cdot \frac{\partial \phi}{\partial x} = \frac{-1}{r} \left(\cos \phi \frac{\partial}{\partial \phi} + \sin \phi \frac{\partial^2}{\partial \phi^2} \right) \frac{\partial \phi}{\partial x}$$

$$\frac{\partial^2}{\partial y^2} = \frac{\partial}{\partial \phi} \left(\frac{\cos \phi}{r} \cdot \frac{\partial}{\partial \phi} \right) \cdot \frac{\partial \phi}{\partial y} = \frac{1}{r} \left(-\sin \phi \frac{\partial}{\partial \phi} + \cos \phi \frac{\partial^2}{\partial \phi^2} \right) \frac{\partial \phi}{\partial y}$$

$$\frac{\partial^2}{\partial x^2} = \frac{1}{r^2} \left(\sin \phi \cos \phi \frac{\partial}{\partial \phi} + \sin^2 \phi \frac{\partial^2}{\partial \phi^2} \right)$$

$$\frac{\partial^2}{\partial y^2} = \frac{1}{r^2} \left(-\cos \phi \sin \phi \frac{\partial}{\partial \phi} + \cos^2 \phi \frac{\partial^2}{\partial \phi^2} \right)$$

$$\left(\frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{\partial^2}{\partial y^2} \right) = \frac{1}{r^2} \frac{\partial^2}{\partial \phi^2}$$


$$\hat{H} = -\frac{\eta^2}{2m_0 r^2} \frac{d^2}{d\phi^2}$$

$$\frac{d^2\psi(\phi)}{d\phi^2} + m^2\psi(\phi) = 0$$

$$\psi(\phi) = Ne^{im\phi}$$

$N =$ ضرب نرمال شدگی

تابع موجی باید تک مقدار باشد..

با تغییر ϕ به اندازه 2π داریم :

$$\psi(\phi) = \psi(\phi + 2\pi)$$

$$Ne^{im\phi} = Ne^{im(\phi+2\pi)}$$

$$= Ne^{2\pi im} \times e^{im\phi}$$

$$e^{2\pi im} = \cos 2\pi m + i \sin 2\pi m$$

فرمول فوق جز با مقادیر صحیح m ، برابر با ۱ نمی شود.

بدین ترتیب به m به عنوان یک عددکوانتومی می توان مقادیر

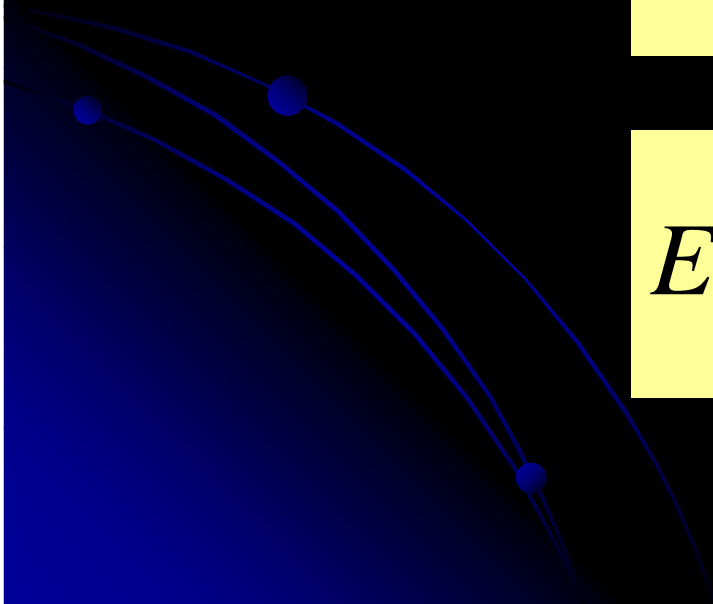
و نسبت داد. $\dots \pm 3, \pm 2, \pm 1, 0$

تراز های انرژی چرخنده صلب دو بعدی

$$m^2 = \frac{2m_0 r^2 E}{\eta^2}$$

$$E_m = \frac{m^2 \eta^2}{2m_0 r^2}$$

$$E_m = \frac{m^2 \eta^2}{2I}$$



شکل

ترازهای انرژی چرخنده صلب در صفحه .

نمایش حالت ها با دایره های کوچک

صفر = مقادیر ویژه

حرکت چرخشی مولکول دو اتمی در صفحه ثابت

$$T = \frac{P_x^2 + P_y^2}{2m}$$

$$= \frac{1}{2} m_o r^2 \dot{\phi}^2 (\sin^2 \phi + \cos^2 \phi)$$

$$= \frac{1}{2} m_o r^2 \dot{\phi}^2 = \frac{1}{2} I \dot{\phi}^2$$

شكل

$$T = \frac{(p_x)_1^2 + (p_y)_1^2}{2m_1} + \frac{(p_x)_2^2 + (p_y)_2^2}{2m_2}$$

$$E_{rot} = \frac{1}{2} I \omega^2$$

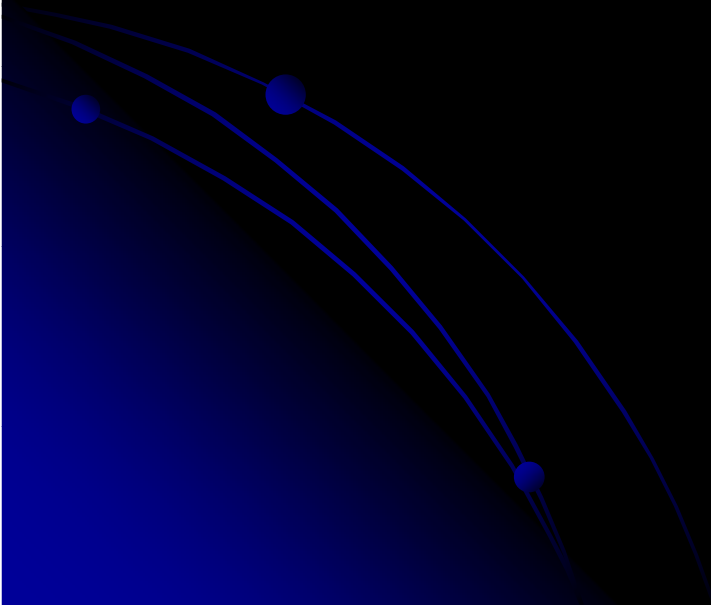
روابط بين انرژي و تكانه زاويه اي

$$L = OM_1 \delta P_1 + OM_2 \delta P_2$$

$$L = r_1 m_1 r_1 \dot{\phi} + r_2 m_2 r_2 \dot{\phi} = (m_1 r_1^2 + m_2 r_2^2) \dot{\phi}$$

