

1 a) Aus den Maxwell-Gleichungen folgt für eben Wellen $\mathbf{E} \perp \mathbf{B} \perp \mathbf{k}$. $\mathbf{E}$ muß also in der Ebene $\perp \mathbf{k}$ liegen, die von zwei linear unabhängigen Vektoren $\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2$ aufgespannt wird. Ein Term $E_3 \mathbf{e}_3$ wäre lin. abhängig.

b) Das *komplexe* E -Feld lautet jetzt

$$\mathbf{E} = \begin{pmatrix} A \\ B e^{i\varphi} \\ 0 \end{pmatrix} e^{i(kz - \omega t)}, \quad \omega = k c$$

Linear:

$$\varphi = 0 : \Rightarrow \operatorname{Re}(\mathbf{E}) = \begin{pmatrix} A \\ B \\ 0 \end{pmatrix} \cos(kz - \omega t)$$

Für festes z liegt die Orientierung in der x - y -Ebene fest, lediglich die Amplitude (Länge des Vektors) oszilliert.

Zirkular:

$$\varphi = \pm \frac{\pi}{2}, \quad B = A \Rightarrow \operatorname{Re}(\mathbf{E}) = A \begin{pmatrix} \cos(kz - \omega t) \\ \mp \sin(kz - \omega t) \\ 0 \end{pmatrix}$$

Für festes z beschreibt $\operatorname{Re}\mathbf{E}$ einen Kreis mit Radius A in der x - y -Ebene; die Welle gleicht einer Schraube entlang der z -Achse.

Elliptisch:

$$\varphi = \pm \frac{\pi}{2}, \quad B \neq A \Rightarrow \operatorname{Re}(\mathbf{E}) = A \begin{pmatrix} \cos(kz - \omega t) \\ \mp \frac{B}{A} \sin(kz - \omega t) \\ 0 \end{pmatrix}$$

Aus dem Kreis wird jetzt eine Ellipse mit Halbachsen entlang der x bzw. y -Achse.

Und als Ergänzung: *Allgemein:*

$$\begin{aligned} E_x &= A e^{i(kz - \omega t)} \rightarrow \operatorname{Re}(E_x) = A \cos(kz - \omega t) \\ E_y &= B e^{i(kz - \omega t + \varphi)} \rightarrow \operatorname{Re}(E_y) = B \cos(kz - \omega t) \cos(\varphi) - B \sin(kz - \omega t) \sin(\varphi) \end{aligned} \Rightarrow$$

$$\text{Re}(\mathbf{E}) = \begin{pmatrix} A \cos(kz - \omega t) \\ B [\cos(kz - \omega t) \cos(\varphi) - \sin(kz - \omega t) \sin(\varphi)] \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} A \cos(kz - \omega t) \\ B \cos(kz - \omega t + \varphi) \\ 0 \end{pmatrix}$$

Für $z = \text{const.}$ ist dies auch eine Ellipse, mit gedrehten Hauptachsen. Das wird etwas deutlicher, wenn man schreibt

$$\mathbf{E} = \begin{pmatrix} A e^{-i\varphi/2} \\ B e^{i\varphi/2} \\ 0 \end{pmatrix} e^{i(kz - \omega t + \varphi/2)}$$

Nach einer Neudefinition des Zeitnullpunktes folgt jetzt für $z = \text{const.}$ eine Ellipse wie für $\varphi = \pi/2$, die um den Winkel $\varphi' = (\varphi - \pi/2)$ gedreht ist. Nachprüfen durch explizites Anmultiplizieren einer Drehmatrix.

2 a)

$$\bullet f(t) = \Theta(T - |t|) \Rightarrow \tilde{f}(\omega) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{-T}^T dt e^{-i\omega t} = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \frac{e^{-i\omega T} - e^{+i\omega T}}{-i\omega} = \sqrt{\frac{2}{\pi}} T \frac{\sin(\omega T)}{\omega T}$$

