

5 Elektromagnetische Wellen

5.1 Lösung der Maxwell-Gleichungen im Vakuum

Im Vakuum lauten die Maxwell-Gleichungen

$$\begin{aligned}\vec{\nabla} \cdot \vec{E} &= 0 & \vec{\nabla} \times \vec{E} &= -\frac{\partial \vec{B}}{\partial t} \\ \vec{\nabla} \cdot \vec{B} &= 0 & \vec{\nabla} \times \vec{B} &= \frac{1}{c^2} \frac{\partial \vec{E}}{\partial t}\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}\Rightarrow \Delta \vec{E} &= \Delta \vec{E} - \vec{\nabla}(\vec{\nabla} \cdot \vec{E}) \\ &= -\vec{\nabla} \times (\vec{\nabla} \times \vec{E}) = \vec{\nabla} \times \frac{\partial \vec{B}}{\partial t} \\ &= \frac{\partial}{\partial t} (\vec{\nabla} \times \vec{B}) = \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2 \vec{E}}{\partial t^2}\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}\Delta \vec{B} &= \Delta \vec{B} - \vec{\nabla}(\vec{\nabla} \cdot \vec{B}) = -\vec{\nabla} \times (\vec{\nabla} \times \vec{B}) \\ &= -\frac{1}{c^2} \frac{\partial}{\partial t} \vec{\nabla} \times \vec{E} = \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2 \vec{B}}{\partial t^2}\end{aligned}$$

Mit dem d'Alembert-Operator

$$\square := \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2}{\partial t^2} - \Delta$$

(94) gilt also: $\square \vec{E}(\vec{x}, t) = \vec{0}$; $\square \vec{B}(\vec{x}, t) = \vec{0}$

Lösungen dieser Wellengleichungen findet man mit einem **Separationsansatz**:

$$\vec{E}(\vec{x}, t) = \vec{E}_0(\vec{x}) f(t)$$

$$0 \stackrel{!}{=} \square \vec{E}(\vec{x}, t) = \frac{1}{c^2} f''(t) \vec{E}_0(\vec{x}) - f(t) \Delta \vec{E}_0(\vec{x})$$

$$\frac{1}{c^2} \frac{f''(t)}{f(t)} = \frac{\Delta \vec{E}_{0,i}(\vec{x})}{\vec{E}_{0,i}(\vec{x})} =: -|\vec{k}|^2$$

$$\Rightarrow f(t) = f_0 e^{i\omega t}; \quad \omega^2 = c^2 |\vec{k}|^2$$

Die Komponenten $\vec{E}_{0,i}(\vec{x})$ müssen dann Eigenlösungen des Laplace-Operators sein, die sich (bei freien Randbedingungen) z.B. durch einen kartesischen Produktansatz ergeben. Insgesamt erhält man:

$$\vec{E}(\vec{x}, t) = \vec{E}_{\vec{k}} e^{i\omega t - \vec{k} \cdot \vec{x}}; \quad \omega^2 = c^2 |\vec{k}|^2$$

und analog

$$\vec{B}(\vec{x}, t) = \vec{B}_{\vec{k}} e^{i\omega t - \vec{k} \cdot \vec{x}}$$

Elektromagnetische Wellen laufen also

dispersionsfrei mit Lichtgeschwindigkeit c .

Dabei erfüllen jedoch **nicht** alle Lösungen der Wellengleichungen auch die Maxwell-Gleichungen:

$$0 = \vec{\nabla} \cdot \vec{E} = -i\vec{k} \cdot \vec{E}_{\vec{k}} e^{i\omega t - \vec{k} \cdot \vec{x}} \Rightarrow \vec{k} \cdot \vec{E}_{\vec{k}} = 0$$

$$0 = \vec{\nabla} \cdot \vec{B} \Rightarrow \vec{k} \cdot \vec{B}_{\vec{k}} = 0$$

\vec{E} und \vec{B} sind also **transversale Wellen**.

