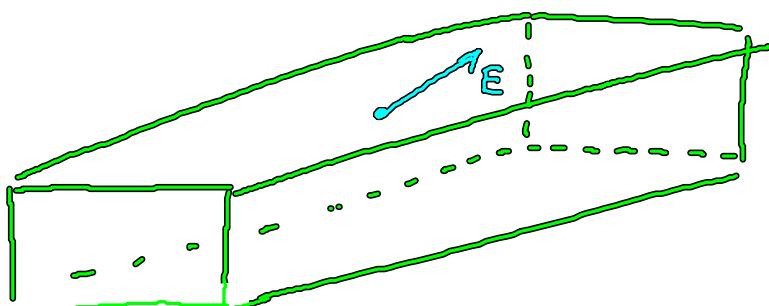


### 3. Resonatoren und Wellenleiter

Ausbreitung von Wellen in strukturierten Systemen



metall:

$$\mu_{\text{met}} = \bar{\mu}$$

$$\epsilon_r \cdot \epsilon_r = \bar{\epsilon}$$

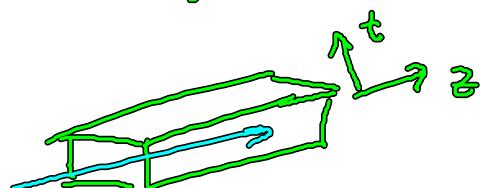
$$\vec{E}_0 \rightarrow \vec{E} \rightarrow \vec{F}$$

Rand: ideal Metall

- 2 Fälle:
- ohne Endflächen: Wellenleiter (Führung)
  - mit Endflächen: Resonator (Speicherung)

wir löse die Maxwellglg. mit Randbedingung ange im Hohlraum

$$\vec{E} = \vec{E}_2 \hat{e}_z + \vec{E}_6$$



$z$  wird später im Wellenleiter Propagation, nicht.

Start von homogenen Maxwellgleichungen mit  $\epsilon, \mu$ :

$$\vec{\nabla} \times \vec{E} = i \omega \vec{B}$$

$$\vec{\nabla} \times \vec{B} = -i \frac{\omega}{c^2} \vec{E}, \quad c^2 = \frac{1}{\epsilon \mu}$$

$$\vec{\nabla} \cdot \vec{B} = 0$$

$$\vec{\nabla} \cdot \vec{E} = 0 \quad + \text{Randbed. u. g.}$$

Ziel : linige der 6 Vektorkomponenten dual ausdrücken um so die Komplexität zu reduzieren

$$\vec{e}_z E_z = \vec{e}_z \vec{E} \cdot \vec{e}_z \quad \leftarrow \begin{array}{l} \text{Dankl. der Komponente} \\ \vec{E}_z \vec{e}_z, \vec{E}_t \end{array}$$

$$\vec{E}_t = \vec{E} - \vec{e}_z E_z$$

$$= \vec{e}_z \cdot \vec{e}_z \vec{E} - \vec{e}_z (\vec{e}_z \cdot \vec{E})$$

$$\vec{E}_t = (\vec{e}_z \times \vec{E}) \times \vec{e}_z$$

zelebe die Maxwellgl. in die beiden Komponenten:

$$\vec{\nabla} = \vec{\nabla}_t + \vec{e}_z \partial_z, \quad \vec{\nabla}_t = (\partial_x, \partial_y, 0)$$

$$\underline{\text{Bsp:}} \quad \vec{\nabla} \cdot \vec{E} = \vec{\nabla}_t \cdot \vec{E}_t + \partial_z E_z$$

$$\vec{E}_t = (E_x, E_y, 0)$$

$$\vec{\nabla} \times \vec{E} = i\omega \vec{B}$$

$$\begin{pmatrix} \vec{e}_x & \vec{e}_y & \vec{e}_z \\ \partial_x & \partial_y & \partial_z \\ E_x & E_y & E_z \end{pmatrix} = i\omega \vec{B}$$

