

§3. 直交多項式の応用

直交多項式	量子力学	対称性
Hermite	調和振動子	Heisenberg 代数 $[a, a^\dagger] = 1$
Legendre	角運動量子化	$\square$ 群 $[J_a, J_b] = i \epsilon_{abc} J_c$
Laguerre	水素原子	$SO(4)$
Bessel	Helmholtz eq $(\Delta + m^2)\psi = 0$	??

§1. 調和振動子と Hermite 多項式

$$H = \frac{1}{2} (\hat{p}^2 + \hat{x}^2) = \frac{1}{2} (a a^\dagger + a^\dagger a) = a^\dagger a + \frac{1}{2}$$

$$a = \frac{1}{\sqrt{2}} (\hat{x} + i\hat{p}), \quad a^\dagger = \frac{1}{\sqrt{2}} (\hat{x} - i\hat{p})$$

$$[a, a^\dagger] = 1, \quad [\hat{x}, \hat{p}] = i$$

基底状態  $|0\rangle$  ;  $a|0\rangle = 0$

下降演算子  $a$  が  $|n\rangle$  以上  $|2\rangle$  降せぬ状態

所起狀態  $|n\rangle = \frac{1}{\sqrt{n!}} (a^\dagger)^n |0\rangle \leftrightarrow$  Hermite 多項式

$$\langle n | m \rangle = \delta_{n,m}$$

$$a^\dagger |n\rangle = \sqrt{n+1} |n+1\rangle$$

$$a |n\rangle = n |n-1\rangle$$

$\leftrightarrow$  Hermite 多項式  
漸化式

$x$  表示

$$\langle x | 0 \rangle = \psi_0(x) \quad \langle x | \beta = -i \frac{\partial}{\partial x} \langle x |$$

$$a |0\rangle = 0 \Leftrightarrow (x + \frac{\partial}{\partial x}) \psi_0 = 0 \Leftrightarrow \psi_0 = \frac{1}{\sqrt{\pi}} e^{-\frac{x^2}{2}}$$

$$\begin{aligned} \frac{1}{\sqrt{n!}} (a^\dagger)^n |0\rangle &\leftrightarrow \frac{1}{\sqrt{n!}} \left( \frac{1}{\sqrt{2}} (x - \frac{\partial}{\partial x}) \right)^n \psi_0 \\ &= \frac{2^{-\frac{n}{2}}}{\sqrt{n!}} \frac{1}{\sqrt{\pi}} (x - \frac{\partial}{\partial x})^n e^{-\frac{x^2}{2}} \end{aligned}$$

$$e^{-\frac{x^2}{2}} \frac{\partial}{\partial x} (e^{+\frac{x^2}{2}} f(x)) = \left( \frac{d}{dx} + x \right) f(x)$$

$$\begin{aligned} \therefore (x - \frac{\partial}{\partial x})^n e^{-\frac{x^2}{2}} &= e^{+\frac{x^2}{2}} \left( e^{-\frac{x^2}{2}} (x - \frac{\partial}{\partial x}) e^{+\frac{x^2}{2}} \right)^n (e^{-x^2}) \\ &= e^{+\frac{x^2}{2}} (x - x - \frac{d}{dx})^n e^{-x^2} \\ &= (-1)^n e^{-\frac{x^2}{2}} \cdot \left( e^{+x^2} \frac{d^n}{dx^n} e^{-x^2} \right) \\ &= e^{-\frac{x^2}{2}} H_n(x) \end{aligned}$$

$$\therefore \psi_n(x) = \frac{1}{\sqrt{\pi}} \frac{1}{\sqrt{n!}} \frac{1}{2^{n/2}} H_n(x) e^{-\frac{x^2}{2}}$$

$$a^+ |n\rangle = \sqrt{n+1} |n+1\rangle, \quad a |n\rangle = \sqrt{n} |n-1\rangle$$