Sie sind nicht unabhängig:

$$\vec{\nabla} \times \vec{E} = -\frac{\partial \vec{B}}{\partial t} \Rightarrow \vec{k} \times \vec{E}_{\vec{k}} = \omega \vec{B}_{\vec{k}}$$

$$\vec{\nabla} \times \vec{B} = \frac{1}{c^2} \frac{\partial \vec{E}}{\partial t} \Rightarrow \vec{k} \times \vec{B}_{\vec{k}} = -\frac{\omega}{c^2} \vec{E}_{\vec{k}}$$

Es gilt also $|\vec{E}| = |\vec{B}|c$; \vec{k} , $\vec{E}_{\vec{k}}$ und $\vec{B}_{\vec{k}}$ bilden ein **rechtshändiges Orthogonalsystem**.

Die physikalischen Felder ergeben sich natürlich als Real- oder Imaginärteile der angegebenen

⑨6 komplexen Lösungen

Übung: Energiedichte, Poynting-Vektor?

Für viele Zwecke, z.B. die Konstruktion nichttrivialer Lösungen sind Zugänge auf der Ebene der elm. Potentiale ϕ, \vec{A} mit $\vec{B} = \vec{\nabla} \times \vec{A}; \vec{E} = -\vec{\nabla} \phi - \frac{\partial \vec{A}}{\partial t}$

praktischer. Dabei gilt speziell in Coulomb-

Eichung:
$$\frac{\rho(\vec{x},t)}{\epsilon_0} = \vec{\nabla} \cdot \vec{E}(\vec{x},t) = -\Delta \phi(\vec{x},t) - \frac{\partial}{\partial t} \vec{\nabla} \cdot \vec{A}(\vec{x},t)$$
$$= -\Delta \phi(\vec{x},t)$$

mit der Lösung
$$\phi(\vec{x},t) = -\frac{1}{4\pi\epsilon_0} \int d^3x' \frac{\rho(\vec{x}',t)}{|\vec{x} - \vec{x}'|},$$

die scheinbar die Kausalität verletzt. Da für $\vec{A}(\vec{x},t)$ keine Lösung mit instantaner Fernwirkung existiert, ist dies jedoch auch für die physikalischen Felder $\vec{E}(\vec{x},t), \vec{B}(\vec{x},t)$ nicht der Fall.

Transparenter ist die Lorenz-Eichung

$$\vec{\nabla} \cdot \vec{A}(\vec{x},t) + \frac{1}{c^2} \frac{\partial \phi(\vec{x},t)}{\partial t} = 0 \Leftrightarrow \partial_\mu A^\mu = 0,$$

die auf eine inhomogene Wellengleichung für

97 ϕ und \vec{A} führt. (Vorlesung: S. 89) / 19.12.12

5.2 Greensche Funktionen des Wellenoperators

Wir suchen nun allgemeine Lösungen der inhomogenen Wellengleichung $\square f(\vec{x}, t) = g(\vec{x}, t)$ (*)

Analog zur Elektrostatik führen wir dafür Green-Funktionen G des Wellenoperators

ein: $\square G(\vec{x} - \vec{x}', t - t') = \delta(\vec{x} - \vec{x}') \delta(t - t')$ (Δ)

$$\leadsto f(\vec{x}, t) = \int dt' \int d^3x' G(\vec{x} - \vec{x}', t - t') g(\vec{x}', t')$$

erfüllt die Wellengleichung (*).

Dabei fordern wir speziell für die **retardierte**

Green-Funktion: $G(\vec{x} - \vec{x}', t - t') = 0$ für $t < t'$;

eine zur Zeit t' einsetzende Störung soll sich also nur für $t > t'$ auf die Lösung auswirken.