$$L = I \dot{\phi}$$

$$E = \frac{L^2}{2I}$$

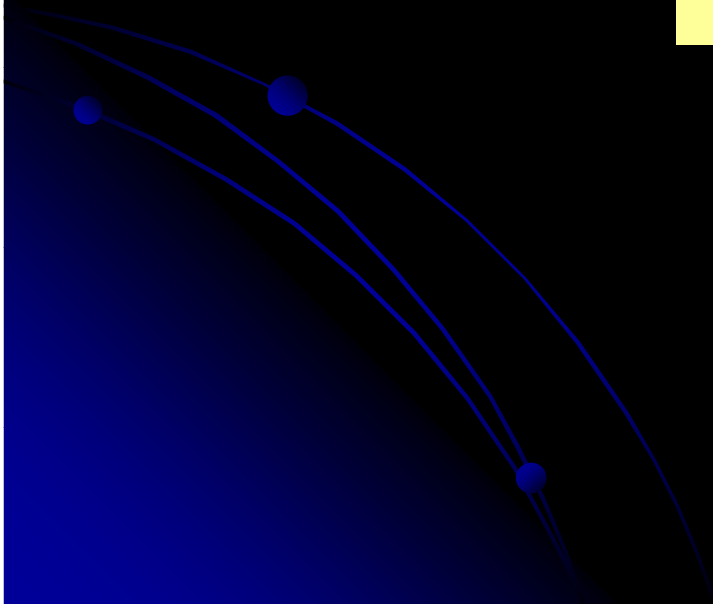


$$\hat{H} = \frac{\hat{L}^2}{2I}$$

$$\hat{H} = -\frac{\eta^2}{2I} \frac{\partial^2}{\partial \phi^2}$$

$$\hat{L}^2 = -\eta^2 \frac{\partial^2}{\partial \phi^2}$$

$$\hat{L} = \frac{\eta}{i} \frac{\partial}{\partial \phi}$$



$$\hat{L}^2 \psi = L^2 \psi$$

$$L^2 = m^2 \eta^2$$

$$\hat{L}_z = \frac{\eta}{i} \frac{\partial}{\partial \phi}$$

$$\begin{aligned} \hat{L}_z \psi_m(\phi) &= \frac{\eta}{i} \frac{d}{d\phi} (N e^{im\phi}) \\ &= m\eta (N e^{im\phi}) \end{aligned}$$

$$\hat{L}_z \psi_m(\phi) = m\eta \psi_m(\phi)$$

$$L_z = m\eta$$

$$\hat{L}^2 \hat{L}_z - \hat{L}_z \hat{L}^2 = 0$$

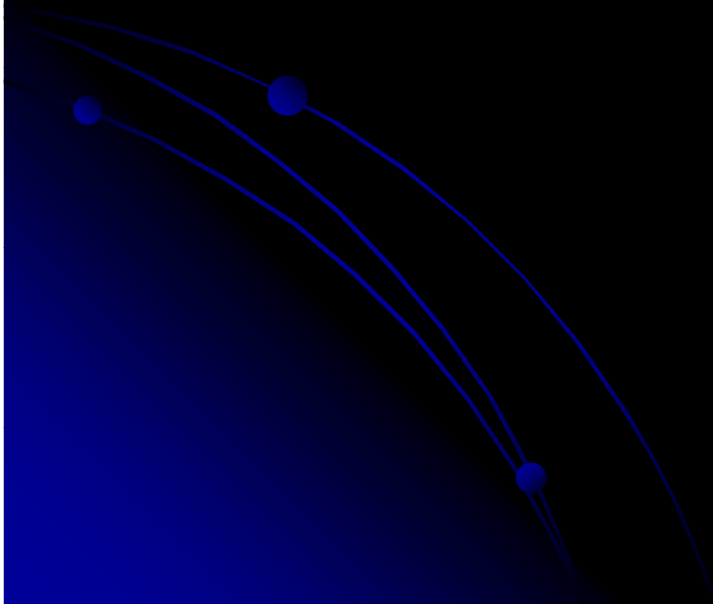
$$\hat{H} \hat{L}_z - \hat{L}_z \hat{H} = 0$$

توابع ویژه دو اپراتور جابه جایی پذیر به هر دو اپراتور تعلق دارند و یک دنباله کامل تشکیل می دهند.

ویژگی مشترک دو توابع در پیامد جا به جایی پذیر بودن دو اپراتور : مشاهده پذیر های فیزیکی وابسته به آنها بطور همزمان قابل شناخت اند.

فصل پنجم

حرکت در فضاي سه بعدي



تکانه زاویه ای

$$p = mv \quad L = r \times p$$

$$L_x = yp_z - zp_y$$

$$L_y = zp_x - xp_z$$

$$L_z = xp_y - yp_x$$

$$L^2 = L_x^2 + L_y^2 + L_z^2$$

اپراتور های وابسته به تکانه زاویه ای

$$\hat{L}_x = \hat{y}\hat{p}_z - \hat{z}\hat{p}_y$$

$$\hat{L}_y = \hat{z}\hat{p}_x - \hat{x}\hat{p}_z$$

$$\hat{L}_x = \frac{\eta}{i} \left(y \frac{\partial}{\partial z} - z \frac{\partial}{\partial y} \right)$$

$$\hat{L}_y = \frac{\eta}{i} \left(z \frac{\partial}{\partial x} - x \frac{\partial}{\partial z} \right)$$

$$\hat{L}_z = \frac{\eta}{i} \left(x \frac{\partial}{\partial y} - y \frac{\partial}{\partial x} \right)$$

$$\hat{L}^2 = \hat{L}_x^2 + \hat{L}_y^2 + \hat{L}_z^2$$

$$\hat{L}_x \hat{L}_y f = \left(\frac{\eta}{i}\right)^2 [(y\partial_z - z\partial_y)(z\partial_x - x\partial_z)]f$$

$$= -\eta^2 [y\partial_z(z\partial_x - x\partial_z)f - z\partial_y(z\partial_x - x\partial_z)f]$$

$$= -\eta^2 [yD_z(z\partial_x f - x\partial_z f) - z\partial_y(z\partial_x f - x\partial_z f)]$$

$$= -\eta^2 [y\partial_x f + yz\partial_{zx}^2 f - yx\partial_{z^2}^2 f - z^2\partial_{yx}^2 f + zx\partial_{yz}^2 f]$$

$$\left(\hat{L}_x \hat{L}_y - \hat{L}_y \hat{L}_x\right) f = -\eta^2 \left(y \partial_x f - x \partial_y f\right)$$

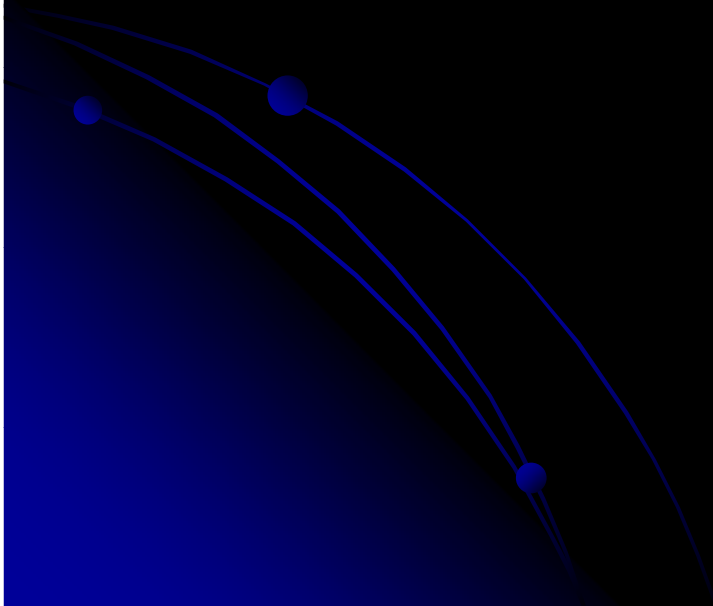
$$\hat{L}_x \hat{L}_y - \hat{L}_y \hat{L}_x = i\eta \hat{L}_z$$

$$\hat{L}_y \hat{L}_z - \hat{L}_z \hat{L}_y = i\eta \hat{L}_x$$

$$\hat{L}_z \hat{L}_x - \hat{L}_x \hat{L}_z = i\eta \hat{L}_y$$

مفهوم فیزیکی جابه جا پذیری اپراتورها

جابه جایی پذیر بودن اپراتورها گویای این واقعیت فیزیکی است که کمیت های وابسته به آنها بطور همزمان قابل شناخت اند .



