

Baryon 磁気モーメントのベクトル模型

伊藤 大介、森 健 寿(埼玉大理工)

Quark 模型で Baryon の磁気モーメントを計算するには、Baryon の波動函数を作つて Moment Operator を挟めばよいが、この操作はあまり簡単でないので、如何なる次第で $\mu_p/\mu_n = -\frac{1}{2}$ などの結果が得られるのか? というようなことに直観的な見通しをつけることがむづかしい。そこで、ここでは Baryon の磁気モーメントを、異常ゼーマン効果など初等分光学でおなじみの、直観的なベクトル模型を使つて簡単に求めることを試みよう。(このようなことは、もう誰もが知つていることかも知れぬので、或は筆者等の自己教育的意味かも知れないが)この方法によると、Baryon の磁気モーメントが簡単に求まるばかりでなく、Baryon 内部に於ける quark の運動を Visualize することが出来、例えば、 $\mu_p/\mu_n = -\frac{1}{2}$ が得られるのにどんなことが効いているのかを調べることや、同じ結果を与えるような、もつと別の Model を探索するのに役立つかも知れないので、ここで述べてみたいと思う。

Baryon 内の Para quark はすべて s- 軌道にあるので、Baryon の全角運動量 \vec{J} は 3 つの quark の角運動量の和

$$\vec{J} = \vec{S}_1 + \vec{S}_2 + \vec{S}_3 \quad (1)$$

で、表わされこれが運動の恒量である。次にそれぞれの quark の Charge を Q_1, Q_2, Q_3 とすれば、Quark の磁気モーメントの合成は

$$\vec{M} = \frac{e}{\mathcal{M}} (Q_1 \vec{S}_1 + Q_2 \vec{S}_2 + Q_3 \vec{S}_3) \equiv \sum_{i=1}^3 \mu_0 Q_i \vec{S}_i \quad (2)$$

で、これは一般に、 \vec{J} に平行ではないから、系の自転に伴い、constant of motion \vec{J} のまわりに Fig. 1 のような、Precession を行う。従つて、時間的平均に於て、系の磁気モーメント $\vec{\mu}$ として観測されるものは、ベクトル \vec{M} の \vec{J} 方向の成分

$$\vec{\mu} = \frac{\vec{J} \cdot \vec{M}}{J(J+1)} \vec{J} \quad (3)$$

である。(1), (2)から(3)の大きさ

$$\mu = \frac{\vec{J} \cdot \vec{M}}{J(J+1)} |\vec{J}| = \frac{\vec{J} \cdot \vec{M}}{\frac{1}{2}(\frac{1}{2}+1)} \times \frac{1}{2}, \quad (4)$$

を計算することによつて、磁気モーメント μ を求めるのがベクトル模型である。

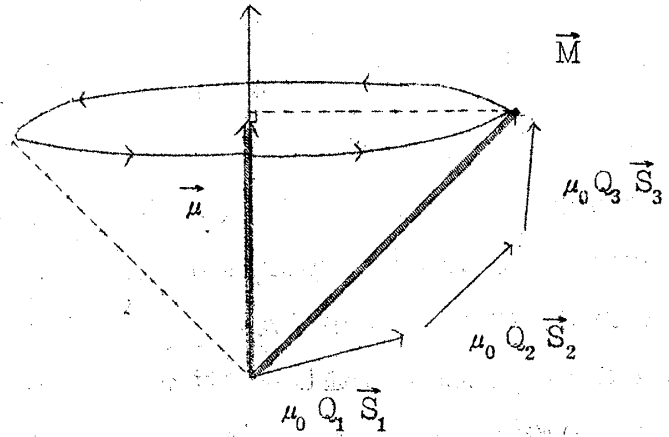


Fig. 1

(A) Proton, Neutron 磁気モーメント:

実例として先づProton, Neutron の Moment を計算してみよう。p, n の組成は (uud), (ddu) である。ここで、para-quark model では、系が2つの同種 quark (例えば p の場合の (uu)) を含むとき、波動関数はこれらの入れかえに対して対称であることに注意する。(或は、これをはじめから仮定として考えてもよい) このことは、これら同種2粒子の Spin を合成したものが1であることを意味する。

例えば、proton 中の2つの u-quark の spin の合成は1である。従つて、proton の全角運動量 \vec{J}_p は

$$\vec{J}_p = \vec{S}_{u_1} + \vec{S}_{u_2} + \vec{S}_d \equiv \vec{\ell} + \vec{S}_d \quad (5)$$