$$\begin{aligned} \bullet f(t) = \cos(\omega_0 t) &= \frac{1}{2}(e^{i\omega_0 t} + e^{-i\omega_0 t}) \\ \Rightarrow \tilde{f}(\omega) &= \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \frac{1}{2} \left[\underbrace{\int_{-\infty}^{\infty} dt e^{-it(\omega - \omega_0)}}_{= 2\pi \delta(\omega - \omega_0)} + \underbrace{\int_{-\infty}^{\infty} dt e^{-it(\omega + \omega_0)}}_{= 2\pi \delta(\omega + \omega_0)} \right] \\ \Rightarrow \tilde{f}(\omega) &= \sqrt{\frac{\pi}{2}} [\delta(\omega - \omega_0) + \delta(\omega + \omega_0)] \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \bullet f(t) = \Theta(t) e^{-\gamma t} \sin(\omega_0 t) &= \frac{1}{2i}(e^{i\omega_0 t} - e^{-i\omega_0 t}) e^{i(i\gamma)t} \\ \Rightarrow \tilde{f}(\omega) &= \frac{1}{2i} \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \left[\int_0^{\infty} dt e^{-it(\omega - \omega_0 - i\gamma)} - \int_0^{\infty} dt e^{-it(\omega + \omega_0 - i\gamma)} \right] \\ \Rightarrow \tilde{f}(\omega) &= \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \frac{1}{2} \left[\frac{1}{\omega + \omega_0 - i\gamma} - \frac{1}{\omega - \omega_0 - i\gamma} \right] \end{aligned}$$

b)

$$\bullet f(\mathbf{r}) = \cos(\mathbf{q} \cdot \mathbf{r}) \Rightarrow \tilde{f}(\mathbf{k}) = \left(\frac{1}{2\pi}\right)^{3/2} \frac{1}{2} \left[\int d^3r e^{-i\mathbf{r}(\mathbf{k} + \mathbf{q})} + \int d^3r e^{-i\mathbf{r}(\mathbf{k} - \mathbf{q})} \right]$$

$$\int d^3r e^{i\mathbf{r}\cdot\mathbf{Q}} = \int_{-\infty}^{\infty} dx e^{ixQ_x} \cdot \int_{-\infty}^{\infty} dy e^{iyQ_y} \cdot \int_{-\infty}^{\infty} dz e^{izQ_z} = (2\pi)^3 \delta(Q_x) \delta(Q_y) \delta(Q_z) \equiv (2\pi)^3 \delta(\mathbf{Q})$$

$$\Rightarrow \tilde{f}(\mathbf{k}) = (2\pi)^{3/2} \frac{1}{2} [\delta(\mathbf{k} + \mathbf{q}) + \delta(\mathbf{k} - \mathbf{q})]$$

$$\begin{aligned} \bullet f(\mathbf{r}) = \delta(R - |\mathbf{r}|) &\Rightarrow \tilde{f}(\mathbf{k}) = \frac{1}{(2\pi)^{3/2}} \int_0^{2\pi} d\varphi \int_{-1}^1 d(\cos\theta) \int_0^\infty r^2 dr e^{-ikr \cos(\theta)} \delta(R - r) \\ &= \frac{R^2}{\sqrt{2\pi}} \int_{-1}^1 dx e^{-ikR x} = \frac{R^2}{\sqrt{2\pi}} 2 \frac{\sin(kR)}{(kR)} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \bullet f(\mathbf{r}) = g(z) h(x) &\Rightarrow \tilde{f}(\mathbf{k}) = \frac{1}{(2\pi)^{3/2}} \int_{-\infty}^{\infty} dx e^{-ik_x x} h(x) \int_{-\infty}^{\infty} dy e^{-ik_y y} \int_{-\infty}^{\infty} dz e^{-ik_z z} g(z) \\ &= \sqrt{2\pi} \tilde{h}(k_x) \delta(k_y) \tilde{g}(k_z) \end{aligned}$$

3 a) Wenn G bekannt, dann ist

$$f(t) = \int_{-\infty}^{\infty} dt' G(t - t') h(t')$$

eine partikuläre Lösung. Beweis:

$$[\partial_t^2 + 2\gamma\partial_t + \omega_0^2] f(t) = \int_{-\infty}^{\infty} dt' \delta(t - t') h(t') = h(t) \quad \checkmark$$

b) Fourier-Darstellungen:

$$\begin{aligned} G(t - t') &= \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{-\infty}^{\infty} d\omega e^{i\omega(t-t')} \tilde{G}(\omega) \\ \delta(t - t') &= \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} d\omega e^{i\omega(t-t')} \end{aligned}$$