$\hat{z}$ -Koerpunkt:

$$\vec{e}_z (\partial_x E_y - \partial_y E_x) = i\omega B_z \vec{e}_z$$

$$\vec{e}_z \cdot \vec{e}_z \cdot \begin{pmatrix} \vec{e}_x & \vec{e}_y & \vec{e}_z \\ \partial_x & \partial_y & 0 \\ E_x & E_y & 0 \end{pmatrix} = i\omega B_z \vec{e}_z$$

$$\vec{e}_z \cdot (\vec{\nabla}_t \times \vec{E}_t) = i\omega B_z$$

insgesamt:

$$\vec{\nabla}_t \cdot \vec{E}_t = -\partial_z E_z ; \quad \vec{\nabla}_t \cdot \vec{B}_t = -\partial_z B_z \quad (\text{aus } \vec{D}_0)$$

$$\vec{e}_z \cdot (\vec{\nabla}_t \times \vec{E}_t) = i\omega B_z ; \quad \vec{e}_z \cdot (\vec{\nabla}_t \times \vec{B}_t) = -i\mu_0 \epsilon_0 E_z$$

$z$ -Komponente der beiden Rotationsgleichungen

$$\partial_z \vec{E}_t + i\omega \vec{e}_z \times \vec{B}_t = \vec{\nabla}_t \vec{E}_z; \quad \partial_z \vec{B}_t - i\mu \epsilon_0 \vec{e}_z \times \vec{E}_t = \vec{\nabla}_t \vec{B}_z$$

$t$ -Komponente der Rotationsgleichg.

(durch multiplizieren  $\vec{e}_z \times$ )

Weiter Vorgehen beruht auf der Situation die man betrachten möchte:

1) Wellenleiter: Ansatz mit  $e^{(\pm)ik_z z}$  (laufende Welle)

2) Resonator: Ansatz mit  $\cos(k_z z), \sin(k_z z)$   
(stehende Welle)

für alle Felder

3.1. Wellenleiter: Ausbreitung von Wellen

Ausbreitung in positive  $z$ -Richtung:  $\oplus$

Felder:  $\underline{E} = E(x,y) e^{ik_z z}$

$\underline{B} = B(x,y) e^{ik_z z}$

Ausdrücke einsetzen, umstelle nach  $\underline{\underline{B}}_t, \underline{\underline{E}}_t$

$$\underline{\underline{E}}_t = \frac{i}{\bar{\mu} \bar{\epsilon} \omega^2 - k_z^2} \left( k_z \vec{\nabla}_t \underline{\underline{E}}_z - v \vec{e}_z \times \vec{\nabla}_t \underline{\underline{B}}_z \right)$$

Die Berechnung der transversalen Anteils ist  
daher auf die Berechnung des skalaren Feldes  
 $\underline{\underline{E}}_z(x, y), \underline{\underline{B}}_z(x, y)$  zurück geführt.

→ großer Vorteil im Vergleich zu den volle Maxwellgl.

$$\underline{\underline{B}}_t = \frac{i}{\bar{\mu} \bar{\epsilon} \omega^2 - k_z^2} \left( k_z \vec{\nabla}_t \underline{\underline{B}}_z + \bar{\mu} \bar{\epsilon} v \vec{e}_z \times \vec{\nabla}_t \underline{\underline{E}}_z \right)$$

man kann jetzt 2 Probleme lösen  
und dann überlagern:

1)  $\underline{\underline{B}}_z = 0$  Transversal magnetische Welle TM

2)  $\underline{\underline{E}}_z = 0$  transversale elektrische Welle TE

fernantlösung als Überlagerung beider

## Schematische Lösung

TH

TE

- 1) man bestimmt  $\underline{\underline{E}}_z$  bzw  $\underline{\underline{B}}_z$  aus  
der Vektorgleichung:

$$\textcircled{TH}: \nabla^2 \underline{\underline{E}}_z = 0 \rightarrow \left( \Delta_t + \frac{\omega^2}{c^2} - k_z^2 \right) \underline{\underline{E}}_z = 0$$

$$\frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{\partial^2}{\partial y^2}$$

wird mit RB gelöst (B-analog)

- 2) man rechnet aus  $\underline{\underline{E}}_t$  die  
Komponente  $\underline{\underline{E}}_t$ ,  $\underline{\underline{B}}_t$  aus
- 3) man ist fertig

## Randbedingungen:

TH-Modus:  $\underline{\underline{B}}_z = 0$  gefordert, und auf Rand  
transversalkomponente E-Feld ist stetig:

$$\vec{n} \times \vec{\underline{\underline{E}}} \Big|_{\text{Rand}} = 0$$

$$\vec{u} \times (\vec{e}_z \underline{\underline{E}}_z + \underline{\underline{\vec{E}}}_t) =$$

