

(Tip-6・3) <拡張 Hückel 法とその計算法> の補足 - 4P 軌道までの計算のために

(補足の補足の1) 重なり積分の一般式 (σ 、 π 表現)

スレーター型軌道は、一般的に、 r の最高次数のみを用い、主量子数 n 、軌道 w (=s,p,d) に対し以下の如く表す。

$$\chi_{nw} = K_{nw} \cdot \mu^{3/2+(n-1)} \cdot \left\{ \begin{array}{l} r^{n-1} \cdot 1 \\ r^{n-2} \cdot x, y, z \\ r^{n-3} \cdot x^2, y^2, z^2, xy, yz, zx \end{array} \right\} \cdot e^{-\mu r} \quad \begin{array}{l} \text{for s 軌道} \\ \text{for p 軌道} \\ \text{for d 軌道} \end{array}$$

または、 $\{ \}$ 内を U_w と表すと

$$\chi_{nw} = K_{nw} \cdot \mu^{3/2+(n-1)} \cdot U_w \cdot e^{-\mu r}$$

ここに、規格化 $\int \chi_{nw} \chi_{nw} d\tau = 1$ となるために

$$\begin{aligned} K_{1s} &= 1/\sqrt{\pi} \\ K_{2s} &= 1/\sqrt{3\pi} & K_{2p} &= 1/\sqrt{\pi} \\ K_{3s} &= \sqrt{2/(45\pi)} & K_{3p} &= \sqrt{2/(15\pi)} & K_{3d_{\Delta\Delta}} &= \sqrt{2/(3\pi)} & K_{3d_{\Delta 2}} &= \sqrt{2/(9\pi)} \\ K_{4s} &= 1/\sqrt{315\pi} & K_{4p} &= 1/\sqrt{105\pi} \end{aligned}$$

また、 r in \AA ($a_0 = 0.5292 \text{\AA}$) として

$$\mu = Z/a_0$$

x 座標を原子 a と原子 b を結ぶ直線で a から b へ向かう線にとると、楕円座標では

$$\begin{aligned} x_a &= r_a \cos \theta_a & x_b &= r_b \cos \theta_b \\ y_a &= r_a \sin \theta_a \cos \phi & y_b &= r_b \sin \theta_b \cos \phi \\ z_a &= r_a \sin \theta_a \sin \phi & z_b &= r_b \sin \theta_b \sin \phi \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \cos \theta_a &= (\xi \eta + 1) / (\xi + \eta) & \sin \theta_a &= \sqrt{(\xi^2 - 1)(1 - \eta^2)} / (\xi + \eta) \\ \cos \theta_b &= (\xi \eta - 1) / (\xi - \eta) & \sin \theta_b &= \sqrt{(\xi^2 - 1)(1 - \eta^2)} / (\xi - \eta) \end{aligned}$$

よって、 $r_a = (R/2) \cdot (\xi + \eta)$ 、 $r_b = (R/2) \cdot (\xi - \eta)$ であるから、 $m = n - 1$ と表すこととして、 U_w は、原子 a 、原子 b それぞれに対し、 $U_{w,a}$ 、 $U_{w,b}$ (簡単のため U_a 、 U_b と略す)として、各 w につき以下の通りとなる。

$$U_s = U_{s,a} \text{ or } U_{s,b} \quad < = (R/2)^{ma+mb} \cdot f(\xi, \eta, ma, mb) >$$

$$\begin{aligned} r_a^{n-1} &= (R/2)^{n-1} (\xi + \eta)^{n-1} = (R/2)^{ma} \cdot (\xi + \eta)^{ma} \\ r_b^{n-1} &= (R/2)^{n-1} (\xi - \eta)^{n-1} = (R/2)^{mb} \cdot (\xi - \eta)^{mb} \end{aligned}$$