Das einsetzen in die DGL für G :

$$\begin{aligned} \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{-\infty}^{\infty} d\omega \left[\tilde{G}(\omega) \underbrace{(\partial_t^2 + 2\gamma\partial_t + \omega_0^2)}_{= (-\omega^2 + 2i\gamma\omega + \omega_0^2)} e^{i\omega(t-t')} - \frac{1}{\sqrt{2\pi}} e^{i\omega(t-t')} \right] &= 0 \\ \Rightarrow \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{-\infty}^{\infty} d\omega e^{i\omega(t-t')} \left[(-\omega^2 + 2i\gamma\omega + \omega_0^2) \tilde{G}(\omega) - \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \right] &= 0 \end{aligned}$$

Da t, t' beliebig, muß die $[\dots]$ verschwinden,

$$\Rightarrow \tilde{G}(\omega) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \frac{1}{(\omega_0^2 - \omega^2) + 2i\gamma\omega}$$

Für kleine Dämpfung werden alle Terme $\sim \gamma^2$ vernachlässigt. Das angegebene $\tilde{G}$ ist dann die entsprechende Näherung für $\tilde{G}$: Bilden des Hauptnenners liefert

$$\tilde{G}(\omega) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \frac{1}{2\omega_0} \left[\frac{2\omega_0}{\omega_0^2 - (\omega - i\gamma)^2} \right] = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \left[\frac{1}{\omega_0^2 - \omega^2 + 2i\gamma\omega + \gamma^2} \right]$$

Für $\gamma^2 \rightarrow 0$ entspricht das dem oben abgeleiteten Ausdruck. Der Vorteil der Näherung für kleine Dämpfung ist, daß die Fourier-Rücktransformation leichter zu berechnen ist.

c) Von 2 wissen wir:

$$\tilde{f}(\omega) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \frac{1}{2} \left[\frac{1}{\omega_0 + \omega - i\gamma} + \frac{1}{\omega_0 - \omega + i\gamma} \right] \quad \text{gehört zu} \quad f(t) = \Theta(t) e^{-\gamma t} \sin(\omega_0 t)$$

Also ist zu vermuten, daß

$$G(t - t') = \frac{1}{\omega_0} \Theta(t - t') e^{-\gamma(t-t')} \sin(\omega_0 [t - t'])$$

Durch explizite Berechnung von $\tilde{G}$ läßt sich leicht überprüfen, daß das stimmt.

Randbedingungen: $\tilde{G}(\infty) = \tilde{G}(-\infty) = 0 \Rightarrow \checkmark$

d)

$$\begin{aligned} \bullet \quad h(t) = h_0 \delta(t - t_0) &\Rightarrow f(t) = h_0 \int_{-\infty}^{\infty} dt' G(t - t') \delta(t' - t_0) = h_0 G(t - t_0) \\ \Rightarrow f(t) &= \frac{h_0}{\omega_0} \Theta(t - t_0) e^{-\gamma(t-t_0)} \sin(\omega_0 [t - t_0]) \end{aligned}$$

Dies ist gedämpfte Schwingung, die bei $t = t_0$ einsetzt.

$G(t - t')$ ist offenbar die *Impulsantwort* auf einen δ -Impuls zur Zeit t' .

Im Frequenzbereich, allgemein:

Einsetzen der Fourier-Darstellungen für $f(t)$, $G(t - t')$, $h(t')$ in den Ausdruck für $f(t)$ liefert

$$f(t) = \int_{-\infty}^{\infty} dt' G(t - t') h(t') \Rightarrow$$

$$\frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{-\infty}^{\infty} d\omega e^{i\omega t} \left[\tilde{f}(\omega) - \tilde{G}(\omega) \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{-\infty}^{\infty} d\omega' \tilde{h}(\omega') \underbrace{\int_{-\infty}^{\infty} dt' e^{-i\omega t'} e^{i\omega' t'}}_{2\pi \delta(\omega - \omega')} \right] = 0$$

Für alle t ,

$$\Rightarrow \tilde{f}(\omega) = \sqrt{2\pi} \tilde{G}(\omega) \tilde{h}(\omega)$$

Das ist natürlich gerade das Faltungstheorem.