Rand

$$\vec{u} \times (\vec{e}_z \underline{\underline{E}}_z + \frac{i}{\mu \epsilon \omega^2 - k_z^2} k_z \vec{u} \times \vec{\nabla}_t \underline{\underline{E}}_z) = 0$$

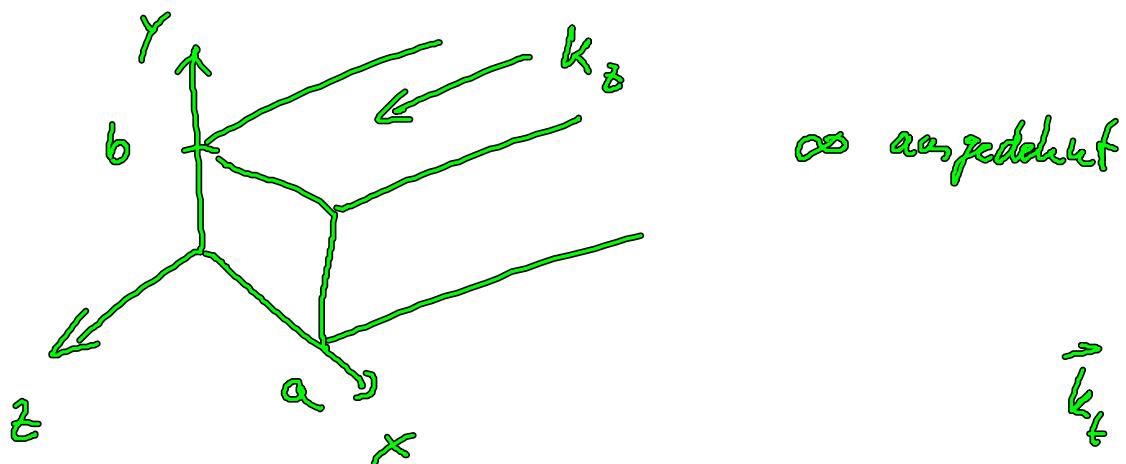
Rand

$$\rightarrow \underline{\underline{E}}_z \Big|_{\text{Rand}} = 0 \text{ erfüllt die RB!}$$

Beispiel: rechtwinklige Vierseiter TH-Block

a)  $\underline{\underline{E}}_z$  berechnen

$$(\Delta_t + \frac{\omega^2}{c^2} - k_z^2) \underline{\underline{E}}_z = 0, \quad \underline{\underline{E}}_z \Big|_{\text{Rand}} = 0$$



$$\vec{k}_t = (k_x, k_y)$$

a) Lsg. der Wellengleichg.:  $e^{i \vec{k}_t \cdot \vec{r}_t} \quad \vec{r}_t = (x, y)$

als Ausatz verwenden  $\rightarrow$

$$k_x^2 + k_y^2 = \frac{\omega^2}{c^2} - k_z^2$$

b) Wann erfüllen diese Lösung die Randbedingungen?  $e^{\pm i k_i \cdot \vec{r}_t} \rightarrow \cos$  am R $\beta$  zu sein erfüllen.

$$\underline{E}_z = E_0 \sin(k_x x) \sin(k_y y)$$

dann Dimension

stimmt u. Stärke des  $\vec{E}$  Felds

$k_x, k_y$  müssen so gewählt werden, daß R $\beta$  erfüllt sind:

$$k_x = \frac{m\pi}{a}, \quad k_y = \frac{n\pi}{b}$$

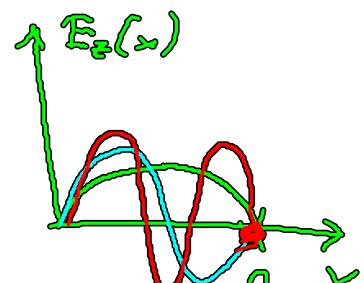
$$m, n = 1, 2, 3, \dots$$

$m, n$  markieren die verschiedenen mögl.

Lösungen des Felds im Wellenleiter

diese Lösung nennt man Wellenleitermoda

(zur Info: vollständiges System)



Dabei muß die Dispersionsrelation erfüllt werden:

$$k_z^2 = \frac{\omega^2}{c^2} - k_x^2 - k_y^2$$

$$\text{Medium} = \frac{\omega^2}{c^2} - \pi^2 \left( \frac{u^2}{a^2} + \frac{u^2}{b^2} \right)$$

Das ist nicht die Dispersionsrelation des Vakuums, bringt man nur f.  $a, b \rightarrow \infty$ .