به عبارت دیگر

می توان به آنها همزمان مقادیر معینی نسبت داد و اندازه گیری و تعیین همزمان آنها خالی از معنا نیست.

\hat{L}^2

هم با

\hat{H}

جابه جایی پذیر بودن اپراتور هامیلتونی

و \hat{L}_z در چرخنده صلب.

عبارت \hat{L}_z و \hat{L}^2 در مختصات قطبي (کروي)

$$x = r \sin \theta \cos \phi$$

$$y = r \sin \theta \sin \phi$$

$$z = r \cos \theta$$


$$r^2 = x^2 + y^2 + z^2$$

$$\operatorname{tg} \phi = \frac{y}{x}$$

$$\cos \theta = \frac{z}{(x^2 + y^2 + z^2)^{1/2}}$$

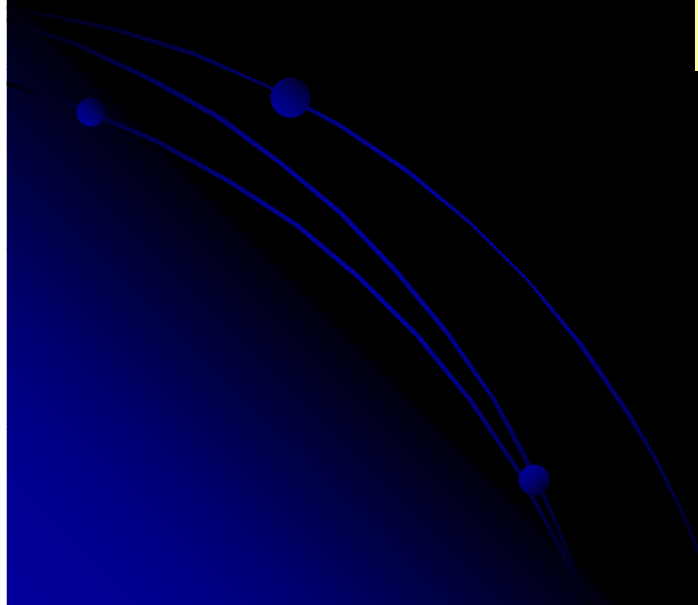
$$2r \frac{\partial r}{\partial z} = 2z$$

$$\frac{\partial r}{\partial z} = \frac{z}{r} = \cos \theta$$

$$\frac{\partial r}{\partial y} = \frac{y}{r} = \sin \theta \sin \phi$$

$$\frac{\partial r}{\partial x} = \frac{x}{r} = \sin \theta \cos \phi$$

$$\frac{\partial(\operatorname{tg} \phi)}{\partial \phi} \cdot \frac{\partial \phi}{\partial y} = \frac{1}{x}$$

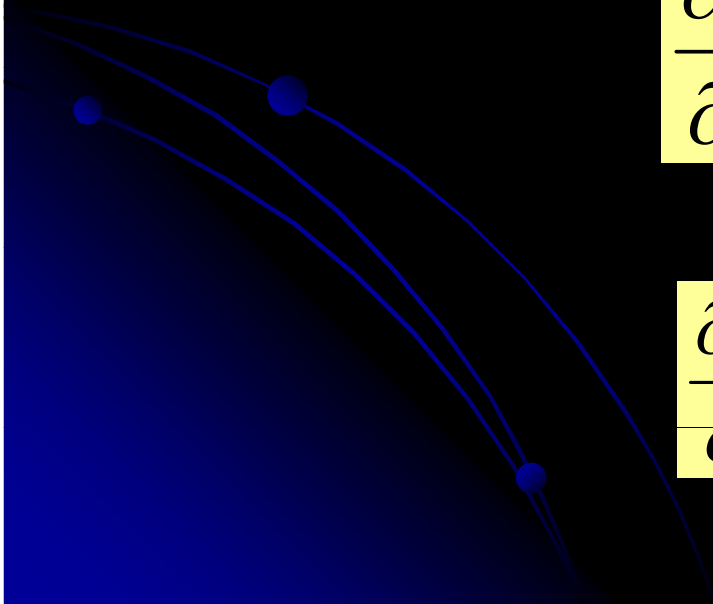


$$\frac{\partial \phi}{\partial y} = \frac{\cos \phi}{r \sin \theta}$$

$$\frac{\partial \phi}{\partial z} = 0$$

$$\frac{\partial \phi}{\partial x} = \frac{-\sin \phi}{r \sin \theta}$$

$$\frac{\partial \theta}{\partial z} = -\frac{\sin \theta}{r}$$



$$\frac{\partial \theta}{\partial y} = \frac{\cos \theta \sin \phi}{r}$$

$$\frac{\partial \theta}{\partial x} = \frac{\cos \theta \cos \phi}{r}$$

$$\frac{\partial}{\partial x} = \frac{\partial}{\partial r} \cdot \frac{\partial r}{\partial x} + \frac{\partial}{\partial \theta} \cdot \frac{\partial \theta}{\partial x} + \frac{\partial}{\partial \phi} \cdot \frac{\partial \phi}{\partial x}$$

$$= \sin \theta \cos \phi \frac{\partial}{\partial r} + \frac{\cos \theta \cos \phi}{r} \cdot \frac{\partial}{\partial \theta} - \frac{\sin \phi}{r \sin \theta} \cdot \frac{\partial}{\partial \phi}$$

$$\frac{\partial}{\partial y} = \sin \theta \sin \phi \frac{\partial}{\partial r} + \frac{\cos \theta \sin \phi}{r} \cdot \frac{\partial}{\partial \theta} + \frac{\cos \phi}{r \sin \theta} \cdot \frac{\partial}{\partial \phi}$$

$$\hat{L}_z = \frac{\eta}{i} \left(x \frac{\partial}{\partial y} - y \frac{\partial}{\partial x} \right) = (\sin^2 \phi + \cos^2 \phi) \frac{\partial}{\partial \phi}$$

$$\hat{L}_z = \frac{\eta}{i} \frac{\partial}{\partial \phi}$$

$$\frac{\partial}{\partial z} = \frac{\partial}{\partial r} \cdot \frac{\partial}{\partial z} + \frac{\partial}{\partial \theta} \cdot \frac{\partial \theta}{\partial z} + \frac{\partial}{\partial \phi} \cdot \frac{\partial \phi}{\partial z}$$

$$= \cos \theta \frac{\partial}{\partial r} - \frac{\sin \theta}{r} \frac{\partial}{\partial \theta} + 0$$

$$\hat{L}_x = \frac{\eta}{i} \left(-\sin \phi \frac{\partial}{\partial \theta} - \cot g \theta \cdot \cos \phi \frac{\partial}{\partial \theta} \right)$$

$$\hat{L}_y = \frac{\eta}{i} \left(\cos \phi \frac{\partial}{\partial \theta} - \cot g \theta \cdot \sin \phi \frac{\partial}{\partial \phi} \right)$$

$$\hat{L}_z = \frac{\eta}{i} \frac{\partial}{\partial \phi}$$

$$\hat{L}^2 = -\eta^2 \left[\frac{1}{\sin \theta} \frac{\partial}{\partial \theta} \left(\sin \theta \frac{\partial}{\partial \theta} \right) + \frac{1}{\sin^2 \theta} \frac{\partial^2}{\partial \phi^2} \right]$$