Für eine monochromatische Anregung (schon in 2 berechnet)

$$h(t) = h_0 \cos(\hat{\omega} t) \Rightarrow \tilde{h}(t) = \sqrt{\frac{\pi}{2}} h_0 [\delta(\omega - \hat{\omega}) + \delta(\omega + \hat{\omega})]$$

ergibt das

$$\tilde{f}(\omega) = h_0 \pi [\tilde{G}(\hat{\omega}) \delta(\omega - \hat{\omega}) + \tilde{G}(-\hat{\omega}) \delta(\omega + \hat{\omega})]$$

Für positive Frequenzen $\omega, \hat{\omega}$ ergibt sich

$$\tilde{f}(\omega) = h_0 \pi \tilde{G}(\hat{\omega}) \delta(\omega - \hat{\omega})$$

D.h., $\tilde{G}$ beschreibt die Antwort des Oszillators im eingeschwungenen Zustand auf eine bestimmte Anregungsfrequenz. Da die externe Kraft linear (in 1. Ordnung $\sim h(t)$) an das System ankoppelt, wird $\tilde{G}$ auch lineare Antwortfunktion genannt.

Im Allgemeinen (z.B. auch der Oszillator) ist $\tilde{G}$ komplex. Im Zeitbereich ist

$$f(t) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{-\infty}^{\infty} d\omega e^{i\omega t} \tilde{f}(\omega) = \sqrt{\frac{\pi}{2}} h_0 e^{i\hat{\omega} t} \tilde{G}(\hat{\omega})$$

$$\text{Mit } \tilde{G}(\omega) = |\tilde{G}| e^{i\varphi} \text{ folgt } f(t) = \sqrt{\frac{\pi}{2}} h_0 |\tilde{G}| e^{i(\hat{\omega} t + \varphi)}$$

also

$$\operatorname{Re} f(t) = \sqrt{\frac{\pi}{2}} h_0 |\tilde{G}| \cos(\hat{\omega}t + \varphi)$$

Der Betrag von $\tilde{G}$ bestimmt also die Amplitude, die Phase von $\tilde{G}$ die Phasenverschiebung relativ zur Anregung.

4

$$\tilde{G}(\mathbf{r} - \mathbf{r}', \omega) = \frac{1}{4\pi} \frac{e^{ikR}}{R}, \quad R \equiv |\mathbf{r} - \mathbf{r}'|$$

Laplace darauf loslassen:

$$\nabla^2 \tilde{G}(\mathbf{r} - \mathbf{r}', \omega) = \frac{1}{4\pi} \left[(\nabla^2 e^{ikR}) \frac{1}{R} + e^{ikR} (\nabla^2 \frac{1}{R}) + 2(\nabla e^{ikR}) (\nabla \frac{1}{R}) \right]$$

Die Einzelteile:

$$(\nabla e^{ikR}) = (ik) e^{ikR} (\nabla R)$$

$$(\nabla \frac{1}{R}) = -\frac{1}{R^2} (\nabla R)$$

$$(\nabla^2 e^{ikR}) = (-k^2) e^{ikR} (\nabla R)^2 + (ik) e^{ikR} (\nabla^2 R)$$

$$(\nabla^2 \frac{1}{R}) = -4\pi \delta(\mathbf{r} - \mathbf{r}')$$

Das einsetzen ergibt zunächst mal

$$\nabla^2 \tilde{G}(\mathbf{r} - \mathbf{r}', \omega) = \frac{1}{4\pi} e^{ikR} \left[(-k^2) \frac{(\nabla R)^2}{R} + (ik) \frac{(\nabla^2 R)}{R} - 2(ik) \frac{(\nabla R)^2}{R^2} - 4\pi \delta(\mathbf{r} - \mathbf{r}') \right]$$

Es fehlen noch die folgenden Ausdrücke/Teile/Brocken:

$$(\nabla R) = \nabla \sqrt{(\mathbf{r} - \mathbf{r}')^2} = \frac{\mathbf{r} - \mathbf{r}'}{|\mathbf{r} - \mathbf{r}'|} \equiv \frac{\mathbf{r} - \mathbf{r}'}{R} \Rightarrow (\nabla R)^2 = \frac{R^2}{R^2} = 1$$

$$(\nabla^2 R) = \nabla \frac{1}{R} (\mathbf{r} - \mathbf{r}') = -\frac{1}{R^2} (\nabla R) (\mathbf{r} - \mathbf{r}') + \frac{1}{R} \underbrace{\nabla(\mathbf{r} - \mathbf{r}')}_{=3} = \frac{3}{R} - \frac{1}{R} = \frac{2}{R}$$

Die Terme $\sim (ik)$ fallen damit heraus, und schließlich:

$$\nabla^2 \tilde{G}(\mathbf{r} - \mathbf{r}', \omega) = -\delta(\mathbf{r} - \mathbf{r}') - k^2 \left(\frac{1}{4\pi} \frac{e^{ikR}}{R} \right) \Rightarrow \checkmark$$