$k_z(\omega, u, m)$ :  $k_z$  wird festgelegt durch die Vahl von  $\omega, u, m$

Discussion der Dispersion:

$$k_z = \left( \frac{\omega^2}{c^2} - \pi^2 \left( \frac{u^2}{a^2} + \frac{u^2}{b^2} \right) \right)^{1/2}$$

$$T \xrightarrow[e^{ik_z z}]{} \rightarrow$$

$k_z$  muß reell sein damit die Lösung sich ausbreiten kann, sonst

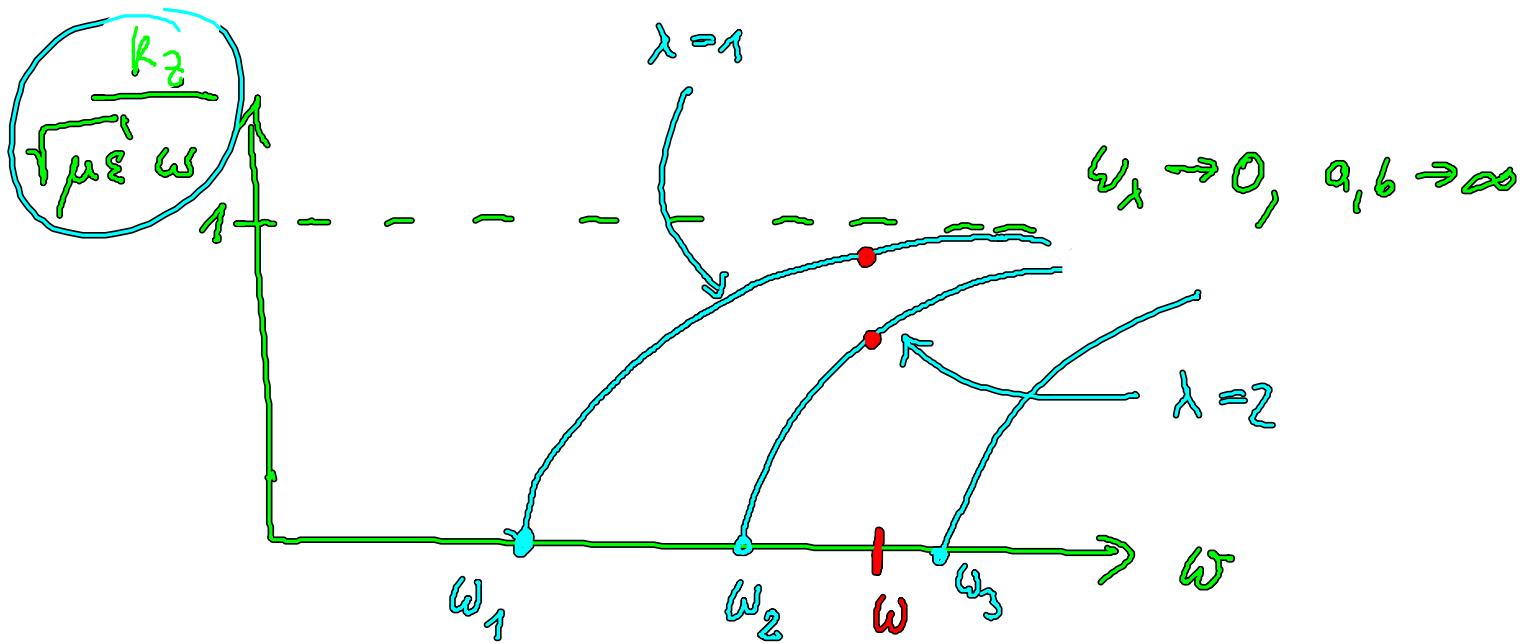
$$e^{ik_z z} = e^{i\omega/k_z} = e^{-k_z z}$$

→ bei imaginären  $k_z$  kein Ausbreitung

Die Abschwindrate  $\tau$  unterdrückt die Ausbreitung  
f. eine feste Mode  $u_{lm} = \text{fest}$  nicht mögl.