$$U_p = U_{p,a} \quad < = (R/2)^{ma+mb} \cdot f(\xi, \eta, ma, mb) >$$

$$\begin{aligned} r_a^{n-2} x_a &= r_a^{n-1} \cos \theta_a = (R/2)^{ma} \cdot (\xi + \eta)^{ma} \cdot (\xi \eta + 1) / (\xi + \eta) \\ &= (R/2)^{ma} \cdot (\xi + \eta)^{ma-1} \cdot (\xi \eta + 1) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} r_a^{n-2} y_a &= r_a^{n-1} \sin \theta_a \cos \phi = (R/2)^{ma} \cdot (\xi + \eta)^{ma} \cdot \sqrt{(\xi^2 - 1)(1 - \eta^2)} / (\xi + \eta) \cdot \cos \phi \\ &= (R/2)^{ma} \cdot (\xi + \eta)^{ma-1} \cdot \sqrt{(\xi^2 - 1)(1 - \eta^2)} \cdot \cos \phi \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} r_a^{n-2} z_a &= r_a^{n-1} \sin \theta_a \sin \phi = (R/2)^{ma} \cdot (\xi + \eta)^{ma} \cdot \sqrt{(\xi^2 - 1)(1 - \eta^2)} / (\xi + \eta) \cdot \sin \phi \\ &= (R/2)^{ma} \cdot (\xi + \eta)^{ma-1} \cdot \sqrt{(\xi^2 - 1)(1 - \eta^2)} \cdot \sin \phi \end{aligned}$$

$$U_p = U_{p,b} \quad < = (R/2)^{ma+mb} \cdot f(\xi, \eta, ma, mb) >$$

$$r_b^{n-2} x_b = r_b^{n-1} \cos \theta_b = (R/2)^{mb} \cdot (\xi - \eta)^{mb-1} \cdot (\xi \eta - 1)$$

$$r_b^{n-2} y_b = r_b^{n-1} \sin \theta_b \cos \phi = (R/2)^{mb} \cdot (\xi - \eta)^{mb-1} \cdot \sqrt{(\xi^2 - 1)(1 - \eta^2)} \cdot \cos \phi$$

$$r_b^{n-2} z_b = r_b^{n-1} \sin \theta_b \sin \phi = (R/2)^{mb} \cdot (\xi - \eta)^{mb-1} \cdot \sqrt{(\xi^2 - 1)(1 - \eta^2)} \cdot \sin \phi$$