Zur expliziten Konstruktion der Green-Funktionen führen wir **Fourier-Transformationen** durch:

$$G(\vec{x} - \vec{x}', t - t') = \frac{1}{(2\pi)^4} \int d\omega \int d^3k \tilde{G}(\vec{k}, \omega)$$

$$\exp[i(\vec{k} \cdot (\vec{x} - \vec{x}') - \omega(t - t'))]$$

$$\delta(t-t') \delta(\vec{x}-\vec{x}') = \frac{1}{(2\pi)^4} \int d\omega \int d^3\vec{k} e^{i(\vec{k}\cdot(\vec{x}-\vec{x}') - \omega(t-t'))}$$

Damit wird (A) äquivalent zu

$$-\left(\frac{\omega^2}{c^2} - |\vec{k}|^2\right) \tilde{G}(\vec{k}, \omega) = 1$$

$$\Rightarrow G(\vec{x}-\vec{x}', t-t') = \frac{1}{(2\pi)^4} \int d^3\vec{k} \int d\omega \frac{\exp[i(\vec{k}\cdot(\vec{x}-\vec{x}') - \omega(t-t'))]}{|\vec{k}|^2 - \omega^2/c^2} \quad (\text{K-T})$$

Mathematischer Exkurs: Residuensatz

Sei $D \subseteq \mathbb{C}$ eine einfach zusammenhängende offene Teilmenge der komplexen Ebene, $\{z_1, \dots, z_n\}$ eine endliche Menge von Punkten aus D und f eine holomorphe (d.h. komplex differenzierbare) Funktion

auf $D \setminus \{z_1, \dots, z_n\}$, so gilt für das Linienintegral entlang einer glatten positiv orientierten geschlossenen Kurve $\Gamma \subset D \setminus \{z_1, \dots, z_n\}$:

$$\oint_{\Gamma} f(z) dz = 2\pi i \sum_k \text{Res}(f, z_a),$$

wobei sich die Summe über alle k erstreckt, für die der Punkt z_a im Inneren von Γ liegt.

Das Residuum $\text{Res}(f, z_a)$ von f am Punkt z_a ergibt sich als Koeffizient a_{-1} in einer Laurent-Reihe

$f(z) = \sum_{j=-\infty}^{\infty} a_j (z-z_a)^j$ um z_a ; im Fall von einfachen Polstellen gilt also

$$\text{Res}(f, z_a) = \lim_{z \rightarrow z_a} [f(z)(z-z_a)].$$

* „Beweis“ durch explizite Berechnung für $z = ae^{i\varphi}$ (Kreiskontur)

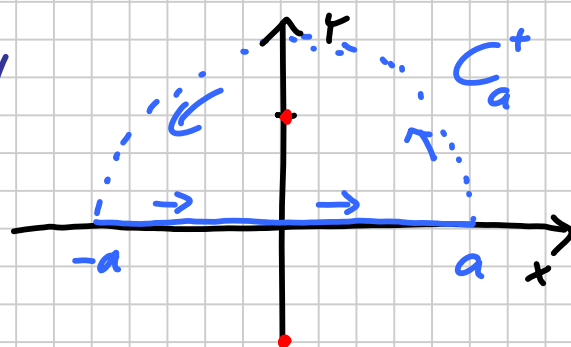
Oft lässt sich der Residuensatz zur Berechnung von Integralen $\int_{-\infty}^{\infty} dx f(x)$ entlang der reellen Achse einsetzen, die nicht „normal“, d.h. via Stammfunktion von f ermittelt werden können.