但し

$$|\vec{\ell}| \equiv |\vec{S}_{u_1} + \vec{S}_{u_2}| = 1 \quad (6)$$

で表わされることになる。このことは、proton の波動関数が実際に

$$|p\rangle \sim \frac{1}{\sqrt{6}} (-2u_{\uparrow}(1)u_{\uparrow}(2)d_{\downarrow}(3) + u_{\uparrow}(1)u_{\downarrow}(2)d_{\uparrow}(3) + u_{\downarrow}(1)u_{\uparrow}(2)d_{\uparrow}(3))$$

$$\begin{aligned}
&= -\frac{2}{3}(u_{\uparrow}u_{\uparrow})d_{\downarrow} + \frac{1}{3} \frac{u_{\uparrow}u_{\downarrow} + u_{\downarrow}u_{\uparrow}}{\sqrt{2}} d_{\uparrow} \\
&= C_{1, \frac{1}{2}}(\frac{1}{2}, \frac{1}{2}; 1, -\frac{1}{2}) Y_{l=\frac{1}{2}}^{m=1}(u) Y_{l=\frac{1}{2}}^{m=-\frac{1}{2}}(d) \\
&\quad + C_{1, \frac{1}{2}}(\frac{1}{2}, \frac{1}{2}; 0, \frac{1}{2}) Y_{l=1}^{m=0}(u) Y_{l=\frac{1}{2}}^{m=\frac{1}{2}}(d)
\end{aligned}$$

とかけることから Justify される。

さてこの場合、Moment の合成(2)は

$$\vec{M}_p = \mu_0 \left(\frac{2}{3}(\vec{S}_{u_1} + \vec{S}_{u_2}) - \frac{1}{3}\vec{S}_d \right) = \mu_0 \left(\frac{2}{3}\vec{\ell} - \frac{1}{3}\vec{S}_d \right), \quad (7)$$

となる。(5), (7)から \vec{S}_d を消去すれば

$$\vec{M}_p = \mu_0 \left(-\frac{1}{3}\vec{J}_p + \vec{\ell} \right), \quad (\mu_0 \equiv \frac{e}{mc}) \quad (8)$$

が得られる。従つて、proton moment μ_p は(4)により

$$\mu_p = \frac{\mu_0}{\frac{3}{4}} \vec{J}_p \cdot \left(-\frac{1}{3}\vec{J}_p + \vec{\ell} \right) \times \frac{1}{2} = \frac{\mu_0}{2} \frac{-\frac{1}{3}\vec{J}_p^2 + \vec{J}_p \cdot \vec{\ell}}{\frac{3}{4}}, \quad (9)$$

となるが、一方

$$\vec{S}_d^2 = (\vec{J}_p - \vec{\ell})^2 = \vec{J}_p^2 + \vec{\ell}^2 - 2\vec{J}_p \cdot \vec{\ell} \quad (10)$$

で、 $\vec{S}_d^2 = \vec{J}_p^2 = \frac{3}{4}$, $\vec{\ell}^2 = \ell(\ell+1) = 2$ であるから

$$\vec{J}_p \cdot \vec{\ell} = 1 \quad (11)$$

である。依つて(9)は

$$\mu_p = \frac{\mu_0}{2} \left(-\frac{1}{3} + \frac{1}{\frac{3}{4}} \right) = \frac{\mu_0}{2} = \frac{e}{2} \times 1 \quad (12)$$

となる。

次に neutron については、

$$|\vec{\ell}| = |\vec{S}_{d_1} + \vec{S}_{d_2}| = 1 \quad (13)$$

$$\vec{J}_n = \vec{\ell} + \vec{S}_u \quad (14)$$

で、Momentの合成は

$$\vec{M}_n = \mu_0 \left(-\frac{1}{3} \vec{\ell} + \frac{2}{3} \vec{S}_u \right) = \mu_0 \left(\frac{2}{3} \vec{J}_n - \vec{\ell} \right) \quad (15)$$

である。従つて

$$\mu_n = \frac{\mu_0}{2} \frac{\frac{2}{3} J_n^2 - J_n \cdot \ell}{J_n^2} \quad (16)$$

となるが、この場合にも(10),(11)と同様にして、 $J_n \cdot \ell = 1$ であることが示されるから

$$\mu_n = \frac{e}{2\mathcal{M}} \left(\frac{2}{3} - \frac{4}{3} \right) = \frac{e}{2\mathcal{M}} \times \left(-\frac{2}{3} \right) \quad (17)$$