$$\begin{aligned}
U_{d\Delta 2} &= U_{d\Delta 2,a} < = (R/2)^{ma+mb} \cdot f(\xi, \eta, ma, mb) > \\
r_a^{n-3} x_a^2 &= r_a^{n-1} \cos^2 \theta_a = (R/2)^{ma} \cdot (\xi + \eta)^{ma} \cdot (\xi - \eta + 1)^2 / (\xi + \eta)^2 \\
&= (R/2)^{ma} \cdot (\xi + \eta)^{ma-2} \cdot (\xi - \eta + 1)^2 \\
r_a^{n-3} y_a^2 &= r_a^{n-1} \sin^2 \theta_a \cos^2 \phi = (R/2)^{ma} \cdot (\xi + \eta)^{ma-2} \cdot (\xi^2 - 1)^2 (1 - \eta^2)^2 \cdot \cos^2 \phi \\
r_a^{n-3} z_a^2 &= r_a^{n-1} \sin^2 \theta_a \sin^2 \phi = (R/2)^{ma} \cdot (\xi + \eta)^{ma-2} \cdot (\xi^2 - 1)^2 (1 - \eta^2)^2 \cdot \sin^2 \phi
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
U_{d\Delta 2} &= U_{d\Delta 2,b} < = (R/2)^{ma+mb} \cdot f(\xi, \eta, ma, mb) > \\
r_b^{n-3} x_b^2 &= r_b^{n-1} \cos^2 \theta_b = (R/2)^{mb} \cdot (\xi - \eta)^{mb-2} \cdot (\xi - \eta - 1)^2 \\
r_b^{n-3} y_b^2 &= r_b^{n-1} \sin^2 \theta_b \cos^2 \phi = (R/2)^{mb} \cdot (\xi - \eta)^{mb-2} \cdot (\xi^2 - 1)^2 (1 - \eta^2)^2 \cdot \cos^2 \phi \\
r_b^{n-3} z_b^2 &= r_b^{n-1} \sin^2 \theta_b \sin^2 \phi = (R/2)^{mb} \cdot (\xi - \eta)^{mb-2} \cdot (\xi^2 - 1)^2 (1 - \eta^2)^2 \cdot \sin^2 \phi
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
U_{d\Delta\Delta} &= U_{d\Delta\Delta,a} < = (R/2)^{ma+mb} \cdot f(\xi, \eta, ma, mb) > \\
r_a^{n-3} x_a y_a &= r_a^{n-1} \cos \theta_a \sin \theta_a \cos \phi \\
&= (R/2)^{ma} \cdot (\xi + \eta)^{ma} \cdot (\xi - \eta + 1) \sqrt{(\xi^2 - 1)(1 - \eta^2)} / (\xi + \eta)^2 \cdot \cos \phi \\
&= (R/2)^{ma} \cdot (\xi + \eta)^{ma-2} \cdot (\xi - \eta + 1) \sqrt{(\xi^2 - 1)(1 - \eta^2)} \cdot \cos \phi \\
r_a^{n-3} y_a z_a &= r_a^{n-1} \sin^2 \theta_a \cos \phi \sin \phi \\
&= (R/2)^{ma} \cdot (\xi + \eta)^{ma-2} \cdot (\xi^2 - 1)(1 - \eta^2) \cdot \cos \phi \sin \phi \\
r_a^{n-3} z_a x_a &= r_a^{n-1} \sin \theta_a \cos \theta_a \sin \phi \\
&= (R/2)^{ma} \cdot (\xi + \eta)^{ma-2} \cdot \sqrt{(\xi^2 - 1)(1 - \eta^2)} \cdot \sin \phi
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
U_{d\Delta\Delta} &= U_{d\Delta\Delta,b} < = (R/2)^{ma+mb} \cdot f(\xi, \eta, ma, mb) > \\
r_b^{n-3} x_b y_b &= r_b^{n-1} \cos \theta_b \sin \theta_b \cos \phi \\
&= (R/2)^{mb} \cdot (\xi - \eta)^{mb-2} \cdot (\xi - \eta - 1) \sqrt{(\xi^2 - 1)(1 - \eta^2)} \cdot \cos \phi \\
r_b^{n-3} y_b z_b &= r_b^{n-1} \sin^2 \theta_b \cos \phi \sin \phi \\
&= (R/2)^{mb} \cdot (\xi - \eta)^{mb-2} \cdot (\xi^2 - 1)(1 - \eta^2) \cdot \cos \phi \sin \phi \\
r_b^{n-3} z_b x_b &= r_b^{n-1} \sin \theta_b \cos \theta_b \sin \phi \\
&= (R/2)^{mb} \cdot (\xi - \eta)^{mb-2} \cdot \sqrt{(\xi^2 - 1)(1 - \eta^2)} \cdot \sin \phi
\end{aligned}$$

(σ 、 π 表現) の重なり積分 ($(n\mathbf{w}_a, n'\mathbf{w}'_b)$) は、一般式として

$(n\mathbf{w}_a, n'\mathbf{w}'_b)$

$$\begin{aligned}
&= \int \chi_{n\mathbf{w},a} \chi_{n'\mathbf{w}',b} d\tau \\
&= \int K_{n\mathbf{w}} \cdot \mu_a^{3/2+(n-1)} \cdot U_{\mathbf{w}} \cdot e^{-\mu_a r_a} \cdot K_{n'\mathbf{w}'} \cdot \mu_b^{3/2+(n'-1)} \cdot U_{\mathbf{w}'} \cdot e^{-\mu_b r_b} d\tau \\
&\equiv K_a K_b \int \mu_a^{3/2+(n-1)} \cdot \mu_b^{3/2+(n'-1)} \cdot U_a U_b \cdot e^{-(\mu_a r_a + \mu_b r_b)} d\tau \\
&= K_a K_b \int \mu_a^{3/2+(n-1)} \cdot \mu_b^{3/2+(n'-1)} \cdot U_a U_b \cdot e^{-(\mu_a r_a + \mu_b r_b)} \cdot (R/2)^3 (\xi^2 - \eta^2) d\xi d\eta d\phi
\end{aligned}$$