Beispiel: $I(t) = \int_{-\infty}^{\infty} dx \frac{\cos(tx)}{x^2+1} = \int_{-\infty}^{\infty} dx \frac{e^{itx}}{x^2+1}$

Die Funktion $f(z) = \frac{e^{itz}}{z^2+1} = \frac{e^{itz}}{(z-i)(z+i)}$

hat einfache Polstellen bei $z_{\pm} = \pm i$

Trick: Betrachte Linienintegral für halbkreisförmige Kontur



(100) mit Grundlänge $2a$:

Für $t > 0$ schließen wir den Integrationsweg dabei über die obere Halbebene mit $a > 1$. Dann gilt:

$$\oint_{C_a} f(z) dz = \int_{-a}^a dx f(x) + \int_{C_a^+} dz f(z) \quad (\square)$$

Für $t > 0$ und $\text{Im}(z) > 0$ ist aber $|e^{itz}| \leq 1$; mit

$$z = ae^{i\varphi} \text{ gilt: } \left| \frac{1}{z^2+1} \right| = \left| \frac{1}{a^2 e^{2i\varphi} + 1} \right| = \frac{1}{|a^2 + e^{-2i\varphi}|} \leq \frac{1}{a^2 - 1}$$

$$\Rightarrow \left| \int_{\tilde{C}_a} dz f(z) \right| \leq \pi a \max_{z \in C_a^+} [f(z)] \leq \frac{\pi a}{a^2 - 1} \xrightarrow{a \rightarrow \infty} 0$$

$$\begin{aligned} \text{Andererseits ist } \oint_{C_a} f(z) dz &= 2\pi i \text{ Res}(f, z=i) \\ &= 2\pi i \left. \frac{e^{itz}}{z+i} \right|_{z=i} = \pi e^{-t} \end{aligned}$$

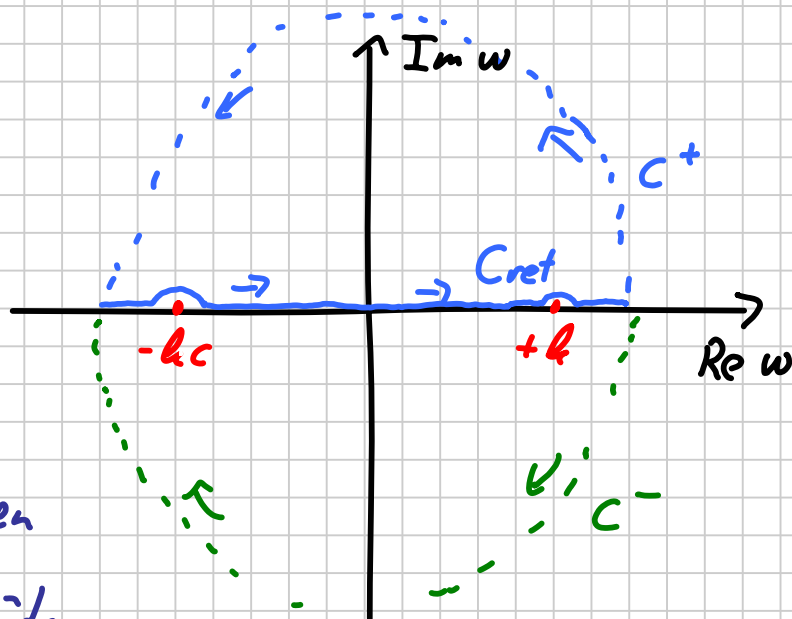
Durchführen des Grenzübergangs $a \rightarrow \infty$ auf beiden Seiten von \square liefert das Ergebnis $\mathcal{I}(t) = \pi e^{-t}$

Für $t < 0$ muss die Kontur über die untere Halbebene geschlossen werden \rightarrow Residuum $\frac{e^t}{-2i}$, aber Vorzeichenwechsel wegen negativem Umlaufsinn.

(101) Insgesamt: $\int_{-\infty}^{\infty} \frac{e^{itx}}{x^2+1} dx = \pi e^{-|t|} \quad \square // 7.1.13$

Bei der Anwendung des Residuensatzes auf das w -Integral in (***) gibt es ein Problem: die Polstellen liegen bei $w = \pm c|\vec{k}|$, also auf der reellen Achse, entlang der eigentlich integriert werden soll.

Lösung: wir deformieren den Integrationsweg.



