

ΠΕΔΙΑ ΕΝΤΟΣ ΙΔΑΝΙΚΟΥ ΑΓΩΓΟΥ

? Ιδανικός άγωγός άνακτα όλη την ένέργεια ΗΜ κύματος
(ideal conductor) που προσπίπτει στην έπιφερτή του

Kαλός άγωγός (good conductor) άνακτα το μεγαλύτερο μέρος της ένέργειας ΗΜ κύματος που προσπίπτει στην έπιφερτή του.

πυκνότητα ένέργειας $U = \frac{\epsilon_0}{2} E^2 + \frac{1}{2\mu_0} B^2 = \frac{\epsilon_0}{2} (E^2 + c^2 B^2)$
ΗΜ κύματος

$$c^2 = \frac{1}{\mu_0 \epsilon_0} \Rightarrow \frac{1}{\mu_0} = \epsilon_0 c^2$$

$$\epsilon_0 \approx 8.854 \cdot 10^{-12} \frac{F}{m}$$

$$\mu_0 = 4\pi \cdot 10^{-7} \frac{N}{A^2}$$

$$c \approx 3 \cdot 10^8 \frac{m}{s}$$

$$[U] = \frac{F}{m} \cdot \frac{V^2}{m^2} = \frac{C}{V} \cdot \frac{V^2}{m^3} = \frac{J}{m^3}$$

? Από την ιδανικός άγωγος $\vec{E} = \vec{0}$ και $\vec{B} = \vec{0}$

ΕΞΙΣΩΣΕΙΣ MAXWELL. ΔΙΑΤΥΠΩΣΗ με έργος ΟΛΙΚΟΥ ΦΟΡΤΙΟΥ
1

D. Gauss $\oint_{S=\partial V} \vec{D} \cdot d\vec{a} = \int_V \vec{\nabla} \cdot \vec{D} dV$ Κ ΟΛΙΚΟΥ ΡΕΥΜΑΤΟΣ

D. Stokes $\oint_{L=\partial S} \vec{D} \cdot d\vec{l} = \int_S \vec{\nabla} \times \vec{D} \cdot d\vec{a}$

διαφορική μορφή

In Eq. Maxwell $\vec{\nabla} \cdot \vec{E} = \frac{\rho}{\epsilon_0}$

επον. κερβ ($\rho=0, \vec{J}=\vec{0}$)

V. Gauss interpretation

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

2. Eq. Maxwell $\vec{\nabla} \cdot \vec{B} = 0$

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

V. Gauss interpretation

3. Eq. Maxwell $\vec{\nabla} \times \vec{E} = -\frac{\partial \vec{B}}{\partial t}$

$$\vec{\nabla} \times \vec{E} = -\frac{\partial \vec{B}}{\partial t}$$

V. Faraday Εργαζόμενης

4. Eq. Maxwell $\vec{\nabla} \times \vec{B} = \mu_0 \vec{J} + \mu_0 \epsilon_0 \frac{\partial \vec{E}}{\partial t}$

$$\vec{\nabla} \times \vec{B} = \mu_0 \epsilon_0 \frac{\partial \vec{E}}{\partial t}$$

V. Ampère &
διάρθρωση Maxwell

ελαστικηρωτική μορφή

1^m + D. Gauss $\int_V \vec{\nabla} \cdot \vec{E} dV = \int_S \vec{E} \cdot d\vec{a} \Rightarrow \Phi_{E,S=\partial V} := \int_S \vec{E} \cdot d\vec{a} = \frac{q_{\text{έργο}}}{\epsilon_0}$

2^m + D. Gauss $\int_V \vec{\nabla} \cdot \vec{B} dV = \int_S \vec{B} \cdot d\vec{a} \Rightarrow \Phi_{B,S=\partial V} := \int_S \vec{B} \cdot d\vec{a} = 0$

3^m + D. Stokes $\int_S \vec{\nabla} \times \vec{E} \cdot d\vec{a} = \int_L \vec{E} \cdot d\vec{l} \Rightarrow \mathcal{E}_{\text{HEAD}} := \oint_L \vec{E} \cdot d\vec{l} = -\frac{\partial}{\partial t} \int_S \vec{B} \cdot d\vec{a}$
 $= -\frac{\partial}{\partial t} \Phi_{B,S}$

