

Effet Zeeman

1 Modèle de l'électron élastiquement lié.

On considère un électron décrivant autour d'un noyau une orbite circulaire de rayon a à la vitesse angulaire ω_0 .

En l'absence d'autres effets, cette orbite ne peut être un équilibre que si, dans le référentiel de l'électron, les forces se compensent. On doit donc avoir :

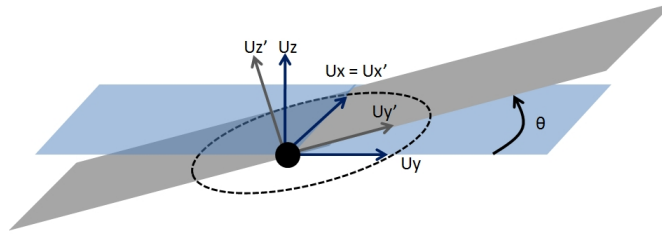
$$\begin{aligned} \overrightarrow{F_{coulomb}} + \overrightarrow{F_{entraînement}} &= 0 \\ \Leftrightarrow -\frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{Ze^2}{a^2} + am\omega_0^2 &= 0, \text{ soit} \\ m\omega_0^2 &= \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{Ze^2}{a^3}. \end{aligned}$$

Si on déplace l'électron de son orbite, il est ramené à cette position d'équilibre car

$$\begin{aligned} \overrightarrow{F_{coulomb}} &= -\frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{Ze^2}{|a\vec{u}_r + \vec{dr}|^3} (a\vec{u}_r + \vec{dr}) \\ &= -\frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{Ze^2}{a^2} \vec{u}_r - \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{Ze^2}{a^3} \vec{dr} + O\left(\frac{r^2}{a^2}\right) = \overrightarrow{F_{coulomb,eq}} - m\omega_0^2 \vec{r} \end{aligned}$$

En se plaçant dans le référentiel en rotation, on peut donc considérer que l'électron est uniquement soumis à une force de rappel élastique $\overrightarrow{R_{rap}} = -m\omega_0^2 \vec{r}$. C'est le modèle de l'électron élastiquement lié.

2 Effet Zeeman



On considère, dans le cadre du modèle de l'électron élastiquement lié, un électron effectuant une orbite circulaire de rayon a dans le plan \vec{u}_x, \vec{u}_y à la vitesse angulaire ω_0 . A l'instant $t = 0$, l'électron placé en $-a\vec{u}_y$ et sa vitesse vaut $a\omega_0\vec{u}_x$.

On applique un champ magnétique constant $\vec{B} = B_0\vec{u}_z$.

2.1 Démonstration cinétique

Dans le cadre de l'approximation de Born - Oppenheimer, le noyau est supposé immobile car 10^4 fois plus massif que l'électron. Le référentiel lié au noyau est donc supposé galiléen et c'est celui qu'on utilisera pour l'ensemble du problème.

Considérons, dans le repère R , les forces appliquées sur l'électron :

$$\overrightarrow{F_{rappel}} = -m\omega_0^2 \overrightarrow{r} = -m\omega_0^2 \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} \quad \overrightarrow{F_{mag}} = -e\overrightarrow{v} \wedge \overrightarrow{B} = -eB_0 \begin{pmatrix} \dot{y} \\ -\dot{x} \\ 0 \end{pmatrix}$$

L'application du principe fondamental de la dynamique donne alors

$$\begin{cases} m\ddot{x} = -m\omega_0^2 x - eB_0 \dot{y} \\ m\ddot{y} = -m\omega_0^2 y + eB_0 \dot{x} \\ m\ddot{z} = -m\omega_0^2 z \end{cases}$$

Equation du mouvement suivant z

La résolution du mouvement suivant z est alors facile :

$z(t) = A_z \cos(\omega_0 t) + B_z \sin(\omega_0 t)$, et on obtient avec les conditions initiales

$$z(t) = -a \sin \theta \cos(\omega_0 t)$$

Equation du mouvement suivant x et y

On pose $U = x + iy$. Le système précédent se met alors sous la forme

$$\ddot{U} = -\omega_0^2 U + i \frac{eB_0}{m} \dot{U}$$

La résolution de cette équation demande de calculer le discriminant du polynome caractéristique :

$$\Delta = -\left(\frac{eB_0}{m}\right)^2 - 4\omega_0^2 = -4(\Omega^2 + \omega_0^2),$$

avec $\Omega = \frac{eB_0}{2m}$. En considérant $\Omega \ll \omega_0$, on obtient les solutions

$$U = A_U e^{i(\Omega + \omega_0)t} + B_U e^{i(\Omega - \omega_0)t}$$

Les conditions initiales donnent alors

$$\begin{cases} A_U + B_U = -iacos\theta \\ i(\Omega + \omega_0) A_U + i(\Omega - \omega_0) B_U = a\omega_0 \end{cases}$$

La résolution de système de Cramer donne les expressions de A_U et de B_U :

$$\begin{cases} A_U = i\frac{a}{2} \left(\cos\theta \frac{\Omega}{\omega_0} - \cos\theta - 1 \right) \simeq -i\frac{a}{2} (1 + \cos\theta) \\ B_U = i\frac{a}{2} \left(-\cos\theta \frac{\Omega}{\omega_0} - \cos\theta + 1 \right) \simeq i\frac{a}{2} (1 - \cos\theta) \end{cases}$$