\hat{L}^2

توابع ویژه و مقادیر ویژه اپراتور

$$\hat{L}^2 Y(\theta, \phi) = \beta \eta^2 Y(\theta, \phi)$$

$$Y(\theta, \phi) = \Theta(\theta) \times \Phi(\phi)$$

$$\frac{\sin \theta}{\Theta} = \frac{d}{d\theta} \left(\sin \theta \frac{d\Theta}{d\theta} \right) + \beta \sin^2 \theta + \frac{1}{\Phi} \frac{d^2 \Phi}{d\phi^2} = 0$$

$$\frac{1}{\sin \theta} \frac{d}{d\theta} \left(\sin \theta \frac{d\Theta}{d\theta} \right) + \left(\beta - \frac{m^2}{\sin^2 \theta} \right) \Theta = 0$$

$$\frac{d^2 \Phi}{d\phi^2} + m^2 \Phi = 0$$

$$m = 0, \pm 1, \pm 2, \dots \quad \Phi(\phi) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} e^{im\phi}$$

θ

حل معادله حاوي

معادله لژاندر

$$|x| \leq 1 \quad , \quad \sqrt{1-x^2} = \sin\theta$$

$$\frac{d\Theta}{d\theta} = \frac{d\Theta}{dx} \cdot \frac{dx}{d\theta} = -\sin\theta \frac{d\Theta}{dx}$$

$$\sin\theta \frac{d\Theta}{d\theta} = -\sin^2\theta \frac{d\Theta}{dx} = -(1-x^2) \frac{d\Theta}{dx}$$

$$L^2 = J(J+1)\eta^2$$

$$\hat{H} = \frac{\hat{L}^2}{2I}$$

$$L^2 = J(J+1)\eta^2$$

$$E_{rot} = J(J+1)\frac{\eta^2}{2I}$$

$$J = 0$$

$$E_0 = 0$$

$$L = 0$$

$$L_z = 0$$

$$J = 1$$

$$E_1 = 2 \frac{\eta^2}{2I}$$

$$L = \sqrt{2}\eta$$

$$L_z = -\eta, 0, +\eta$$

$$J = 2$$

$$E_2 = 6 \frac{\eta^2}{2I}$$

$$L = \sqrt{6}\eta$$

$$L_z = -2\eta, -\eta, 0, +\eta, +2\eta$$

$$J = 3$$

$$E_3 = 12 \frac{\eta^2}{2I}$$

$$L = \sqrt{12}\eta$$

$$L_z = -3\eta, \dots, 0, \dots, +3\eta$$

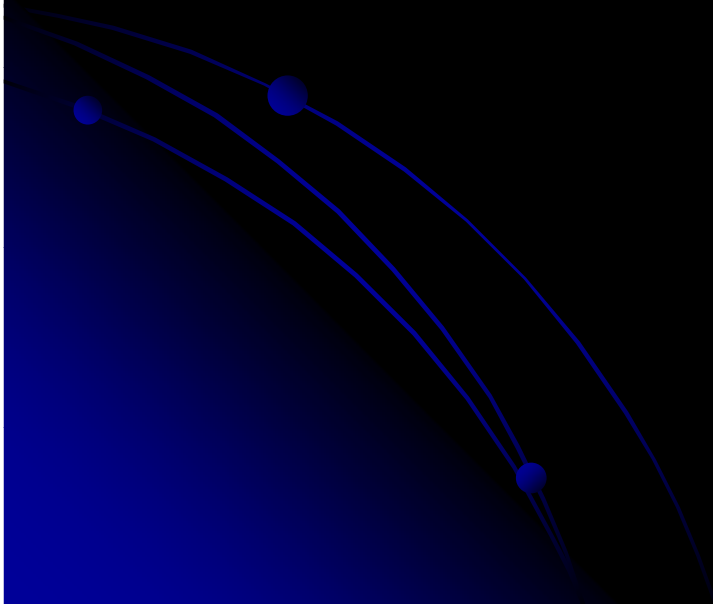
$$J = 4$$

$$E_4 = 20 \frac{\eta^2}{2I}$$

$$L = \sqrt{20}\eta$$

$$L_z = -4\eta, \dots, 0, \dots, +4\eta$$

شکل



۱- به هر یک از ترازهای انرژی با شماره J ، تعداد $2J+1$ حالت وابسته است .

۲- این حالتها به وسیله مؤلفه تکانه زاویه ای نسبت

به راستای OZ ، L_z از هم متمایز می شوند .

۳- مؤلفه تکانه زاویه ای نسبت به OZ ، L_z را عدد

کوانتومی m_j مشخص می کند .

۴- جهت گیری بردار L^{ω} را در فضا ، مؤلفه L_z را معلوم

می سازد و جهت گیریهای کاملاً معینی است .



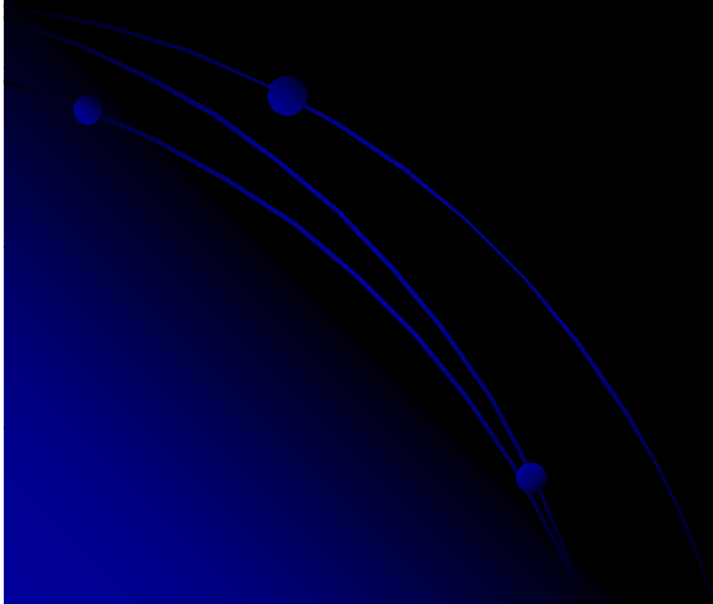
۵- محدود بودن بیشترین تعداد مشاهده پذیر های فیزیکی برای چرخنده صلب بر سه کمیت:

