

### 3. Ebene Wellen als Fundamentallösungen

Fundamentallösungen: Satz von Basisfunktionen nach denen eine Lösung entwickelt werden kann,  
z.B. ebene Wellen in kartesischen Koordinaten  
Kugel und Hankelfunktionen in Kugelkoordin.

ebene Wellen:

$$\vec{E}(\vec{r}, t) = \text{Re} \left\{ \frac{1}{\sqrt{V}} \sum_{\vec{k}} e^{i(\vec{k} \cdot \vec{r} - \omega(\vec{k})t)} \vec{E}_{\vec{k}} \right\}$$

↑  
hier gemessen

$$\omega = \omega(\vec{k}) = c|\vec{k}|$$

ist die Dispersionsrelation im Vakuum

a) Orthogonalitätseigenschaften:

Ziel: Rand- und Anfangswertprobleme mit Satz von

Fundamental-  
lös. aus-  
gehen

$$\vec{\nabla} \times \vec{E} = -\partial_t \vec{B}, \quad \vec{\nabla} \times \vec{B} = \frac{1}{c^2} \partial_t \vec{E}$$

$$i\vec{k} \times \vec{E}_{\vec{k}} = i\omega \vec{B}_{\vec{k}}, \quad i\vec{k} \times \vec{B}_{\vec{k}} = -i\frac{\omega}{c^2} \vec{E}_{\vec{k}}$$

$$\vec{k} \times \vec{E}_{\vec{k}} = \omega \vec{B}_{\vec{k}}, \quad \vec{k} \times \vec{B}_{\vec{k}} = -\frac{\omega}{c^2} \vec{E}_{\vec{k}}$$

$\Rightarrow$  aus den 2 Kreuzprodukten folgt man  
 daß  $\vec{k}, \vec{E}_k, \vec{B}_k$  ein Satz orthogonaler  
 Vektoren bilden

Der Betrag von  $\vec{B}$  und  $\vec{E}$  unterscheidet sich um  $c$ :

$$|\vec{B}_k| = \frac{|\vec{E}_k|}{c}$$

(Bedeutung relativistischer Effekte bei Magnetfeld)

$$v |\vec{B}_k| \sim \frac{v}{c} |\vec{E}_k|$$

$E$  ist wichtiger als  $B$  für

Tilddbewegung im Feld einer ebenen Welle)

Nachtrag

$$\vec{\nabla} \times (\vec{E}_k e^{i\vec{k} \cdot \vec{r}}) =$$

$$\epsilon_{lmn} \vec{e}_l \underbrace{\partial_m}_{\partial_{x,y,z}(\vec{e}_m)} (E_k e^{i\vec{k} \cdot \vec{r}}) =$$

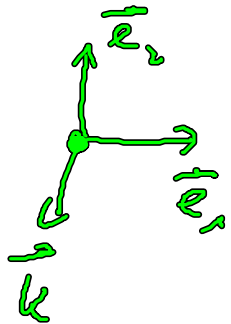
$$\epsilon_{lmn} \vec{e}_l E_k e^{i\vec{k} \cdot \vec{r}} \partial_m (i\vec{k} \cdot \vec{r}) =$$

$$\varepsilon_{kmn} \vec{e}_l \vec{E}_{kn} e^{i\vec{k}\cdot\vec{r}} i k_m = i \vec{k} \times \vec{E}_k e^{i\vec{k}\cdot\vec{r}}$$

b) Polarisationszustände (Bspw, wie  $\vec{E}_k$  in Pan steht)

allgemeine Darstellg. der Fundamentallösung:

$$\vec{E}_k e^{i(\vec{k}\cdot\vec{r} - \omega t)} = (E_1 \vec{e}_1 + E_2 \vec{e}_2) e^{i(\vec{k}\cdot\vec{r} - \omega t)}$$



us 2 orthogonale Einheitsvektoren in Ebene  $\perp \vec{k}$   
sind möglich zur  $\vec{E}_k$  Darstellung

$$= (|E_1| e^{i\phi_1} \vec{e}_1 + |E_2| e^{i\phi_2} \vec{e}_2) e^{i(\vec{k}\cdot\vec{r} - \omega t)}$$