$$\frac{1}{\sqrt{2}} \left( x - \frac{d}{dx} \right) \psi_n = \sqrt{n+1} \psi_{n+1}, \quad \frac{1}{\sqrt{2}} \left( x + \frac{d}{dx} \right) \psi_n = \sqrt{n} \psi_{n-1}$$



$$x H_n = \frac{1}{2} H_{n+1} + n H_{n-1}, \quad \frac{d}{dx} H_n = 2n H_{n-1}$$

## §3.2 角運動量の量子化と Legendre 多項式

### Legendre 陪関数

定義:  $P_n^m(x) = (1-x^2)^{\frac{m}{2}} \frac{d^m}{dx^m} P_n(x)$  ← Legendre 陪関数

$$= \frac{1}{2^n n!} (1-x^2)^{\frac{m}{2}} \frac{d^{n+m}}{dx^{n+m}} (x^2-1)^n \quad (-n \leq m \leq n)$$

注意) 多項式ではない!

### 主な性質

①  $P_n^{-m}(x) = (-1)^m \frac{(n-m)!}{(n+m)!} P_n^m$

② 漸化式

(A)  $(1-x^2)^{1/2} \frac{dP_n^m}{dx} + mx(1-x^2)^{-1/2} P_n^m = P_n^{m+1}$

(B)  $(1-x^2)^{1/2} \frac{dP_n^m}{dx} - mx(1-x^2)^{-1/2} P_n^m = -(n-m+1)(n+m) x P_n^{m-1}$

③ 微分方程式

$$\left[ (1-x^2) \frac{d^2}{dx^2} - 2x \frac{d}{dx} + \left\{ m(n+1) - \frac{m^2}{1-x^2} \right\} \right] P_n^m(x) = 0$$

④ 直交性

$$\int_{-1}^1 P_n^m(x) P_l^m(x) dx = \frac{2}{2m+1} \frac{(n+m)!}{(n-m)!} \delta_{n,l}$$

① の 証明 ( $n \geq m > 0$  に對して)

$$\textcircled{1} \Leftrightarrow (x^2-1)^m \frac{d^{n+m}}{dx^{n+m}} (x^2-1)^n = \frac{(n+m)!}{(n-m)!} \frac{d^{n-m}}{dx^{n-m}} (x^2-1)^n$$

$$\text{左辺} = (x^2-1)^m \sum_{r=0}^{n+m} \binom{n+m}{r} \frac{d^{n+m-r}}{dx^{n+m-r}} (x+1)^n \frac{d^r}{dx^r} (x-1)^n$$

$$= (x^2-1)^m \sum_{r=0}^n \frac{(n+m)!}{r!(n+m-r)!} \frac{m!}{(n-m+r)!} \frac{n!}{(n-r)!} \\ \times (x+1)^{n-n-m+r} (x-1)^{n-r}$$

$$= \sum_{r=0}^n \frac{(n+m)!(m!)^2}{r!(n+m-r)!(n-r)!} (x+1)^r (x-1)^{n+m-r} \quad \begin{array}{l} r' = n-r \\ r = n-r' \end{array}$$

$$= \sum_{r'=0}^{n-m} \frac{(n+m)!(m!)^2}{(n-r')!(m+r')!(n-m-r')!r'} (x+1)^{n-r'} (x-1)^{m+r'}$$

$$= \frac{(n+m)!}{(n-m)!} \sum_{r'=0}^{n-m} \frac{(n-m)!}{r!(n-m-r)!} \cdot \frac{m!}{(n-r')!} (x+1)^{n-r'} \frac{m!}{(m+r')!} (x-1)^{m+r'} \\ \underbrace{\frac{(n-m)!}{r!(n-m-r)!}}_{\binom{n-m}{r'}} \frac{d^{r'}}{dx^{r'}} (x+1)^n \frac{d^{n-m-r'}}{dx^{n-m+r'}} (x-1)^n$$