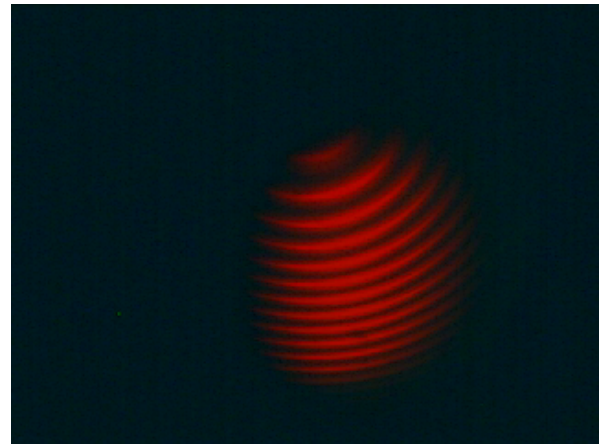
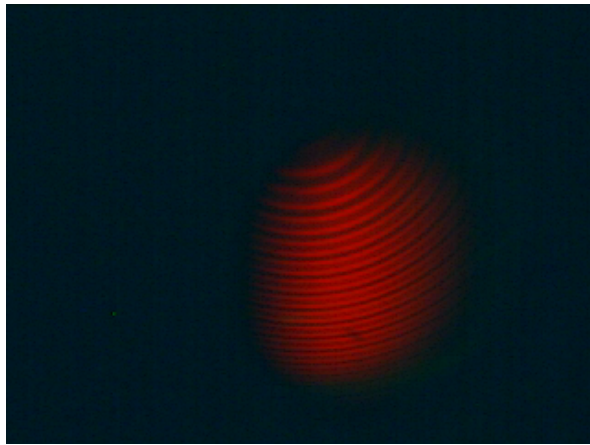
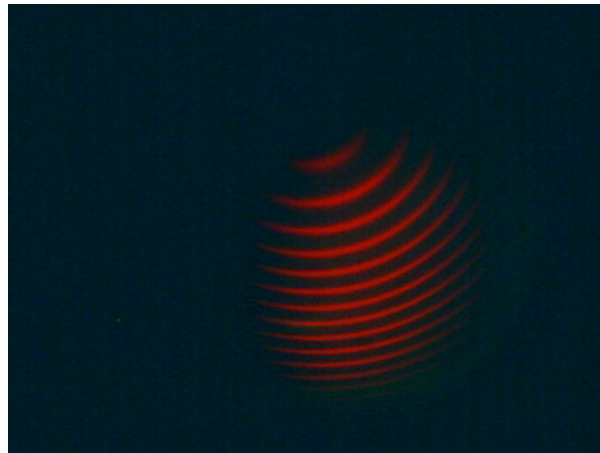
et on en déduit les expressions de $x(t)$ et $y(t)$:

$$\begin{aligned} x(t) &= \frac{a}{2} \left((1 + \cos\theta) \sin((\Omega + \omega_0)t) - (1 - \cos\theta) \sin((\Omega - \omega_0)t) \right) \\ y(t) &= \frac{a}{2} \left(-(1 + \cos\theta) \cos((\Omega + \omega_0)t) + (1 - \cos\theta) \cos((\Omega - \omega_0)t) \right) \end{aligned}$$

Interprétation spectroscopique

Une particule oscillant à une certaine pulsation émet une onde électromagnétique à cette même pulsation. Si le niveau d'énergie $\hbar\omega_0$ donnait à voir une seule longueur d'onde à $\frac{2\pi}{\omega_0}c$ en absence de champ magnétique, cette même longueur d'onde se détriplice ($\omega_0 \rightarrow \omega_0, \omega_0 - \Omega, \omega_0 + \Omega$).

De plus, l'onde émise à ω_0 est polarisée rectilignement (car le mouvement émettant cette onde est unidimensionnel suivant z) tandis que les ondes à $\omega_0 \pm \Omega$ sont respectivement circulaire droite et circulaire gauche.



2.2 Démonstration énergétique

De par son mouvement, l'électron forme un courant $i = \pm e \frac{\omega_0}{2\pi}$, donc un dipole magnétique $\vec{M} = i \vec{S} = -e \frac{\omega_0}{2\pi} \pi a^2 \vec{u}_z = -\frac{1}{2} e \omega_0 a^2 \vec{u}_z$.

On peut relier cette expression à celle du moment cinétique $\vec{L} = \vec{r} \wedge \vec{p} = m a^2 \omega_0 \vec{u}_z$ par un coefficient appelé rapport gyromagnétique γ :

$$\vec{M} = \gamma \vec{L} \text{ avec } \gamma = -\frac{e}{2m}$$

Or un dipole, plongé dans un champ magnétique $\vec{B} = B_0 \vec{U}_z$, ce dipole acquiert une énergie $E_p = -\vec{M} \cdot \vec{B} = \frac{e B_0}{2m} \vec{L} \cdot \vec{U}_z = \frac{e B_0}{2m} L_z$.

En considérant le premier état excité de l'électron $1p$, la quantification du moment cinétique donne trois valeurs possibles à $L_z = m\hbar$ avec $m = -1, 0$ ou 1 . On en déduit que l'énergie E_0 est détriplée en trois niveaux : $E_0 - \frac{e B_0}{2m} \hbar$, E_0 et $E_0 + \frac{e B_0}{2m} \hbar$.