$$= (|E_1| \vec{e}_1 + |E_2| e^{i(\phi_2 - \phi_1)} \vec{e}_2) e^{i(\vec{k}\cdot\vec{r} - \omega t)}$$

$$\phi_2 - \phi_1 = \Delta\phi$$

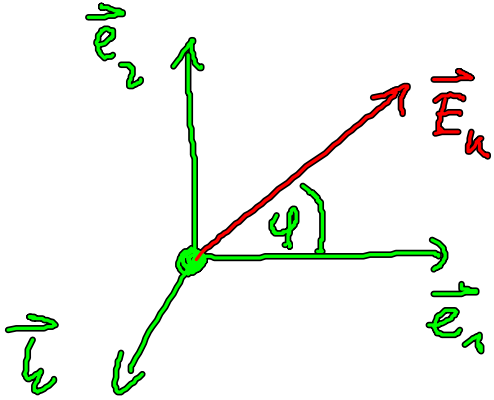
$\phi_1$  kann immer zu Null gewählt werden,

z.B. durch Wahl des Zeitnullpunkts

kupfbar:

$$\operatorname{Re}(\vec{E}) = \begin{pmatrix} 2 E_1 \cos(\vec{k} \cdot \vec{r} - \omega t) \\ 2 E_2 \cos(\vec{k} \cdot \vec{r} - \omega t + \Delta\phi) \end{pmatrix}$$

$\vec{e}_1$  bzw.  $\vec{e}_2$  Komponente in Spalte Schreibweise f.  $\vec{E}$



$\varphi$  ist der  $\angle$  unter dem das  $\vec{E}$ -Feld (Forschungskomponente) bzgl.  $\vec{e}_1, \vec{e}_2$  steht

$$\varphi = \arctan\left(\frac{E_2 \cos(\vec{k} \cdot \vec{r} - \omega t + \Delta\phi)}{E_1 \cos(\vec{k} \cdot \vec{r} - \omega t)}\right)$$

Welche Art hat der Feldvektor  $\vec{E}_k$ ?

---

1. Fall: linear polarisiert  $\Delta\phi = 0$

$\rightarrow \varphi =$  zeitlich und räumlich konstant

$\rightarrow \vec{E}_k$  steht fest im Raum  $\forall$  Zeiten

2. Fall zirkular polarisiert  $\Delta\phi = \pm \frac{\pi}{2}$ ,  $E_1 = E_2$

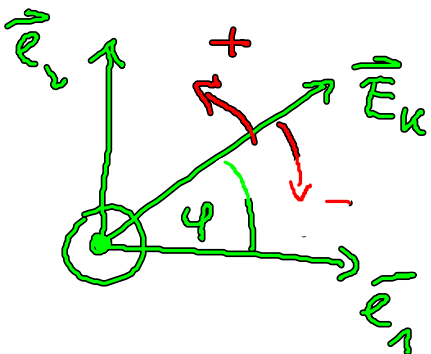
$$\rightarrow \varphi = \pm (\vec{k} \cdot \vec{r} - \omega t)$$

(weil  $\cos$  in Zähler  $\rightarrow \sin \Rightarrow$  artg. (tg ...))

$\rightarrow \vec{E}_k$  Vektor rotiert auf einem Kreis um die Ausbreitungsrichtung  $\vec{k}$  mit der Winkelgeschwindigkeit  $\omega = c|\vec{k}|$ . für ein festgehaltenen Ort  $\vec{r}$ .

Umgekehrte Arg wenn in Ort, wenn Zeit festgehalten wird.

entsprechend der Richtung bzgl.  $\vec{k}$  in die sich der Vektor mit fortschreitender Zeit dreht nennt man das  
(+) (-)  
Feld rechts oder links zirkular polarisiert