$$= \frac{(n+m)!}{(n-m)!} \frac{d^{n-m}}{dx^{n-m}} (x^2-1)^n //$$

$$\Rightarrow \boxed{P_n^{-m}(x) = (-1)^m \frac{(n-m)!}{(n+m)!} P_n^m(x)}$$

② - (A)

$$\begin{aligned}\frac{d}{dx} P_n^m &= \frac{1}{2^n n!} \left[ (1-x^2)^{\frac{m}{2}} \frac{d^{n+m+1}}{dx^{n+m+1}} (x^2-1)^n - mx(1-x^2)^{\frac{m}{2}-1} \frac{d^{n+m}}{dx^{n+m}} (x^2-1)^n \right] \\ &= (1-x^2)^{-\frac{1}{2}} P_n^{m+1} - mx(1-x^2)^{-1} P_n^m\end{aligned}$$

$$\therefore (1-x^2)^{\frac{1}{2}} \frac{dP_n^m}{dx} = P_n^{m+1} - \frac{mx}{\sqrt{1-x^2}} P_n^m \quad //$$

② - (B)

(A)  $n = m \rightarrow -m$  とおくと

$$(1-x^2)^{\frac{1}{2}} \frac{dP_n^{P-n}}{dx} - m \frac{x}{\sqrt{1-x^2}} P_n^{P-n} = P_n^{-n+1}$$

① を用いる

$$\begin{aligned}(1-x^2)^{\frac{1}{2}} \frac{dP_n^m}{dx} - m \frac{x}{\sqrt{1-x^2}} P_n^m &= (-1)^m \frac{(n+m)!}{(n-m)!} (-1)^{m-1} \frac{(n-m+1)!}{(n+m-1)!} P_n^{m-1} \\ &= -(n+m)(n-m+1) P_n^{m-1} \quad //$$

③ の証明

② の (A) (B) を組み合わせると

$$\begin{aligned}\left( (1-x^2)^{\frac{1}{2}} \frac{d}{dx} - (m+1) \frac{x}{\sqrt{1-x^2}} \right) \left( (1-x^2)^{\frac{1}{2}} \frac{d}{dx} + m \frac{x}{\sqrt{1-x^2}} \right) P_n^m \\ = -(n-m)(n+m+1) P_n^m\end{aligned}$$

$$\text{左辺} = \left( (1-x^2) \frac{d^2}{dx^2} - 2x \frac{d}{dx} + m(m+1) - \frac{m^2}{1-x^2} \right) P_n^m$$

右辺と組み合わせると整理すると ③ に至る

④ の証明

$$\begin{aligned} \int_{-1}^1 P_n^m(x) P_l^m(x) dx &= (-1)^m \frac{(n-m)!}{(n+m)!} \int_{-1}^1 P_n^{-m}(x) P_l^m(x) dx \\ &= (-1)^m \frac{(n-m)!}{(n+m)!} \frac{1}{2^n n!} \frac{1}{2^l l!} \int_{-1}^1 dx \cancel{(1-x^2)^{-\frac{m}{2}}} \frac{d^{n-m}}{dx^{n-m}} (x^2-1)^n \\ &\quad \times \cancel{(1-x^2)^{\frac{m}{2}}} \frac{d^{l+m}}{dx^{l+m}} (x^2-1)^l \\ &= \text{部分積分} \quad \frac{d^{n-l}}{dx^{n-l}} \rightarrow \frac{d^l}{dx^l}, \quad \frac{d^{l+m}}{dx^{l+m}} \rightarrow \frac{d^l}{dx^l} \\ &= \frac{(n-m)!}{(n+m)!} \int_{-1}^1 dx P_n(x) P_l(x) \\ &= \frac{(n-m)!}{(n+m)!} \frac{2}{2^{n+l}} \delta_{n,l} \quad // \end{aligned}$$

# 球面調和関数

$$(\Delta + f(r)) \psi(r, \theta, \varphi) = 0$$

$r, \theta, \varphi$  : 極座標

球対称系

Schrödinger eq.  
Maxwell, ...