ist gegeben durch

$$\frac{\omega_{\text{cut}}^2}{c^2} = \frac{1}{4} \left( \frac{u_l^2}{a^2} + \frac{u_b^2}{b^2} \right)$$



$$\lambda = (u_{lm}) \quad , \quad k_z(u_{lm}) = k_z = \sqrt{\mu \epsilon} \omega \sqrt{1 - \frac{u_l^2}{\omega^2}}$$

$$k_2 \cdot \sqrt{\epsilon_r \mu_r} \omega = \sqrt{1 - \frac{U_1^2}{\omega^2}}$$

- für eine fest Frequenz  $\omega$  die der Wellenlänge überhaupt soll (vor außen „aufgeboten“) können sich nur eine endliche Zahl von Moden ausbreiten
- Wenn man nur 1 Modus will  $\rightarrow$  Design von  $a, b$ ,  $a, b$  sollte dann möglich klein sein
- $\omega \rightarrow \infty$ : dort findet man immer die Dispersion ohne Wellenleiter (Volumen bzw.  $\epsilon, \mu$ )

## 2) (2. Lösungsschritt)

$$\vec{E}_t = \frac{i}{\omega^2 - k_z^2} k_z \vec{\nabla}_t E_z(x, y)$$

$\vec{E}_t$

$TM, B_z = 0$

$$\vec{E}(x, y, z) = TM \left\{ \begin{array}{l} \frac{ie^{ik_z z}}{k_x^2 + k_y^2} k_z E_0 \\ E_0 \sin(k_x x) \sin(k_y y) e^{ik_z z} \\ \end{array} \right. \left. \begin{array}{l} k_x \cos(k_x x) \sin(k_y y) \\ k_y \cos(k_y y) \sin(k_x x) \\ fct(a, b) \\ fct(a, b) \end{array} \right\}$$

$\left( \begin{array}{l} E_x \\ E_y \\ E_z \end{array} \right)$

Dann sind die 3 Vektorkomponente des  $E$ -Feldes ( $T_{10}$ ) in Wellenrichtung fest gelegt.

$k_z$  gewinnt die Dispersionseigenschaft und kann bei bestimmten  $a, b, \omega, u$  freigesetzt werden.

Das Einlochpumpenproblem (welche Mode schwinger an) ist damit endlich gelöst.

### 3.2. Resonatoren

Unterdrückung zu Wellenlinien erfolgt mit Hilfe des

Ausbares f.  $E = E_0 e^{ik_z z} A \sin(k_z z) + B \cos(k_z z)$

Dann wird ständig Wellen beschrieben die jetzt die  
RB an der Endfläche befriedigen müssen.

TH-Felder:  $E_z|_{\text{Rand}} = 0$

$$\vec{E}_t|_{\text{Rand}} = 0$$

aus  $\vec{n} \times \vec{E}|_{\text{Rand}} = 0$

$$\vec{E}_t = \vec{A} \sin(k_z z) + \vec{B} \cos(k_z z)$$

$$\vec{E}_t(z=0) = \vec{B} \stackrel{!}{=} 0 \Rightarrow \vec{B} = 0$$

$$\vec{E}_t(z=d) = \vec{A} \sin(k_z d) \stackrel{!}{=} 0$$

$d = \text{Länge des Resonators in } z\text{-Richtung}$

$$k_z = p \frac{\pi}{d} \quad p = 1, 2, 3, \dots$$

$$\vec{E}_t = \vec{A} \sin\left(p \frac{\pi}{d} z\right)$$

$$E_z = E_0 \sin(k_x x) \sin(k_y y) e^{ik_z z} \sin\left(p \frac{\pi z}{d}\right)$$

$$\vec{E}_t = \frac{k_z E_0}{k_z^2 - \frac{\omega^2}{c^2}} \sin\left(p \frac{\pi z}{d}\right) \begin{pmatrix} k_x \cos(k_x x) \sin(k_y y) \\ k_y \cos(k_y y) \sin(k_x x) \end{pmatrix}$$

Dispersionsrelation :

$$\frac{\omega^2}{c^2} = \left(\frac{p\pi}{d}\right)^2 + \frac{1}{d^2} \left(\frac{a^2}{a^2} + \frac{b^2}{b^2}\right)$$

ist eine Bestimmungsgleichung für die Frequenz der Schwingung die in einem Resonator gespeichert werden kann.