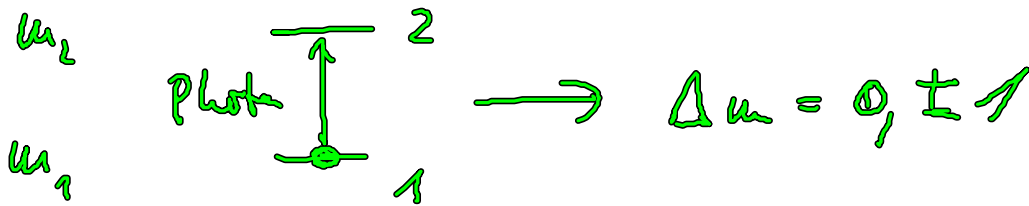
beide Lösungen sind linear unabhängig:

$$\begin{aligned} \rightarrow \vec{E}_k^{\pm} &= E_1 \left( \vec{e}_1 + \underbrace{e^{\pm i \frac{\pi}{2}}}_{\pm i} \vec{e}_2 \right) e^{i(\vec{k} \cdot \vec{r} - \omega t)} \\ &= E_1 \vec{e}_{\pm} e^{i(\vec{k} \cdot \vec{r} - \omega t)} \end{aligned}$$

$$\vec{e}_{\pm} = \vec{e}_1 \pm i \vec{e}_2$$

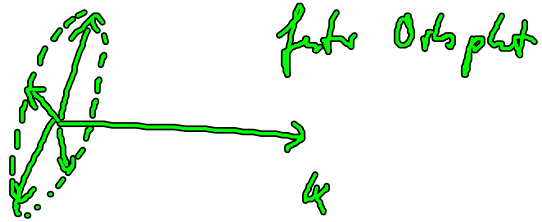
sind links und rechts zirkular  
polarisierte Einheitsvektoren

wichtig  $\pm$  Polarisation f. die Anregung von  
bestimmte Eigenzuständen des H-Atoms  
und der Auswahlregel in Optik



die Übergänge spaltet in Magnetfeld auf  
 $\rightarrow \pm$  relevant (Zeeman effekt)

3. Fall: elliptisch polarisiert



allgemeinster Fall: elliptische Polarisation

(keine Einschränkung an  $E_1, E_2, \Delta\phi$ )

Beweis erfordert typischerweise Hauptachsenbrot  
 auf Ellipsegleichung. mache 1 Bsp:

$$\operatorname{Re} \left\{ (E_1 \vec{e}_1 - E_2 i \vec{e}_2) e^{i(\vec{k}\vec{r} - \omega t)} \right\} =$$

$$\underbrace{E_1 \cos(\vec{k}\vec{r} - \omega t) \vec{e}_1}_{E_x} + \underbrace{E_2 \sin(\vec{k}\vec{r} - \omega t) \vec{e}_2}_{E_y} = \vec{E}$$

$$\frac{E_x^2}{E_1^2} + \frac{E_y^2}{E_2^2} = 1$$

→ Ellipsegleichg. f. Feldkomponenten

Bemerkungen:

(i) Modezerlegung eines beliebigen E-Felds:

$$\vec{E}(\vec{r}, t) = \frac{1}{\sqrt{V}} \sum_{\vec{k}, \lambda=1,2} \vec{e}_{k\lambda} E_{k\lambda} e^{i(\vec{k}\cdot\vec{r} - \omega t)} + \text{cc.}$$

f. jed  $\vec{k}$  braucht und 2 Vektoren  $\perp$  zu  $\vec{k}$  um  
das Feld aufzuspannen

(ii) Polarisations-eigenschaften sind wichtiges Charakteristikum  
von Quellen elektromagnetischer Strahlung

z.B. verschränkte Photonenquellen

(2 Photonen ganz verschieden überlappt und  
aus  $+1$  - Polarisation)

(iii) durch die sogenannten Stokesparameter  $S_i$   
kann die Polarisation eines  $\vec{k}$ -Teilchens  
lösung festgelegt werden

„Principles of Optics“ Max Born, Emil Wolf  
(ohne Beweis)



## 4. Entwicklung des Felds nach Harmonik / Kugelfunktionen

Wellengleichung in Kugelkoordinaten:  $\Delta E_i - \frac{1}{c^2} \partial_t^2 E_i = 0 \quad \forall i$

$$\frac{\partial^2 E}{\partial r^2} + \frac{2}{r} \frac{\partial E}{\partial r} + \frac{1}{r^2} \frac{1}{\sin^2 \vartheta} \frac{\partial^2 E}{\partial \varphi^2} + \frac{1}{r^2} \left( \frac{\partial^2 E}{\partial \vartheta^2} + \cot \vartheta \frac{\partial E}{\partial \vartheta} \right) - \frac{\omega^2}{c^2} E = 0$$

Ansatz:  $E(r, t) = E(r) \cdot e^{-i\omega t}$  f. 1 feste Frequenz  
 $\frac{1}{r} \frac{\partial^2}{\partial r^2} (rE)$  und 1 Vektorkomponente des fest. Felds  $\vec{E}$ .