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

極座標で書いた Laplacian

$$\Delta = \frac{1}{r} \frac{d^2}{dr^2} r + \frac{1}{r^2} \hat{\Omega}$$

$$\hat{\Omega} = \frac{1}{\sin \theta} \frac{\partial}{\partial \theta} \left( \sin \theta \frac{\partial}{\partial \theta} \right) + \frac{1}{\sin^2 \theta} \frac{\partial^2}{\partial \varphi^2}$$

変数分離

$$\psi = R(r) Y(\theta, \varphi)$$

$$Y \frac{1}{r} \frac{d^2}{dr^2} (rR) + \frac{R}{r^2} (\hat{\Omega} Y) + f(r) R Y = 0 \quad (*)$$

$$\text{固有値方程式} \quad \hat{\Omega} Y = -\alpha Y \quad (**)$$

か解けよと (\*) は  $r$  についての常微分方程式

$$\frac{1}{r} \frac{d^2}{dr^2} (rR) + (f(r) - \frac{\alpha}{r^2}) R = 0$$

に帰着。  $\Rightarrow$  級数展開 などで解けよ

改章 (Laguerre, 球 Bessel など)



角度方向

$$\hat{\Omega} \Upsilon + \alpha \Upsilon = 0$$

±らに変数分離  $\Upsilon(\theta, \varphi) = \mathbb{H}(\theta) \Phi(\varphi)$

$$\frac{1}{\mathbb{H}} \frac{1}{\sin \theta} \left( \sin \theta \frac{\partial \mathbb{H}}{\partial \theta} \right) + \frac{1}{\Phi \sin^2 \theta} \frac{\partial^2 \Phi}{\partial \varphi^2} + \alpha = 0$$

$$\rightarrow \left\{ \begin{array}{l} \frac{\partial^2 \Phi}{\partial \varphi^2} = -\beta^2 \Phi \quad \dots (*) \end{array} \right.$$

$$\left\{ \begin{array}{l} \frac{1}{\sin \theta} \frac{\partial}{\partial \theta} \left( \sin \theta \frac{\partial \mathbb{H}}{\partial \theta} \right) - \frac{\beta^2}{\sin^2 \theta} \mathbb{H} + \alpha \mathbb{H} = 0 \quad \dots (**)$$

(\*) を解く

$$\Phi = A e^{i\beta\varphi} + B e^{-i\beta\varphi}$$

- 周期性  $\Phi(\varphi + 2\pi) = \Phi(\varphi)$  を要求

$$\beta = m \in \mathbb{Z}$$

(\*\*) を解く

$$\frac{1}{\sin \theta} \frac{\partial}{\partial \theta} \left( \sin \theta \frac{\partial \mathbb{H}}{\partial \theta} \right) - \frac{m^2}{\sin^2 \theta} \mathbb{H} + \alpha \mathbb{H} = 0$$

$$\mu = \cos \theta \in [-1, 1] \quad \frac{\partial}{\partial \theta} = -\sin \theta \frac{\partial}{\partial \mu} = -\sqrt{1-\mu^2} \frac{\partial}{\partial \mu}$$

$$\frac{\partial}{\partial \mu} \left( (1-\mu^2) \frac{\partial \mathbb{H}}{\partial \mu} \right) + \left( \alpha - \frac{m^2}{1-\mu^2} \right) \mathbb{H} = 0$$