- انرژی

- قدر مطلق تکانه زاویه ای

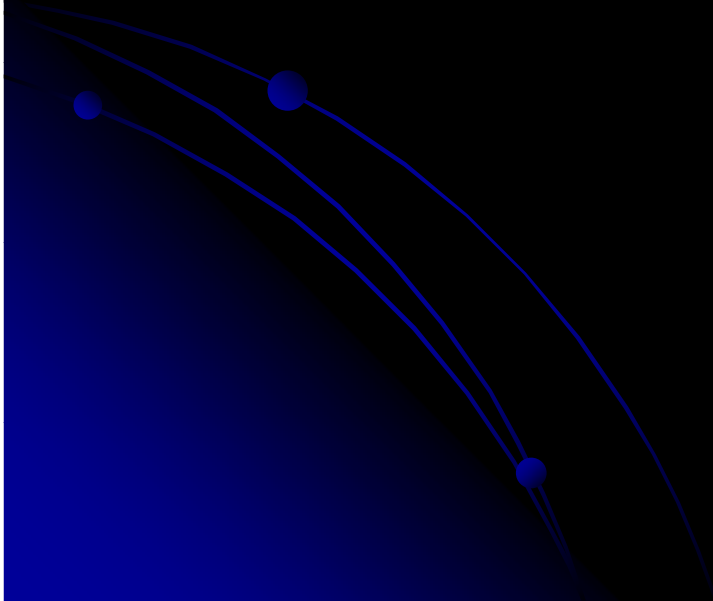
- مولفه تکانه زاویه ای

$$L_z$$



فصل ششم

اتم هیدروژن



$$V(r) = -k \frac{Ze^2}{r}$$

$$\hat{H} = -\frac{\eta^2}{2m_1} \left(\frac{\partial^2}{\partial X_1^2} + \frac{\partial^2}{\partial Y_1^2} + \frac{\partial^2}{\partial Z_1^2} \right)$$

$$-\frac{\eta^2}{2m_2} \left(\frac{\partial^2}{\partial X_2^2} + \frac{\partial^2}{\partial Y_2^2} + \frac{\partial^2}{\partial Z_2^2} \right) + V(r)$$

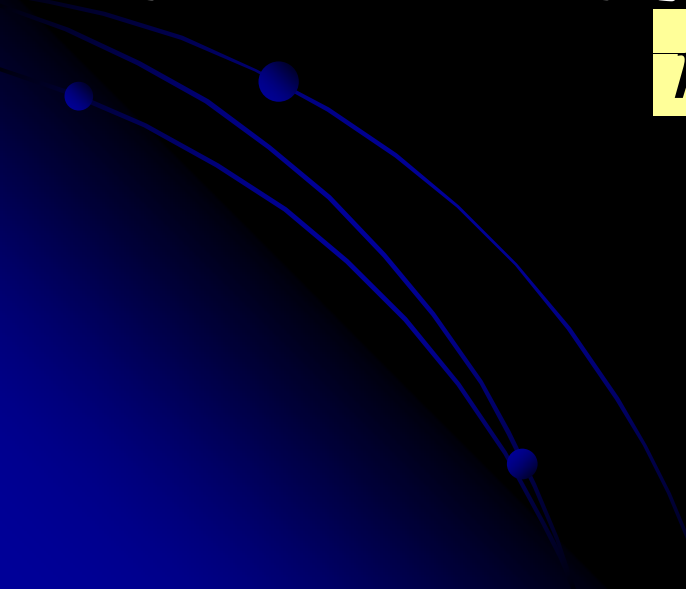
$$z = Z_2 - Z_1$$

$$y = Y_2 - Y_1$$

$$x = X_2 - X_1$$

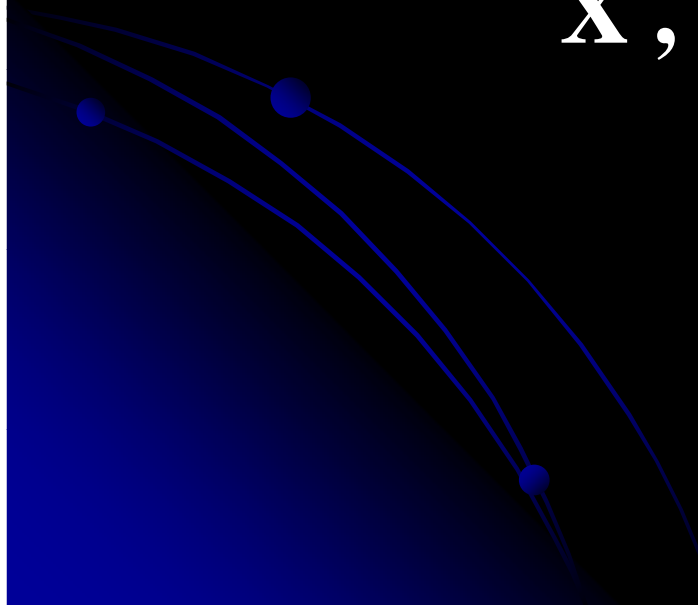
مراحل تبدیل اپراتور هامیلتونی و جداسازی حرکت ها از نظر کوانتومی :

۱. نوشتن هامیلتونی بر حسب مختصات مرکز جرم بردار X ، Y ، Z و x ، y (مؤلفه های)
 $\frac{\omega}{r}$



۲. نشان دادن این که هامیلتونی سیستم به هامیلتونی حرکت مرکز جرم و هامیلتونی حرکت دور مرکز جرم (نسبت به مرکز جرم) تجزیه می شود .

۳. تبدیل هامیلتونی دوم از مختصات دکارتی X, Y, Z به مختصات قطبی r ، و θ و ϕ



$$Z = \frac{m_1 Z_1 + m_2 Z_2}{m_1 + m_2}$$

$$Y = \frac{m_1 Y_1 + m_2 Y_2}{m_1 + m_2}$$

$$X = \frac{m_1 X_1 + m_2 X_2}{m_1 + m_2}$$

$$\hat{H} = -\frac{\eta^2}{2} \left[\frac{1}{m_1} \frac{\partial^2}{\partial X_1^2} + \frac{1}{m_2} \frac{\partial^2}{\partial X_2^2} + \dots \right] + V(r)$$

$$= -\frac{\eta^2}{2} \left[\frac{m_1}{(m_1 + m_2)^2} \frac{\partial^2}{\partial X^2} - \frac{2}{(m_1 + m_2)} \frac{\partial^2}{\partial x \partial X} + \frac{1}{m_1} \frac{\partial^2}{\partial x^2} \right]$$

$$+ \frac{m_2}{(m_1 + m_2)} \frac{\partial^2}{\partial X^2} + \frac{2}{(m_1 + m_2)} \frac{\partial^2}{\partial x \partial X} + \frac{1}{m_2} \frac{\partial^2}{\partial x^2} \Big] + V(r)$$

$$\hat{H} = -\frac{\eta^2}{2} \left[\frac{1}{m_1 + m_2} \frac{\partial^2}{\partial X^2} + \left[\frac{1}{m_1} + \frac{1}{m_2} \right] \frac{\partial^2}{\partial x^2} + \dots \right] + V(r)$$

$$\hat{H} = \frac{\eta^2}{2(m_1 + m_2)} \underbrace{\left(\frac{\partial^2}{\partial X^2} + \frac{\partial^2}{\partial Y^2} + \frac{\partial^2}{\partial Z^2} \right)}_{\text{I}} - \frac{\eta^2}{2\mu} \underbrace{\left(\frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{\partial^2}{\partial y^2} + \frac{\partial^2}{\partial z^2} \right)}_{\text{II}} + V(r)$$