ここに、 U_a に含まれる y の数を ny_a 、 z の数を nz_a 、また、 U_b に含まれる y の数を ny_b 、 z の数を nz_b 、さらに、 $ny = ny_a + ny_b$ 、 $nz = nz_a + nz_b$ とし $U_a U_b = V_{ab} \cos^{ny} \phi \sin^{nz} \phi$ とすると

$$\begin{aligned}
&= K_a K_b \int \mu_a^{3/2+(n-1)} \cdot \mu_b^{3/2+(n'-1)} \cdot V_{ab} \cdot e^{-(\mu_a r_a + \mu_b r_b)} \cdot (R/2)^3 (\xi^2 - \eta^2) d\xi d\eta \\
&\quad \cdot \int \cos^{ny} \phi \sin^{nz} \phi d\phi
\end{aligned}$$

ここで、 N_{yz} を

$$\begin{aligned}
N_{yz} &\equiv \int \cos^{ny} \phi \sin^{nz} \phi d\phi = 2\pi && \text{for } ny=0 \quad nz=0 \\
&= \pi && \quad \quad \quad 2 \quad 0 \\
&= (3/4)\pi && \quad \quad \quad 4 \quad 0 \\
&= \pi && \quad \quad \quad 0 \quad 2 \\
&= (1/4)\pi && \quad \quad \quad 2 \quad 2 \\
&= (3/4)\pi && \quad \quad \quad 0 \quad 4 \\
&= 0 && \text{for 上記以外}
\end{aligned}$$

と定義すると、

$$= K_a K_b N_{yz} \int \mu_a^{3/2+(n-1)} \cdot \mu_b^{3/2+(n'-1)} \cdot V_{ab} \cdot e^{-(\mu_a r_a + \mu_b r_b)} \cdot (R/2)^3 (\xi^2 - \eta^2) d\xi d\eta$$

また、 V_{ab} は、

$$V_{ab} = (R/2)^{ma+mb} \cdot f(\xi, \eta, ma, mb)$$

と書けるので、 $ma = n-1$ 、 $mb = n'-1$ を考慮して、

$$= K_a K_b N_{yz} \int \mu_a^{3/2+ma} \cdot \mu_b^{3/2+mb} \cdot (R/2)^{ma+mb+3} \cdot f(\xi, \eta, ma, mb) (\xi^2 - \eta^2) \cdot e^{-p(\xi+\eta t)} d\xi d\eta$$

さらに、 $g(\xi, \eta, ma, mb) \equiv f(\xi, \eta, ma, mb) (\xi^2 - \eta^2)$ とおくと

$$\equiv K_a K_b N_{yz} \cdot \mu_a^{3/2+ma} \cdot \mu_b^{3/2+mb} \cdot (R/2)^{ma+mb+3}$$

$$\cdot \int g(\xi, \eta, ma, mb) \cdot e^{-p(\xi+\eta t)} d\xi d\eta$$

$$\equiv K_a K_b N_{yz} \cdot \mu_a^{3/2+ma} \cdot \mu_b^{3/2+mb} \cdot (R/2)^{ma+mb+3} \cdot G(A_n, B_m)$$

$$= K_a K_b N_{yz} \cdot \mu_a^{3/2+ma} \cdot \mu_b^{3/2+mb} \cdot (p/2)^{ma+mb+3} (1-t^2)^{(ma+mb+3)/2} (\mu_a \mu_b)^{-(ma+mb+3)/2} \cdot G(A_u, B_v)$$

$$= K_a K_b N_{yz} \cdot (p/2)^{ma+mb+3} (1-t^2)^{(ma+mb+3)/2} (\mu_b / \mu_a)^{(mb-ma)/2} \cdot G(A_u, B_v)$$