Für die retardierte Green-Funktion passieren wir beide Singularitäten **oberhalb** ($w \rightarrow w + i\epsilon$).

Für $t < t'$ ist die Exponentialfunktion $e^{-iw(t-t')}$ in der **oberen** Halbebene beschränkt, so dass wir das Integral über C^+ ohne Beitrag schließen können (bei Radius a gilt $|\frac{1}{w^2 - c^2 k^2}| \leq \frac{1}{a^2 - c^2 k^2}$ für $|w| > ck$).

Dann sind keine Residuen im Pfad

$$\leadsto G_{\text{ret}}(\vec{x} - \vec{x}', t - t') = 0 \quad \text{für } t < t'$$

Für $t > t'$ müssen wir mit C^- nach unten schließen und erhalten:

$$G_{\text{ret}}(\vec{x}-\vec{x}', t-t') = -\frac{c^2}{(2\pi)^4} \int d^3k e^{i\vec{k}\cdot(\vec{x}-\vec{x}')} \cdot$$

$$\int_{C_{\text{ret}} \cup C^-} dw \underbrace{\frac{e^{-i\omega(t-t')}}{(\omega - ck)(\omega + ck)}}_{f(\omega)}$$

$$\left(\begin{aligned} &= -2\pi i [\text{Res}(f, \omega = ck) + \text{Res}(f, \omega = -ck)] \\ &= -2\pi i \left[\frac{e^{-ick(t-t')}}{2ck} + \frac{e^{ick(t-t')}}{-2ck} \right] \end{aligned} \right)$$

$$= \frac{ic}{(2\pi)^3} \int d^3k e^{i\vec{k}\cdot(\vec{x}-\vec{x}')} \frac{1}{2k} [e^{-ick(t-t')} - e^{ick(t-t')}]$$

$$= \frac{ic}{8\pi^2} \int_0^\infty dk k \int_{-1}^1 d\cos\theta e^{ik|\vec{x}-\vec{x}'|\cos\theta} [e^{-ick(t-t')} - e^{ick(t-t')}]$$

$$\stackrel{(*)}{=} \frac{c}{16\pi^2} \frac{1}{|\vec{x}-\vec{x}'|} \int_{-\infty}^\infty dk [e^{ik|\vec{x}-\vec{x}'|} - e^{-ik|\vec{x}-\vec{x}'|}] [e^{ick(t-t')} - e^{-ick(t-t')}]$$

Symmetrie in $k \rightarrow -k$

$$= \frac{c}{4\pi} \frac{1}{|\vec{x}-\vec{x}'|} \delta(c(t-t') - |\vec{x}-\vec{x}'|)$$

↑ Grenze ausgeweitet

Insgesamt lautet die retardierte Greenfunktion:

$$G_{\text{ret}}(\vec{x}-\vec{x}', t-t') = \frac{1}{4\pi|\vec{x}-\vec{x}'|} \Theta(t-t') \delta\left((t-t') - \frac{|\vec{x}-\vec{x}'|}{c}\right)$$

(103)

↑ hier überflüssig

Die allgemeine retardierte Lösung der inhomogenen Wellengleichung $\square f = g$ hat damit die Form:

$$f_{\text{ret}}(\vec{x}, t) = \frac{1}{4\pi} \int dt' \int d^3x' \frac{1}{|\vec{x} - \vec{x}'|} \delta\left((t-t') - \frac{|\vec{x} - \vec{x}'|}{c}\right) g(\vec{x}', t')$$