$\alpha = m(m+1)$  とおくと Legendre 陪関数の微分方程式と一致

$$\hookrightarrow \textcircled{H}(\theta) = P_n^m(\mu) = P_n^m(\cos\theta)$$

球面調和関数

$$Y_{lm}(\theta, \varphi) = (-1)^m \sqrt{\frac{2l+1}{4\pi} \frac{(l-m)!}{(l+m)!}} P_l^m(\cos\theta) e^{im\varphi}$$

$$l = 0, 1, 2, \dots$$

$$m = -l, -l+1, \dots, l-1, l$$

$$\hat{\Omega} Y_{lm} = -l(l+1) Y_{lm}$$

$$\hat{\Omega} = \frac{1}{\sin\theta} \frac{\partial}{\partial\theta} (\sin\theta \frac{\partial}{\partial\theta}) + \frac{1}{\sin^2\theta} \frac{\partial^2}{\partial\varphi^2}$$

規格化

$$\int_0^\pi \sin\theta d\theta \int_0^{2\pi} d\varphi Y_{lm}^*(\theta, \varphi) Y_{l'm'}(\theta, \varphi) = \delta_{ll'} \delta_{mm'}$$

$$\textcircled{C} \int_0^{2\pi} d\varphi (e^{im\varphi})^* e^{im'\varphi} = 2\pi \delta_{mm'}$$

$$\int_0^\pi \sin\theta d\theta P_l^m(\cos\theta) P_{l'}^m(\cos\theta)$$

$$(\cos\theta \equiv \mu)$$

$$= \int_{-1}^1 d\mu P_l^m(\mu) P_{l'}^m(\mu) = \frac{2}{2l+1} \frac{(l+m)!}{(l-m)!} \delta_{ll'}$$

# 角運動量量子化と球面調和関数

## 角運動量演算子

$$L_i = -i \epsilon_{ijk} (x_j \frac{\partial}{\partial x_k} - x_k \frac{\partial}{\partial x_j})$$

$$(L_3 = -i (x_1 \frac{\partial}{\partial x_2} - x_2 \frac{\partial}{\partial x_1}) \text{ など})$$

## 交換関係

$$[L_i, L_j] = i \epsilon_{ijk} L_k$$

$$([L_1, L_2] = i L_3 \text{ など})$$

## 昇降演算子

$$L_{\pm} = L_1 \pm i L_2 \text{ など}$$

$$[L_3, L_{\pm}] = \pm L_{\pm}$$

$$[L_+, L_-] = 2 L_3$$

調和振動子代数

$$[N, a] = -a$$

$$[N, a^{\dagger}] = a^{\dagger}$$

$$[a, a^{\dagger}] = 1$$

$$N = a a^{\dagger} \text{ など}$$

$L_{\pm}$  : 昇降演算子

$$\odot L_3 |m\rangle = m |m\rangle$$

とすると

$$L_3 L_{\pm} |m\rangle = (m \pm 1) L_{\pm} |m\rangle$$

$\Rightarrow L_{\pm} |m\rangle$  は固有値  $m \pm 1$  を持つ

## 全角運動量演算子

$$\begin{aligned} L^2 &= \sum_{i=1}^3 (L_i)^2 = L_- L_+ + L_3^2 + L_3 \\ &= L_+ L_- + L_3^2 - L_3 \end{aligned}$$

$[L^2, L_3] = 0 \Rightarrow L^2$  と  $L_3$  は同時対角化可能

$[L^2, L_{\pm}] = 0 \Rightarrow$  昇降演算子をかけても  $L^2$  の固有値は変化しない,

最高ウェイト状態  $|l, l\rangle$

$$\begin{cases} L_+ |l, l\rangle = 0 \\ L_3 |l, l\rangle = l |l, l\rangle \end{cases}$$

この条件の下で  $|l, l\rangle$  は  $L^2$  の固有状態

$$\begin{aligned} \odot L^2 |l, l\rangle &= (L_- L_+ + L_3^2 + L_3) |l, l\rangle \\ &= (l^2 + l) |l, l\rangle \end{aligned}$$