ここに、 $G(A_n, B_n)$ は

$$G(A_u, B_v) = \int g(\xi, \eta, ma, mb) \cdot e^{-p(\xi+\eta t)} d\xi d\eta$$

$$= \int g'(\xi^u, \eta^v) \cdot e^{-p(\xi+\eta t)} d\xi d\eta$$

$$A_n = \int_1^\infty \xi^n e^{-p\xi} d\xi$$

$$B_n = \begin{cases} \int_{-1}^1 \eta^n d\eta = \{(1)^{n+1} - (-1)^{n+1}\} / (n+1) & \text{< for } t = 0 > \\ \int_{-1}^1 \eta^n e^{-p\eta t} d\eta = (1/(pt)^{n+1}) \cdot \int_{-pt}^{pt} v^n e^{-v} dv & \text{< for } t \neq 0 > \end{cases}$$

結局、 $\mu_b / \mu_a = (1-t)/(1+t)$ であるから

$$= K_{n',a} K_{n',b} \cdot N_{yz} \cdot (p/2)^{(3+ma+mb)} \cdot (1-t^2)^{(3+2ma)/2} \cdot (1-t)^{(mb-ma)} \cdot G(A_u, B_v)$$

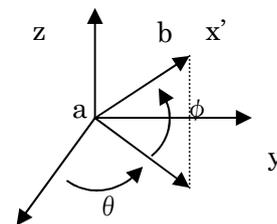
これが、 $(\sigma, \pi$ 表現) の重なり積分である。

(補足の補足の2) 重なり積分の一般式 (一般座標 x,y,z 表現)

これまで求めた重なり積分は、原子間を結ぶ方向を x' 軸とすると、 $2p\sigma$ は $2px'$ 、 $2p\pi$ は $2py'$ 、 $2pz'$ となる。従い、一般的に $\mathbf{v}(x, y, z)$ を $\mathbf{v}'(x', y', z')$ に変換する座標変換行列を \mathbf{T} とすると

$$\mathbf{v}' = \mathbf{T} \mathbf{v}$$

$$\mathbf{T} = \begin{pmatrix} \cos \phi \cos \theta & \cos \phi \sin \theta & \sin \phi \\ -\sin \theta & \cos \theta & 0 \\ -\sin \phi \cos \theta & -\sin \phi \sin \theta & \cos \phi \end{pmatrix}$$



逆に、

$$\mathbf{v} = \mathbf{T}^{-1} \mathbf{v}' = \mathbf{T}^t \mathbf{v}'$$

また

$$x_a = x - x_a, \quad y_a = y - y_a, \quad z_a = z - z_a, \quad r_a^2 = x_a^2 + y_a^2 + z_a^2$$

$$(x_a, y_a, z_a)^t = \mathbf{T}^t (x', y', z')^t - \mathbf{T}^t (x'_a, y'_a, z'_a)^t = \mathbf{T}^t (x'_a, y'_a, z'_a)^t$$

$$r_a^2 = \mathbf{r}_a^t \mathbf{r}_a = (x_a, y_a, z_a) (x_a, y_a, z_a)^t = (x'_a, y'_a, z'_a) \mathbf{T} \cdot \mathbf{T}^t (x'_a, y'_a, z'_a)^t$$

$$= (x'_a, y'_a, z'_a) (x'_a, y'_a, z'_a)^t = \mathbf{r}_a'^t \mathbf{r}_a' = r_a'^2$$

スレーター型軌道を、 r の最高次数のみを用い、主量子数 n 、軌道 w ($=s, p, d$) に対し、

$$\chi_{Nw} = K_{Nw} \cdot \mu^{3/2+(n-1)} \cdot \begin{cases} r^{n-1} \cdot 1 & \text{for } s \text{ 軌道} \\ r^{n-2} \cdot x, y, z & \text{for } p \text{ 軌道} \\ r^{n-3} \cdot x^2, y^2, z^2, xy, yz, zx & \text{for } d \text{ 軌道} \end{cases} \cdot e^{-\mu r}$$