$$\left[-\frac{\eta^2}{2\mu} \left[\frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{\partial^2}{\partial y^2} + \frac{\partial^2}{\partial z^2} \right] - k \frac{Ze^2}{r} \right] \psi(x, y, z) = Ee \psi(x, y, z)$$

$$\nabla^2 \psi(r, \theta, \phi) = \left[\frac{1}{r^2} \frac{\partial}{\partial r} \left(r^2 \frac{\partial}{\partial r} \right) + \frac{1}{r^2 \sin \theta} \frac{\partial}{\partial \theta} \left(\sin \theta \frac{\partial}{\partial \theta} \right) + \frac{1}{r^2 \sin^2 \theta} \frac{\partial^2}{\partial \phi^2} \right] \psi(r, \theta, \phi)$$

$$\nabla^2 \psi = \frac{1}{r^2} \frac{\partial}{\partial r} \left(r^2 \frac{\partial \psi}{\partial r} \right) - \frac{\hat{L}^2}{r^2 \eta^2} \psi$$

$$\psi(r, \theta, \phi) = R(r) \cdot Y(\theta, \phi)$$

$$\hat{L}^2 Y_1^m(\theta, \phi) = 1(1+1)\eta^2 Y_1^m(\theta, \phi)$$

$$\frac{1}{r^2} \frac{d}{dr} \left[r^2 \frac{dR(r)}{dr} \right] + \left[\frac{2\mu}{\eta^2} \left[Ee + k \frac{Ze^2}{r} \right] - \frac{1(1+1)}{r^2} \right] R(r) = 0$$

$$E < 0$$

اعمال چند تغییر برای ساده تر شدن معادله با فرض

با ضریب ثابت α

$$p = \alpha r$$

۱. وارد کردن متغیر بی بعد

$$\alpha^2 = -\frac{8\mu E}{\eta^2} \quad \text{بطوری که}$$

در معادله

$$\beta = \frac{2\mu e^2 \cdot Z}{\alpha \eta^2}$$

۲. جای دادن ثابت دیگر



۳. دادن مقدار ۱ به طور موقت به ضریب مربوط به
واحد های الکترو مغناطیسی (ضریب قانون کولن)

$$\frac{d^2 R(\rho)}{d\rho^2} + \frac{2 dR(\rho)}{\rho d\rho} + \left[\frac{\beta}{\rho} - \frac{l(l+1)}{\rho^2} - \frac{1}{4} \right] R(\rho) = 0$$

نامگذاري حالتهاي کوانتومي اتم تک الکترون

اين نامگذاري در ارتباط با مقادير عدد کوانتومي L انجام پذيرفته است .

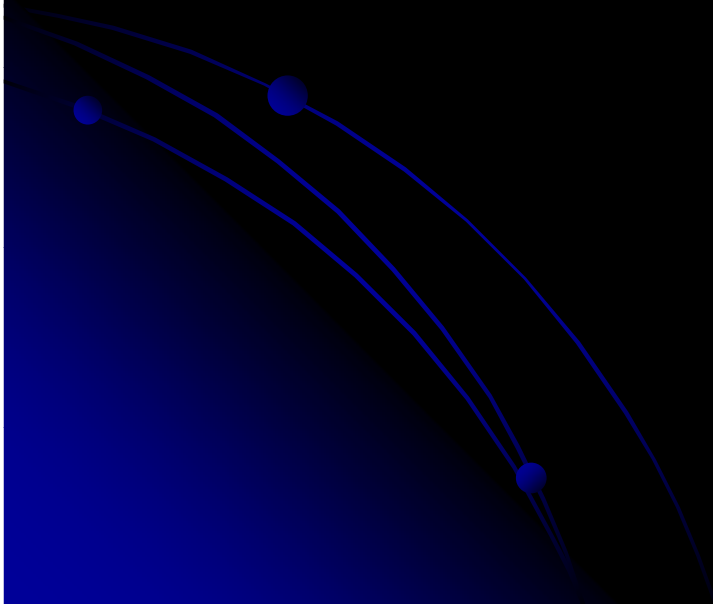
بستگي به L فرم توزيع فضايي دانسيته احتمال در دورتا دور هسته اتم ، در درجه اول بي تاثير بودن قسمت شعاعي توابع موجي ، يعني $R(r)$ در تعيين فرم توزيع دانسيته .

طرز نمایش و تعبیر فیزیکی اوربیتالهای اتمی

۱- مطرح نبودن موضوع مدار و مسیر معین در این مدلها

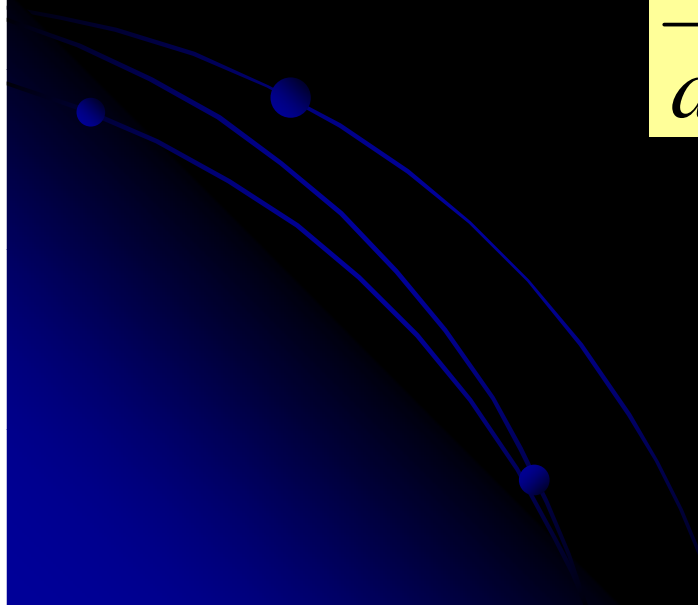
۲- مطرح بودن احتمال حضور ذره (یا ذرات) در نقاط

مختلف



منظور از نمایش اوربیتالها ، نمایش این توزیع است تا تجسمی از وضع حرکت الکترون به دور هسته حاصل شود.

$$\frac{dq}{dv} = e|\psi(r, \theta, \phi)|^2$$

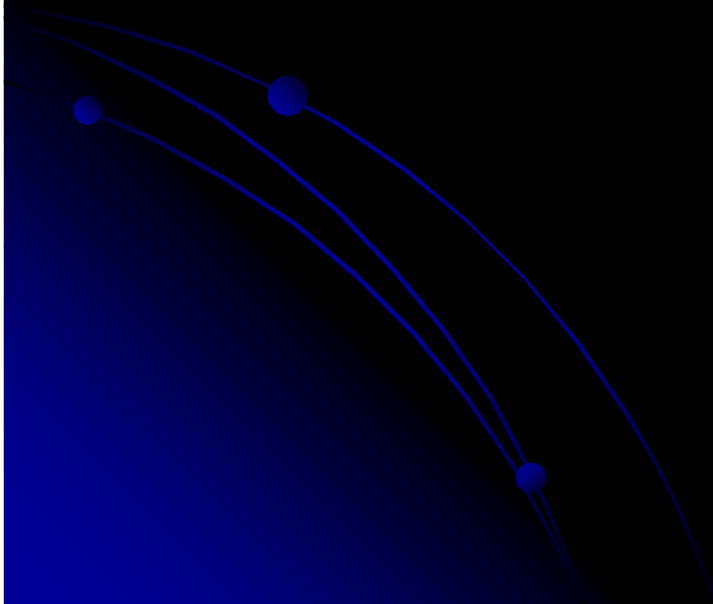


به دست آوردن توزیع بار در یکی از حالت ها :