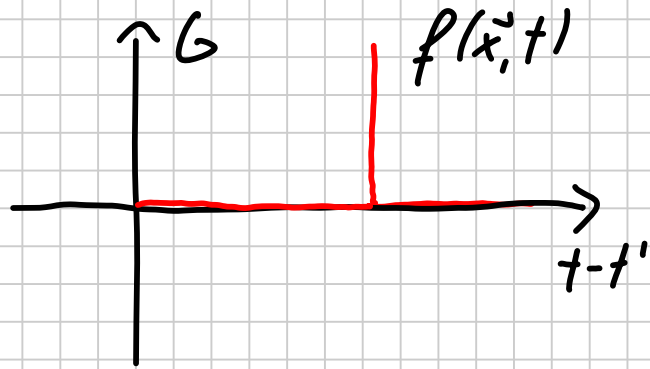
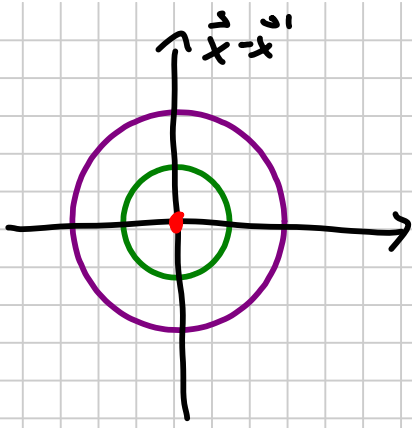
$$= \frac{1}{4\pi} \int d^3x' \frac{g\left(\vec{x}', t - \frac{|\vec{x} - \vec{x}'|}{c}\right)}{|\vec{x} - \vec{x}'|} = \frac{1}{4\pi} \int d^3x' \frac{g(\vec{x}', t_{\text{ret}})}{|\vec{x} - \vec{x}'|}$$

mit $t_{\text{ret}} = t - \frac{|\vec{x} - \vec{x}'|}{c}$

Die retardierte Green-Funktion kann auch geschrieben werden als: $G_{\text{ret}}(\vec{x} - \vec{x}', t - t') = \frac{c}{2\pi} \theta(t - t') \delta(c^2(t - t')^2 - |\vec{x} - \vec{x}'|^2)$.

Für die avancierte Green-Funktion trägt nur das Integral über die obere Halbebene bei (für $t < t'$); man erhält: $G_{\text{av}}(\vec{x} - \vec{x}', t - t') = -\frac{c}{2\pi} \theta(t' - t) \delta(c^2(t - t')^2 - |\vec{x} - \vec{x}'|^2)$.

Beachte: physikalisch bedeutet die Proportionalität von G_{ret} zu einer δ -Funktion, dass jedes Signal (im freien Raum) das Feld an einer festen Stelle \vec{x} nur zu einem einzigen Zeitpunkt $t > t'$ beeinflusst:



Nicht nur die Wellenfront breitet sich also mit Geschwindigkeit aus, sondern auch die hintere Flanke des Signals (Soliton).

Dies gilt nur bei ungerader Dimensionalität $d=3$ des Raums! Obiger Schritt (***) wäre z.B. in $d=2$ nicht möglich \rightarrow keine Deltafunktion.

Stattdessen lässt lautet die Green-Funktion der Wellengleichung dann:

$$G_{\text{ret}}^{d=2}(\vec{x}-\vec{x}', t-t') = \frac{c}{8\pi} \frac{\Theta\left(t-t' - \frac{|\vec{x}-\vec{x}'|}{c}\right)}{\sqrt{c^2(t-t')^2 - |\vec{x}-\vec{x}'|^2}} \quad (\square\square)$$



Dieses Verhalten (δ -Quelle erzeugt für alle Beobachter

zeitlich abklingendes Signal) nennt man

(105) Nachhall (Reverberation).

Das Ergebnis $\square\square$ lässt sich als Erregung längs einer Gerade in $d=3$ interpretieren.