ここに、規格化 $\int \chi_{Nw} \chi_{Nw} d\tau = 1$ となるために

$$K_{1s} = 1/\sqrt{\pi}$$

$$K_{2s} = 1/\sqrt{3\pi} \quad K_{2p} = 1/\sqrt{\pi}$$

$$K_{3s} = \sqrt{2/(45\pi)} \quad K_{3p} = \sqrt{2/(15\pi)} \quad K_{3d_{\Delta\Delta}} = \sqrt{2/(3\pi)} \quad K_{3d_{\Delta 2}} = \sqrt{2/(9\pi)}$$

$$K_{4s} = 1/\sqrt{315\pi} \quad K_{4p} = 1/\sqrt{105\pi}$$

と表したが、更に $\{ \}$ 内 U_w を $R_{Nw} (r^{N-1}, r^{N-2}, r^{N-3})$ 、 $Q_w = q^{w1} q^{w2} (q^{w1}, q^{w2} : 1, x, y, z)$ を用い

$$U_w \equiv R_{Nw} \cdot Q_w \quad (\text{ex}) \quad \begin{aligned} Q_s &= 1 \cdot 1 & \text{ie } q^{s1}=1, q^{s2}=1 & \text{for } s \text{ 軌道} \\ Q_p &= x \cdot 1 & \text{ie } q^{p1}=x, q^{p2}=1 & \text{for } p \text{ 軌道} \\ Q_d &= x \cdot y & \text{ie } q^{d1}=x, q^{d2}=y & \text{for } d \text{ 軌道} \end{aligned}$$

$$C_{Nw} = K_{Nw} \cdot \mu^{3/2+(n-1)} \cdot R_{Nw} \cdot e^{-\mu r}$$

と表すと

$$\chi_{Nw} = C_{Nw} \cdot Q_w$$

であるから、行列 $\mathbf{S} (s_{ij})$ を以下の如く定義すると、

$$\mathbf{S} = \begin{pmatrix} s_{11} & s_{12} & s_{13} & s_{14} \\ s_{21} & s_{22} & s_{23} & s_{24} \\ s_{31} & s_{32} & s_{33} & s_{34} \\ s_{41} & s_{42} & s_{43} & s_{44} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \boxed{\mathbf{T}^t} \\ 0 & & & \\ 0 & & & \end{pmatrix}$$

ベクトル $\mathbf{q} = (1, x, y, z)^t$ 、 $\mathbf{q}' = (1, x', y', z')^t$ は、

$$\mathbf{q} = \mathbf{S} \cdot \mathbf{q}' \quad \text{ie} \quad \begin{aligned} q^{w1} = q_i &= \sum_j s_{ij} \cdot q'_j \quad (i=1-4) \\ q^{w2} = q_i &= \sum_j s_{ij} \cdot q'_j \quad (i=1-4) \end{aligned}$$

従って、

$$d\tau = d\tau'$$

を考慮すると、重なり積分 ($Nw_a, N'w'_b$) は、

$$\begin{aligned} (Nw_a, N'w'_b) &= \int \chi_{Nw, a} \chi_{N'w', b} d\tau \\ &= \int (C_{Nw, a} Q_{w, a}) (C_{N'w', b} Q_{w', b}) d\tau \\ &= \int (Q_{w, a} Q_{w', b}) C_{Nw, a} C_{N'w', b} d\tau \\ &= \int (q^{w1, a} q^{w2, a} q^{w1, b} q^{w2, b}) C_{nw, a} C_{n'w', b} d\tau \end{aligned}$$

$w = s$ なら $q_i = q_1 = 1$, $q_j = q_1 = 1$ 、 $w = px$ なら $q_i = q_2 = x$, $q_j = q_1 = 1$ 、 $w = dxy$ なら $q_i = q_2 =$