となりよく知られている結果が得られる。

(B) $\Sigma^{\pm}, \Sigma^{0,-}$ のMoment

$\Sigma^+ \equiv (uus)$ であるから、2個のu-quarkの合成スピンを $\vec{\ell} (\ell=1)$ として、

$$\vec{M}_{\Sigma^+} = \mu_0 \left(\frac{2}{3} \vec{\ell} - \frac{1}{3} \vec{S}_s \right) \quad (18)$$

$$\vec{J}_{\Sigma^+} = \vec{\ell} + \vec{S}_s \quad (19)$$

これらはprotonの場合の(7),(5)と全く同じであるから、同様にして

$$\mu_{\Sigma^+} = \frac{e}{2\mathcal{M}} \times 1 \quad (20)$$

が得られることは明かである。

$\Sigma^- \equiv (dds)$ であるから

$$\vec{M}_{\Sigma^-} = \mu_0 \left(-\frac{1}{3} \vec{\ell} - \frac{1}{3} \vec{S}_s \right) = -\frac{\mu_0}{3} \vec{J}_{\Sigma^-} \quad (21)$$

である。この場合は計算するまでもなく

$$\mu_{\Sigma^-} = \frac{\mu_0}{2} \times \left(-\frac{1}{3}\right) = \frac{e}{2\mathcal{M}} \times \left(-\frac{1}{3}\right) \quad (22)$$

であることが明らかである。

$\Sigma^0 \equiv (uss)$ の場合にも 2 個の s-quark の合成角運動量 ℓ が 1 であるとして、

$$\vec{M}_{\Sigma^0} = \mu_0 \left(\frac{2}{3} \vec{S}_u - \frac{1}{3} \vec{\ell} \right) = \mu_0 \left(\frac{2}{3} \vec{J}_{\Sigma^0} - \vec{\ell} \right) \quad (23)$$

従つて

$$\begin{aligned} \mu_{\Sigma^0} &= \frac{\mu_0}{2} \frac{\frac{2}{3} J_{\Sigma^0}^2 - J_{\Sigma^0} \cdot \ell}{J_{\Sigma^0}^2} = \frac{e}{2\mathcal{M}} \left(\frac{2}{3} - \frac{4}{3} \right) \\ &= \frac{e}{2\mathcal{M}} \times \left(-\frac{2}{3} \right) \end{aligned} \quad (24)$$

$\Sigma^- \equiv (dss)$

$$\vec{M}_{\Sigma^-} = \mu_0 \left(-\frac{1}{3} \vec{S}_d - \frac{1}{3} \vec{\ell} \right) = -\frac{\mu_0}{3} \vec{J}_{\Sigma^-} \quad (25)$$

であるから、これから直ちに

$$\mu_{\Sigma^-} = \frac{e}{2} \times \left(-\frac{1}{3} \right) \quad (26)$$

が得られる。

(9) Λ , Σ^0 の Moment

最後に Λ と Σ^0 であるが、これらは (uds) をる組成をもち、同種 quark が含まれていないので、以上のような簡単な取扱が許されないように見えるが、そうではない。

Λ の Moment Λ の中では ud は、Isospin = 0 の組合せ、 $(ud-du)/\sqrt{2}$ で現われなければならない。従つて、u, d の入れかえに対しては反対称である。このことは u, d の spin の合成は零であることを意味する。従つて、

$$\left. \begin{aligned} \vec{S}_n + \vec{S}_d &= 0 \\ \vec{J}_A &= \vec{S}_s \end{aligned} \right\} \quad (27)$$

である。また

$$\vec{M}_A = \mu_0 \left(\frac{2}{3} \vec{S}_u - \frac{1}{3} \vec{S}_d - \frac{1}{3} \vec{S}_s \right) = \mu_0 \left(\vec{S}_n - \frac{1}{3} \vec{J}_A \right)$$

であるから

$$\mu_A = \frac{\mu_0}{2} \frac{-\frac{1}{3} J_A^2 + J_A \cdot S_u}{J_A^2} \quad (28)$$

となる。さて、Fig.2 は、 A 内角運動量の合成関係を示したものである。図2からわかるように、 \vec{S}_u と \vec{S}_d の合成は0であるから、 \vec{S}_u は \vec{J}_A に対して勝手な方向をとり得るので、 $\vec{J}_A \cdot \vec{S}_n$ の時間的平均は零である。従つて(28)は

$$\mu_A = \frac{\mu_0}{2} \times \left(-\frac{1}{3}\right) = \frac{e}{2m} \times \left(-\frac{1}{3}\right). \quad (29)$$

となる。

Σ^0 のMoment Σ^0 内では ud は Isospin=1 で現われるはずであるから、 ud の入れかえに対しては対称、従つて ud の Spin の合成は