一般の状態は  $|l, l\rangle$  に降下演算子を作用することにより得られる。

$$\begin{aligned} L^2 (L_-^r |l, l\rangle) &= l(l+1) L_-^r |l, l\rangle \\ L_3 (L_-^r |l, l\rangle) &= (l-r) L_-^r |l, l\rangle \end{aligned}$$

$$\Rightarrow L_-^r |l, l\rangle \propto |l, l-r\rangle$$

・内積の正値性を保つためには  $l$  は 0 以上の半整数 ( $l = 0, \frac{1}{2}, 1, \frac{3}{2}, \dots$ ) に限定される。

$$\odot \| |l, m\rangle \|^2 = 1 \text{ と正規化するとき}$$

$$\begin{aligned}
\|L_- |l, m\rangle\|^2 &= \langle l, m | L_+ L_- |l, m\rangle \\
&= \langle l, m | (L^2 - L_3^2 + L_3) |l, m\rangle \\
&= (l(l+1) - m^2 + m) \langle l, m | l, m\rangle \\
&= (l-m+1)(l+m)
\end{aligned}$$

∴  $m \neq l$  ( $\Leftrightarrow |l, l\rangle$ ),  $l-1$  ( $\Leftrightarrow \alpha L_- |l, l\rangle$ ), ...  
と  $l$  が  $m < -l$  に対しては

$$\|L_- |l, m\rangle\|^2 < 0 \text{ と } l \text{ なる}$$

正値性を保つためには  $l \geq 0$  に対して  
 $(L_-)^{l+1} |l, l\rangle = 0$  とする必要がある。

$$\Rightarrow (L_-)^r |l, l\rangle \propto |l, l-r\rangle$$

$$l+m = l+l-r = 0 \Rightarrow \boxed{l = \frac{r}{2}}$$

正規化された  $|l, m\rangle$  に対して

$$L_- |l, m\rangle = \sqrt{(l-m+1)(l+m)} |l, m-1\rangle$$

$$L_+ |l, m\rangle = \sqrt{(l+m+1)(l-m)} |l, m+1\rangle$$

# 球面調和関数と $|l, m\rangle$ の対応

## 角運動量演算子の極座標表示

$$L_+ = e^{i\varphi} \left( \frac{\partial}{\partial \theta} + i \cot \theta \frac{\partial}{\partial \varphi} \right)$$

$$L_- = e^{-i\varphi} \left( \frac{\partial}{\partial \theta} - i \cot \theta \frac{\partial}{\partial \varphi} \right)$$

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

$$L^2 = -\frac{1}{\sin \theta} \frac{\partial}{\partial \theta} \left( \sin \theta \frac{\partial}{\partial \theta} \right) - \frac{1}{\sin^2 \theta} \frac{\partial^2}{\partial \varphi^2} = -\hat{\Omega}$$

$$|l, m\rangle \Leftrightarrow Y_{lm}(\theta, \varphi)$$

$$L^2 Y_{lm} = l(l+1) Y_{lm}$$

$$L_3 Y_{lm} = m Y_{lm}$$

} 既に証明済み

$$L_- Y_{lm} = \sqrt{(l+m)(l-m+1)} Y_{l, m-1} \quad \dots (1)$$

$$L_+ Y_{lm} = \sqrt{(l-m)(l+m+1)} Y_{l, m+1} \quad \dots (2)$$

(1) の証明

$$Y_{lm} \propto P_l^m(\cos \theta) e^{im\varphi}$$

$$L_+ (P_l^m(\cos \theta) e^{im\varphi}) = e^{i\varphi} \left( \frac{\partial}{\partial \theta} P_l^m(\cos \theta) e^{im\varphi} - m \cot \theta P_l^m(\cos \theta) e^{im\varphi} \right)$$

$$= e^{i(m+1)\varphi} \left( \frac{\partial}{\partial \theta} - m \cot \theta \right) P_l^m(\cos \theta)$$