۱. رسم تغییرات در یک راستای معین یعنی رسم تغییرات تابع ψ و

بر حسب تغییرات r و ثابت نگه داشتن $|\psi|^2$

θ و ϕ



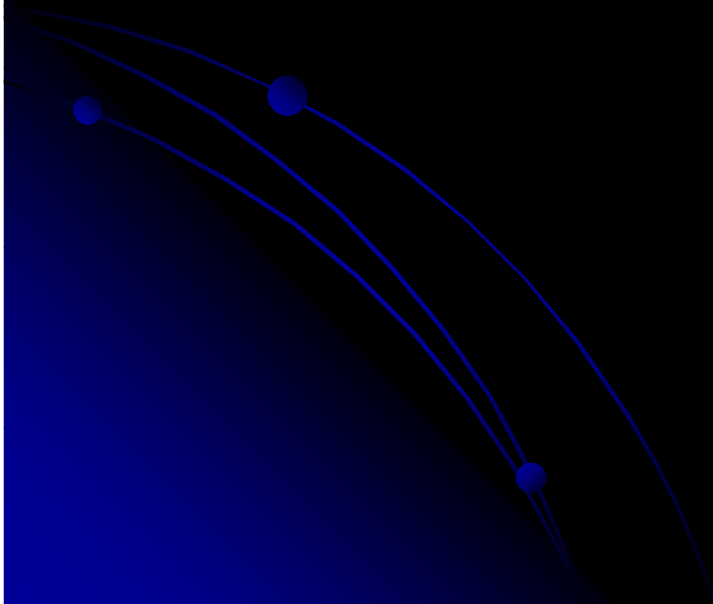
θ

۲. بررسی و رسم ثابت تغییرات ψ و $|\psi|^2$ بر حسب

به ازای ϕ در یک صفحه معین

۳. تعیین شکل فضایی منحنی های حاصل در (۱) یا (۲) با

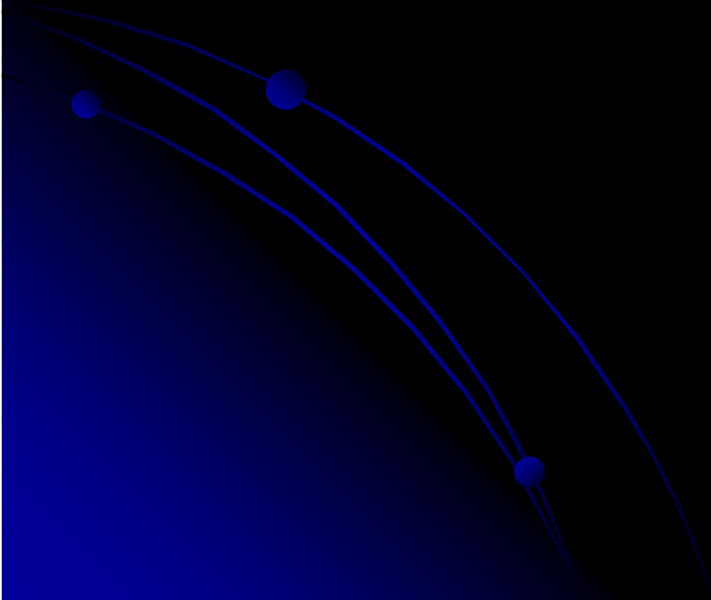
تغییر ϕ از ۰ تا 2π



رسم تغییرات تابع توزیع شعاعي

$$P(r) = 4\pi r^2 R^2(r)$$

شکل

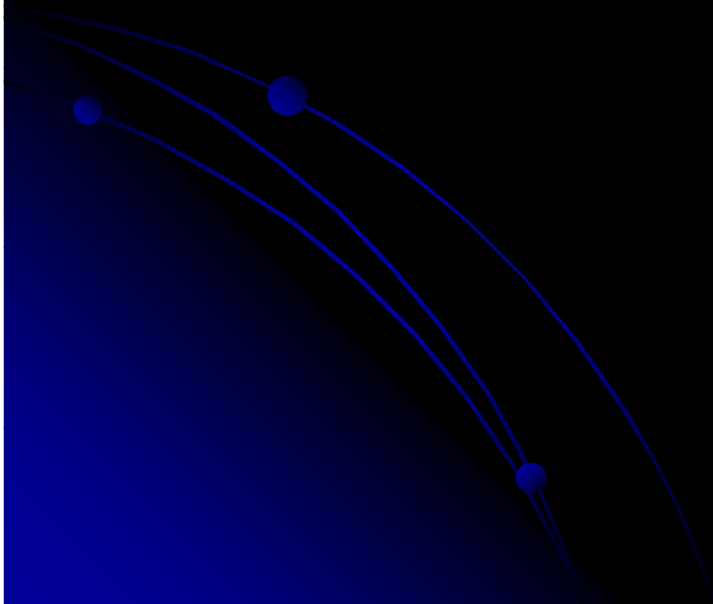


سطوح تک دانسیته

$$|\psi(r, \theta, \phi)|^2 = a$$

کرانه های توزیع بار: a مقدار ثابت دانسیته بار (یا احتمال) است که به اختیار بر می داریم این سطوح را سطوح مرزی اربیتال نیز می نامند.

بیان مقطع هایی از سطوح مرزی اربیتال در یکی از صفحه های XOY ، XOZ یا YOZ به وسیله رایانه در تالیفات جدید .



$$E_n = -\frac{1}{(4\pi\epsilon_0)^2} \frac{2\pi^2 \mu e^4 z^2}{n^2 h^2}$$

$$n = 1, 2, 3, \dots, \infty \quad , E_n = -\frac{1}{(4\pi\epsilon_0)^2} \frac{2\pi^2 \mu e^4}{n^2 h^2}$$



E_H

يا

$$E_1 = -\frac{1}{(4\pi\epsilon_0)^2} \frac{2\pi^2 \mu e^4}{h^2}$$

$$E_1 = -21.7 \times 10^{-19} J$$
$$= -13.56 eV$$

$$E_n = \frac{E_H}{n^2}$$

برداشت طیف اتم هیدروژن و منظومه های مشابه با دستگای با قدرت تفکیک بالا.

تشکیل اولین خط سری بالمر H_{α} در دو خط با مقیاس

اعداد موجی به فاصله 0.365cm^{-1} از هم .

خط زرد سدیم ، خط **D** ، متشکل از دو خط به طول موج **589.5** و **588.99** نانومتر .

این ساختار ظرفیت طیف را حمل بر چه اثری می توان کرد ؟

اثبات مدل سیاره ای بوهر بین تکانه زاویه ای الکترون و ممان مغناطیسی حاصل از دوران آن ذره به دور هسته .