$x, q_j=q_3=y$ として

$$\begin{aligned}
 &= \int (q_i, a, q_j, a, q_k, a, q_l, a) C_{Nw, a} C_{N'w', b} d\tau \\
 &= \int (\sum_m S_{im} q'_m, a, \sum_n S_{jn} q'_n, a, \sum_p S_{kp} q'_p, b, \sum_q S_{lq} q'_q, b) C_{Nw, a} C_{N'w', b} d\tau \\
 &= \int \sum_m \sum_n \sum_p \sum_q (S_{im} q'_m, a, S_{jn} q'_n, a, S_{kp} q'_p, b, S_{lq} q'_q, b) C_{Nw, a} C_{N'w', b} d\tau \\
 &= \int \sum_m \sum_n \sum_p \sum_q (S_{im} S_{jn} S_{kp} S_{lq} q'_m, a, q'_n, a, q'_p, b, q'_q, b) C_{Nw, a} C_{N'w', b} d\tau \\
 &= \int \sum_m \sum_n \sum_p \sum_q \{ (S_{im} S_{jn} S_{kp} S_{lq}) (C_{Nw, a} q'_m, a, q'_n, a) (C_{N'w', b} q'_p, b, q'_q, b) \} d\tau \\
 &= \sum_m \sum_n \sum_p \sum_q \int \{ (S_{im} S_{jn} S_{kp} S_{lq}) (C_{Nw, a} q'_m, a, q'_n, a) (C_{N'w', b} q'_p, b, q'_q, b) \} d\tau \\
 &= \sum_m \sum_n \sum_p \sum_q \{ (S_{im} S_{jn} S_{kp} S_{lq}) \int (C_{Nw, a} q'_m, a, q'_n, a) (C_{N'w', b} q'_p, b, q'_q, b) d\tau \}
 \end{aligned}$$

wがd軌道であれば、 $3dx^2$ と $3dxy$ とでは、対応する K_{Nw} が異なるため、対応する C_{Nw} が異なる。従い、その補正係数 α を、 $K_{3d\Delta\Delta} = \sqrt{2}/(3\pi)$ 、 $K_{3d\Delta 2} = \sqrt{2}/(9\pi)$ から

$$\begin{aligned}
 \alpha &= K_{3d\Delta 2} / K_{3d\Delta\Delta} = 1/3 \quad \text{for } (x,y,z)\text{系 } 3dx^2 \text{ 等、} (x',y',z') \text{ 系 } 3dx'y' \text{ 等} \\
 \alpha &= K_{3d\Delta\Delta} / K_{3d\Delta 2} = 3 \quad \text{for } (x,y,z)\text{系 } 3dxy \text{ 等、} (x',y',z') \text{ 系 } 3dx^2 \text{ 等} \\
 \alpha &= 1 \quad \text{for } s \text{ 軌道} \cdot p \text{ 軌道、その他の } d \text{ 軌道組合せ}
 \end{aligned}$$

とおくと、 (x',y',z') 系の重なり積分すなわち $\sigma \cdot \pi$ 表現の重なり積分を用い、

$$\begin{aligned}
 &= \sum_m \sum_n \sum_p \sum_q \{ \alpha_a \cdot \alpha_b \cdot (S_{im} S_{jn} S_{kp} S_{lq}) \int \chi'_{Nw(m,n), a} \chi'_{N'w'(p,q), b} d\tau \} \\
 &= \sum_{m=1}^4 \sum_{n=1}^4 \sum_{p=1}^4 \sum_{q=1}^4 \{ \alpha_a \cdot \alpha_b \cdot (S_{im} S_{jn} S_{kp} S_{lq}) \cdot ((Nw(m,n)_a, N'w'(p,q)_b)) \}
 \end{aligned}$$

(x,y,z)系		(x',y',z')系		
軌道 w	(i, j) or (k,l)	(m,n) or (p,q)		軌道 w'
s	1 1	1 1		s
px	2(x) 1	2(x) 1		px
py	3(y) 1	3(y) 1		py
pz	4(z) 1	4(z) 1		pz
dx2	2(x) 2(x)	2(x) 2(x)		dx2
dy2	3(y) 3(y)	3(y) 3(y)		dy2
dz2	4(z) 4(z)	4(z) 4(z)		dz2
dxy	2(x) 3(y)	2(x) 3(y)		dxy
dyz	3(y) 4(z)	3(y) 4(z)		dyz
dzx	4(z) 2(x)	4(z) 2(x)		dzx

以上で、一般座標(x,y,z)での重なり積分 $Srs = (Nw_a, N'w'_b)$ を、 $\sigma \cdot \pi$ 表現 ie (x',y',z') 座標での重なり積分 $((Nw(m,n)_a, N'w'(p,q)_b))$ から求めることができる。