Ansatz ähnlich wie bei Schrödinger-Gleichung:

$$E(r, \vartheta, \varphi) = E = \sum_{l, m} R_l(r) Y_{lm}(\vartheta, \varphi)$$

gerundet Kugelfunktionen  
(vollständig)

separiert Winkel u. Radialanteil:

$$\vec{L}^2 Y_{lm} = l(l+1) Y_{lm}, \quad \vec{L} = \frac{\vec{r}}{i} \times \vec{\nabla}$$

$\vec{L}$  ist Drehimpulsoperator

$$\left( -\frac{1}{r} \frac{\partial^2}{\partial r^2} r + \frac{l(l+1)}{r^2} \right) R_l = k^2 R_l, \quad k = \frac{\omega}{c}$$

mal  $r$ , neue Koordinate  $\xi = l \cdot r$

$$-\left(\frac{\partial^2}{\partial r^2} - \frac{l(l+1)}{r^2}\right)(r R_l) = (r R_l)$$

Die Lösungen dieser Pgl. sind die Hankelfunktionen

z.B.:  $l=0$ , Hankelfunktion 0-tes Ordnung

$$(r R_0) + \partial_r^2 (r R_0)$$

$$\rightarrow R_0(r=kr) = a_1 \frac{e^{+i\tau}}{r} + a_2 \frac{e^{-i\tau}}{r}$$

beschreiben ein- und auslaufende Wellen

$$R_0 \approx \frac{e^{-i\omega t \pm ikr}}{kr} \quad \text{Kugelwellen}$$

allgemein:  $R_l = a_1 h_l(kr) + a_2 h_l^*(kr)$

können nach Ein- und Auslauf der Wellen charakterisiert werden

$$\rightarrow \text{damit ist } E(\vec{r}, t) = \sum_{l, m, l} R_l(r) Y_{lm}(\vartheta, \varphi)$$

Wird ein vollständiges System entwickelt.

Zur Entwicklung nach Eigenfunktionen wird Identität benötigt

a) im Vakuum gilt  $(\Delta + k^2) \vec{r} \cdot \vec{E} = 0$ , weil

$$\begin{aligned} \nabla^2 (\vec{r} \cdot \vec{E}) &= \partial_i^2 (x_j E_j) = \partial_i (\delta_{ij} E_j + x_j \partial_i E_j) \\ &= \underbrace{\nabla \cdot \vec{E}}_{=0} + \underbrace{\nabla \cdot \vec{E}}_{=0} + \underbrace{\vec{r} \cdot \Delta \vec{E}} \end{aligned}$$

$$\nabla^2 (\vec{r} \cdot \vec{E}) = \vec{r} \cdot \Delta \vec{E} \quad \checkmark$$

$$+ k^2 \vec{r} \cdot \vec{E}$$

$$\underbrace{(\nabla^2 + k^2) \vec{r} \cdot \vec{E}}_{=0} = \vec{r} \cdot \underbrace{(\Delta \vec{E} + k^2 \vec{E})}_{=0}$$