(←  $\cos \theta = \mu$  と変数変換)

$$= e^{i(m+1)\varphi} \left( -\sqrt{1-\mu^2} \frac{\partial}{\partial \mu} - m \frac{\mu}{\sqrt{1-\mu^2}} \right) P_l^m(\mu)$$

$$= -e^{i(m+1)\varphi} P_l^{m+1}(\mu) \propto Y_{l, m+1}$$

規格化因子を求めると

$$L_{\pm} Y_{lm} = (-1)^m \sqrt{\frac{2l+1}{4\pi} \frac{(l-m)!}{(l+m)!}} \left( -e^{i(m+1)\varphi} P_l^{m+1}(\mu) \right)$$

$$= \sqrt{\frac{(l-m)!}{(l+m)!} \frac{(l+m+1)!}{(l-m-1)!}} Y_{l, m+1}$$

$$= \sqrt{(l-m)(l+m+1)} Y_{l, m+1} //$$

## 小テスト (6/4)

球対称性を持つ偏微分方程式

$$(\Delta + f(r)) \psi(r, \theta, \varphi) = 0$$

を変数分離を行う  $\psi(r, \theta, \varphi) = R(r) \Theta(\theta) \Phi(\varphi)$   
という形の解を求めよ。ここで  $\Delta$  は極座標表示では

$$\Delta = \frac{1}{r} \frac{\partial^2}{\partial r^2} r + \frac{1}{r^2} \hat{\Omega}$$
$$\hat{\Omega} = \frac{1}{\sin \theta} \frac{\partial}{\partial \theta} \left( \sin \theta \frac{\partial}{\partial \theta} \right) + \frac{1}{\sin^2 \theta} \frac{\partial^2}{\partial \varphi^2}$$

となることを用いて良し。

①  $R(r)$ ,  $\Theta(\theta)$ ,  $\Phi(\varphi)$  の満たすべき方程式を求めよ。

②  $\Phi(\varphi)$  の解を求めよ。ただし  $\Phi$  は一価  
 $\Phi(\varphi + 2\pi) = \Phi(\varphi)$   
であるものとする。



解

①  $\psi = R(\vartheta)\Phi(\varphi)$  を偏微分方程式に代入。  
整理すると

$$\frac{1}{R} \frac{\partial}{\partial r} \left( r \frac{\partial R}{\partial r} \right) + f(r) + \frac{1}{r^2} \left( \frac{1}{\sin^2 \vartheta} \frac{\partial}{\partial \vartheta} \left( \sin^2 \vartheta \frac{\partial \Phi}{\partial \vartheta} \right) + \frac{1}{\sin^2 \vartheta} \frac{\partial^2 \Phi}{\partial \varphi^2} \right) = 0$$

これから

$$\left. \begin{aligned} \frac{\partial^2}{\partial \varphi^2} \Phi(\varphi) &= -\alpha^2 \Phi(\varphi) \\ \frac{1}{\sin^2 \vartheta} \frac{\partial}{\partial \vartheta} \left( \sin^2 \vartheta \frac{\partial \Phi}{\partial \vartheta} \right) - \frac{\alpha^2}{\sin^2 \vartheta} \Phi &= \lambda \Phi \\ \frac{1}{r} \frac{\partial}{\partial r} \left( r \frac{\partial R}{\partial r} \right) + f(r) R + \frac{\lambda}{r^2} R &= 0 \end{aligned} \right\}$$

$\alpha, \lambda$  は定数。

(2)  $\frac{\partial^2}{\partial \varphi^2} \Phi(\varphi) = -\alpha^2 \Phi(\varphi)$  として

$$\Phi(\varphi) = A e^{i\alpha\varphi} + B e^{-i\alpha\varphi}$$

$\Phi$  の一価性

$$\Phi(\varphi + 2\pi) = \Phi(\varphi) \text{ を要請}$$

$$\rightarrow \alpha = m \in \mathbb{Z} \text{ 整数}$$