ممان مغناطیسی

$$\vec{\mu} = -\frac{e}{2m_e} \vec{L}$$

تکانه زاویه ای

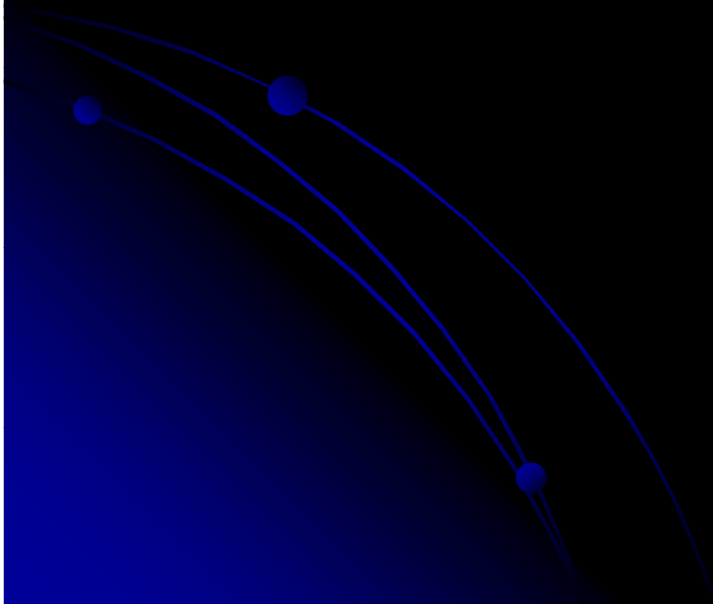
$$\mu_z = -\frac{e}{2m_e} L_z$$

$$\mu_z = -\frac{e\hbar}{2m_e} m_l$$

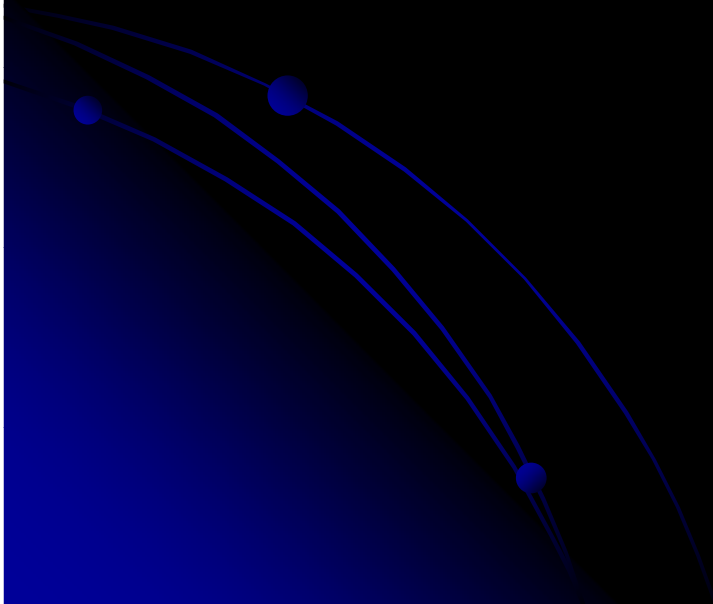
$$\mu = -\frac{e\hbar}{2m_e} \sqrt{l(l+1)}$$

تأثیر نتایج آزمایش و دوتایی بودن خطوط طیفی در طیف هیدروژن ، در تکمیل نظریه های مربوط به الکترون و ساختار الکترونی اتم .

همخوان نبودن نتایج آزمایشات با داده های مدل کوانتومی شرودینگر بر طبق تحقیقات س . گودسمیت و ج . اولنیک از دانشگاه لیدن .



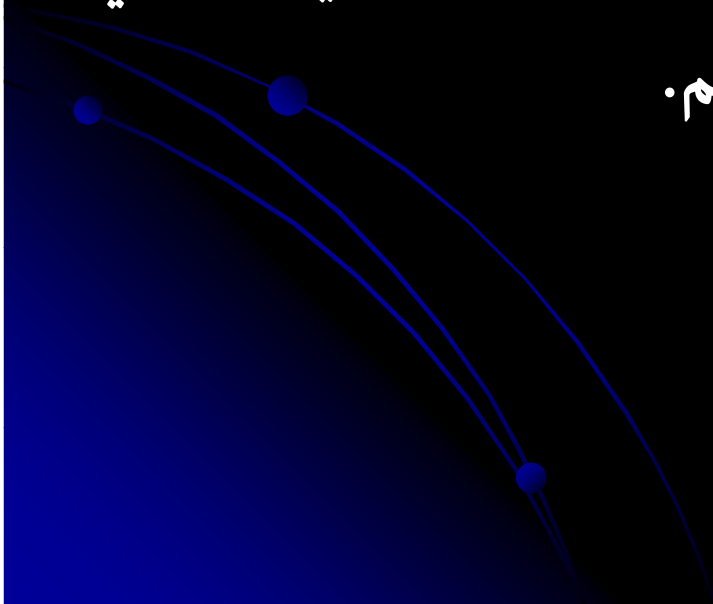
انتخاب فرضیه ای که الکترون یک نوع حرکت خودی و تکانه زاویه ای ذاتی دارد که همان مغناطیسی ناشی از آن به نوبه خود کوانتومی شده است ، بطوری که مؤلفه آن در امتداد میدان فقط دو مقدار کسب می کند .



اسپین : حرکت و تکانه زاویه ای مربوط به آن را گویند.

در نتیجه :

وارد شدن عدد کوانتومی چهارمی وابسته به اسپین در توصیف حالت‌های الکترونی که با عدد **S** نشان می‌دهیم.



تعبیر ساختار ظریف طیف ها و داده های اندازه گیری های مغناطیسی با وارد کردن اسپین

$$s = \frac{1}{2}$$

با

$$s = \sqrt{s(s+1)}\hbar$$

$$m_s = \pm \frac{1}{2}$$

با

$$s_z = m_s \hbar$$

$$\cos \theta = \frac{s_z}{s}$$

$$= \frac{\pm m_s}{\sqrt{s(s+1)}} = \frac{\pm 1}{\sqrt{3}}$$

$$\mu = -\frac{e}{2m_e} L$$

$$\mu_z = \pm \frac{e\eta}{4m}$$

$$s_z = \pm \frac{\eta}{2}$$

$$\mu^{\rho} = -g \frac{e}{2m} s^{\rho}$$

$$\mu_z = \pm \mu_B = \pm \frac{e\hbar}{2m} (SI)$$

$$J^{\rho} = L^{\rho} + S^{\rho}$$

$$J = \sqrt{j(j+1)\hbar^2}$$

$$\hat{S}_z \alpha(\sigma) = \frac{1}{2} \eta \alpha(\sigma)$$

$$\hat{S}_z \beta(\sigma) = -\frac{1}{2} \eta \beta(\sigma)$$

$$\alpha = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \quad ; \quad \beta = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$\sigma^2 = 3 \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\hat{S}^2 = \frac{3}{4} \eta^2 \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\psi(x, y, z, \sigma) = \psi_1(x, y, z) \alpha(\sigma) + \psi_2(x, y, z) \beta(\sigma)$$

www.salampnu.com

سایت مرجع دانشجوی پیام نور

- ✓ نمونه سوالات پیام نور : بیش از ۱۱۰ هزار نمونه سوال همراه با پاسخنامه
- تستی و تشریحی
- ✓ کتاب ، جزوه و خلاصه دروس
- ✓ برنامه امتحانات
- ✓ منابع و لیست دروس هر ترم
- ✓ دانلود کاملاً رایگان بیش از ۱۴۰ هزار فایل مختص دانشجویان پیام نور

www.salampnu.com