Beidey stimmt also

$$\rightarrow \vec{r} \cdot \vec{E} = \sum_{\ell m} \left( a_{\ell m} h_{\ell}(\kappa r) + b_{\ell m} h_{\ell}^*(\kappa r) \right) Y_{\ell m}(\vartheta, \varphi)$$

$$\vec{r} \cdot \vec{B} = \sum_{\ell' m'} \left( a_{\ell' m'} h_{\ell'}(\kappa r) + b_{\ell' m'} h_{\ell'}^*(\kappa r) \right) Y_{\ell' m'}(\vartheta, \varphi)$$

b) anderseits:

$$i\omega \vec{B} = \vec{\nabla} \times \vec{E} \quad (\text{Maxwellgleichg.})$$

$$ck \vec{r} \cdot \vec{B} = \frac{1}{c} \vec{r} \cdot (\vec{\nabla} \times \vec{E}) = \frac{1}{c} \underbrace{(\vec{r} \times \vec{\nabla}) \cdot \vec{E}}_{\vec{L} \cdot \vec{E}} = \vec{L} \cdot \vec{E}$$

$$\boxed{ck \vec{r} \cdot \vec{B} = \vec{L} \cdot \vec{E}}$$

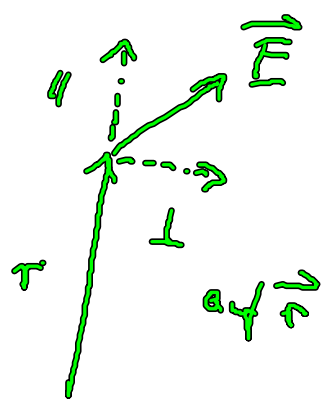
c) führe Entwicklungskoeffizienten ein  $E_{\ell m}$ ,  $B_{\ell m}$  und unterteile das Gesamtfeld in 2 Teile

(i) aus „magnetische Multipole“

$$\vec{r} \cdot \vec{E}_{em}^M = 0, \quad \vec{r} \cdot \vec{B}_{em}^M \neq 0$$

(ii) aus "elektische Multipole"

$$\vec{r} \cdot \vec{B}_{em}^E = 0, \quad \vec{r} \cdot \vec{E}_{em}^E \neq 0$$



Überlagerung an beide Artik soll  
das Gesamtfeld ergeben

betrachtet zunächst M-Felder

$$\Rightarrow \vec{r} \cdot \vec{B}_{em}^M = \frac{l(l+1)}{ck} g_e(kr) Y_{em}(\vartheta, \varphi) \quad (a)$$

ausgezogen  
wsp. Schlichkeit  
des Beding.

↑  
irgendein Konstante und Hankel  
und unklar

$$\text{aus } ck \vec{r} \cdot \vec{B} = \vec{L} \cdot \vec{E} \quad (b)$$

$$\Rightarrow \underline{\underline{\vec{L} \cdot \vec{E}_{em}^M}} = \underline{\underline{\frac{l(l+1)}{ck} g_e(kr) Y_{em}}} = \underline{\underline{\vec{L} \cdot \vec{L} g_e(kr) Y_{em}}}$$

Eigenwertproblem mit Kugelfunktionen

$$\Rightarrow \vec{E}_{en}^M = g_e(kr) \vec{L} Y_{en}(\vartheta, \varphi) \quad (-)$$

$$\vec{B}_{en}^M = -\frac{i}{ck} \vec{\nabla} \times \vec{E}_{en}^M \quad (\text{aus Maxwellgl.})$$

analog: f. E-Indizes

$$\Rightarrow \vec{B}_{en}^E = f_e(kr) \vec{L} Y_{en}(\vartheta, \varphi)$$

$$\vec{E}_{en}^E = \frac{ic}{k} \vec{\nabla} \times \vec{B}_{en}^E \quad f_e: \text{Hankel fkt. und Vorzeichen}$$

gesamte Superposition lautet:

$$\vec{E} = \sum_{en} \left( \frac{ic}{k} a_{en}^E \vec{\nabla} \times f_e(kr) \vec{L} Y_{en} + a_{en}^M g_e(kr) \vec{L} Y_{en} \right)$$

$$\vec{B} = \sum_{en} \left( \frac{-i}{ck} a_{en}^M \vec{\nabla} \times g_e(kr) \vec{L} Y_{en} + a_{en}^E f_e(kr) \vec{L} Y_{en} \right)$$

Das Problem der Bestimmung der Felder ist auf die Bestimmung der Koeffizienten  $a_{en}^{E/M}$  reduziert.

Bedtg. wird bei Randwertprobleme wichtig.

→ Feld in ganz Raum