In $d=3$ ergibt sich für die elm. Potentiale

$$A^\mu(\vec{x}, t) = \frac{1}{4\pi\epsilon_0 c} \int d^3x' \int dt' \frac{j^\mu(\vec{x}', t')}{|\vec{x}' - \vec{x}|} \delta(t' - \frac{|\vec{x}' - \vec{x}|}{c}) \quad (\triangleright)$$

5.3 Das Feld bewegter Punktladungen

Wir betrachten nun eine Punktladung mit Ladung q und Koordinaten $\vec{x}_q(t')$ sowie Geschwindigkeit $\vec{u}(t') = \frac{d}{dt'} \vec{x}_q(t')$; $\vec{\beta} = \frac{\vec{u}}{c}$

→ Ladungs- und Stromdichte

$$\vec{\rho}(\vec{x}', t') = q \delta(\vec{x}' - \vec{x}_q(t'))$$

$$\vec{j}(\vec{x}', t') = q \vec{u}(t') \delta(\vec{x}' - \vec{x}_q(t'))$$

bzw. $j^\mu(\vec{x}', t') = \frac{qc}{\gamma_u} u^\mu \delta(\vec{x}' - \vec{x}_q(t'))$; $u^\mu = \gamma_u(1, \vec{\beta})$
Vgl. Kontinuum: $j^\mu = \rho_0 c u^\mu$

Einsetzen in (\triangleright) liefert:

$$A^\mu(\vec{x}, t) = \frac{q}{4\pi\epsilon_0} \int dt' \frac{u^\mu(t')}{\gamma_u(t') |\vec{x} - \vec{x}_q(t')|} \delta(t' - t + \frac{|\vec{x} - \vec{x}_q(t')|}{c}) \quad (\triangleright)$$

Wir führen nun die retardierte Zeit $\tau = \tau(\vec{x}, t)$
 mit $\tau + \frac{|\vec{x} - \vec{x}_q(\tau)|}{c} = t$ (0)

sowie den Relativvektor $\vec{R}(\vec{x}, \tau) = \vec{x} - \vec{x}_q(\tau)$ ein.

Die Selbstkonsistenzgleichung (0) drücken wir
 als Nullstelle der Funktion $F_{\vec{x}, t}(\tau)$ aus:

$$F_{\vec{x}, t}(\tau) \equiv \tau + \frac{R(\vec{x}, \tau)}{c} - t = 0,$$

die wegen $|\vec{u}| < c$ eine eindeutige Lösung hat.

$$\rightarrow \delta\left(t' - t + \frac{R(\vec{x}, t')}{c}\right) = \delta[F_{\vec{x}, t}(t')] = \frac{\delta(t' - \tau)}{\left|\frac{dF_{\vec{x}, t}(\tau)}{d\tau}\right|}$$

Hierbei gilt: $\frac{dF_{\vec{x}, t}(\tau)}{d\tau} = 1 + \frac{1}{c} \frac{\partial R}{\partial \tau}(\vec{x}, \tau)$

mit $\frac{\partial R}{\partial \tau} = \frac{1}{2R} \frac{\partial (R^2)}{\partial \tau} = \frac{\vec{R} \cdot \frac{\partial \vec{R}}{\partial \tau}}{R} = -\vec{\beta} \cdot \vec{u}$

$$\rightarrow \delta\left(t' - t + \frac{R(\vec{x}, \tau)}{c}\right) = \frac{\delta(t' - \tau)}{1 - \vec{\beta}(\tau) \cdot \vec{\beta}(\tau)}$$

Einsetzen in (00) liefert:

$$\begin{aligned} A^{\mu}(\vec{x}, t) &= \frac{q}{4\pi\epsilon_0} \left(dt' \frac{u^{\mu}(t')}{\gamma_u(t') R(\vec{x}, t')} \frac{\delta(t' - \tau)}{1 - \vec{\beta}(\tau) \cdot \vec{\beta}(\tau)} \right) \\ &= \frac{q u^{\mu}(\tau)}{4\pi\epsilon_0 \gamma_u(\tau)} \frac{1}{R(\vec{x}, \tau) - \vec{\beta}(\tau) \cdot \vec{R}(\vec{x}, \tau)} = \frac{q u^{\mu}(\tau)}{4\pi\epsilon_0 R_{\perp} u^{\nu}} \end{aligned}$$