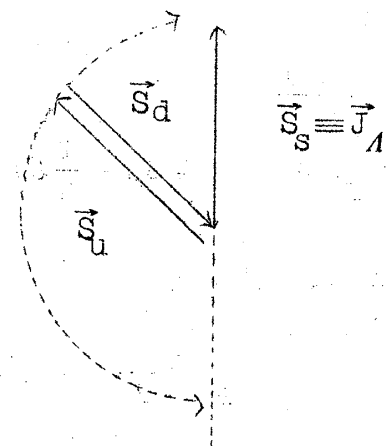
$$|\vec{\ell}| = |\vec{S}_n + \vec{S}_d| = 1 \quad (30)$$

でなければならぬ。さて合成モーメント

$$\vec{M}_{\Sigma^0} = \mu_0 \left(\frac{2}{3} \vec{S}_n - \frac{1}{3} \vec{S}_d - \frac{1}{3} \vec{S}_s \right), \quad (31)$$

のうち、ベクトル

Fig.2



$$\vec{N} = \frac{2}{3}\vec{S}_u - \frac{1}{3}\vec{S}_d = \frac{2}{3}\vec{\ell} - \vec{S}_d, \quad (32)$$

は Fig. 3 のように、Vector $\vec{\ell}$ のまわりで precession を行っている。従つて $\mu_0 \vec{N}$ に $-\frac{1}{3}\vec{S}_s$ を合成したものの、この precession に対する時間的平均は、 $\mu_0 \vec{N}$ の平均 $\overline{OA} \equiv \mu_l \vec{\ell}$ に $-\frac{1}{3}\vec{S}_s \equiv \overline{AB}$ を合成した \overline{OB} 、即ち

$$\langle \vec{M}_{\Sigma^0} \rangle \equiv \overline{OB} = \mu_l \vec{\ell} - \frac{\mu_0}{3}\vec{S}_s, \quad (33)$$

である。但し

$$\mu_l = \mu_0 \frac{\vec{\ell} \cdot \vec{N}}{\ell} = \mu_0 \left(\frac{2}{3} - \frac{\vec{\ell} \cdot \vec{S}_d}{\ell^2} \right), \quad (34)$$

$(\vec{\ell} - \vec{S}_d)^2 = \vec{S}_u^2$ から、 $(\vec{S}_d \cdot \vec{\ell}) = 1$ が得られるので

$$\mu_l = \mu_0 \left(\frac{2}{3} - \frac{1}{2} \right) = \frac{\mu_0}{6} \quad (35)$$

依つて、

$$\langle \vec{M}_{\Sigma^0} \rangle = \mu_0 \left(\frac{\vec{\ell}}{6} - \frac{\vec{S}_s}{3} \right) = \mu_0 \left(-\frac{\vec{J}_{\Sigma^0}}{3} + \frac{\vec{\ell}}{2} \right), \quad (36)$$

が得られる。これから(4)によつてモーメントの大きさを求めれば

$$\begin{aligned} \mu_{\Sigma^0} &= \frac{\mu_0}{2} \frac{J_{\Sigma^0} \cdot \left(-\frac{\vec{J}_{\Sigma^0}}{3} + \frac{\vec{\ell}}{2} \right)}{J_{\Sigma^0}^2} = \frac{e}{2\pi} \left(-\frac{1}{3} + \frac{J_{\Sigma^0} \cdot \vec{\ell}}{2J_{\Sigma^0}^2} \right) \\ &= \frac{e}{2\pi} \left(-\frac{1}{3} + \frac{2}{3} \right) = \frac{e}{2\pi} \times \left(\frac{1}{3} \right), \end{aligned} \quad (37)$$

が得られる。

さて、以上のようにして得られた結果はすべて、既に、石田、男沢、下平の

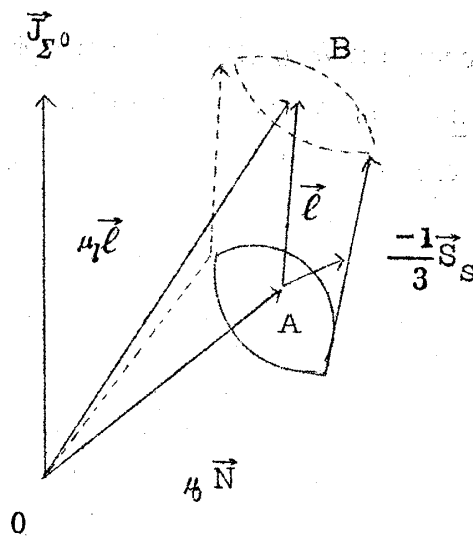


Fig. 3

諸氏がOrthodoxな方法で求められたものに完全に一致している。(そけん、
Vol. 31 #6, 703.(1965)) 同氏等の計算に、このような直感的な描像を
附与することが、将来Model の問題を考える上に役立てば幸である。