4^m + D. Stokes $\int_S \vec{\nabla} \times \vec{B} \cdot d\vec{a} = \oint_L \vec{B} \cdot d\vec{l} \Rightarrow \oint_L \vec{B} \cdot d\vec{l} = \int_S (\mu_0 \vec{J} + \mu_0 \epsilon_0 \frac{\partial \vec{E}}{\partial t}) \cdot d\vec{a} =$

$$= \mu_0 I_{\text{μεσανεργίας}} S + \mu_0 \epsilon_0 \frac{\partial}{\partial t} \Phi_{E,S}$$

ΥΠΑΡΞΗ ΤΗΣ ΚΥΜΑΤΩΝ όταν $\rho = 0$ & $J = 0$

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

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

$$\vec{\nabla} \times \vec{E} = - \frac{\partial \vec{B}}{\partial t}$$

$$\vec{\nabla} \times \vec{B} = \epsilon_0 \mu_0 \frac{\partial \vec{E}}{\partial t}$$

$$\vec{\nabla} \times (\vec{\nabla} \times \vec{A}) = \vec{\nabla}(\vec{\nabla} \cdot \vec{A}) - \vec{\nabla}^2 \vec{A} \quad \left(\vec{\nabla}^2 \text{ Laplacian} \right)$$

$$\vec{\nabla} \times (\vec{\nabla} \times \vec{E}) = \vec{\nabla}(\vec{\nabla} \cdot \vec{E}) - \vec{\nabla}^2 \vec{E} \Rightarrow \vec{\nabla} \times \left(- \frac{\partial \vec{B}}{\partial t} \right) = - \vec{\nabla}^2 \vec{E} \Rightarrow$$

$$- \frac{\partial}{\partial t} \vec{\nabla} \times \vec{B} = - \vec{\nabla}^2 \vec{E} \Rightarrow - \frac{\partial}{\partial t} \epsilon_0 \mu_0 \frac{\partial \vec{E}}{\partial t} = - \vec{\nabla}^2 \vec{E} \Rightarrow \vec{\nabla}^2 \vec{E} = \epsilon_0 \mu_0 \frac{\partial^2 \vec{E}}{\partial t^2}$$

$$U_q = c = \frac{1}{\sqrt{\epsilon_0 \mu_0}}$$

$$\vec{\nabla}^2 \vec{E} = \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2 \vec{E}}{\partial t^2}$$

$$\left[\vec{\nabla}^2 - \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2}{\partial t^2} \right] \vec{E} = 0$$

$$\square \vec{E} = 0$$

$$\left(\square \text{ D'Alembertian} \right)$$

$$\vec{\nabla} \times (\vec{\nabla} \times \vec{B}) = \vec{\nabla}(\vec{\nabla} \cdot \vec{B}) - \vec{\nabla}^2 \vec{B} \Rightarrow \vec{\nabla} \times \left(\epsilon_0 \mu_0 \frac{\partial \vec{E}}{\partial t} \right) = - \vec{\nabla}^2 \vec{B} \Rightarrow$$

$$\epsilon_0 \mu_0 \frac{\partial}{\partial t} \vec{\nabla} \times \vec{E} = - \vec{\nabla}^2 \vec{B} \Rightarrow \epsilon_0 \mu_0 \frac{\partial}{\partial t} \left(- \frac{\partial \vec{B}}{\partial t} \right) = - \vec{\nabla}^2 \vec{B} \Rightarrow \vec{\nabla}^2 \vec{B} = \epsilon_0 \mu_0 \frac{\partial^2 \vec{B}}{\partial t^2}$$

$$\vec{\nabla}^2 \vec{B} = \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2 \vec{B}}{\partial t^2}$$

$$\left[\vec{\nabla}^2 - \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2}{\partial t^2} \right] \vec{B} = 0$$

$$\square \vec{B} = 0$$

ΠΕΔΙΑ ΣΤΟ ΣΥΝΟΡΟ ΙΔΑΝΙΚΟΥ ΑΓΓΙΓΟΥ

Συμπλοκής Συρίγκες σημ. διεπιφάνεια μεταξύ δικτύων
interface

$$1_{\text{η E.S.M.}} \Rightarrow E_{1\perp} - E_{2\perp} = \frac{\sigma}{\epsilon_0} \quad \left. \begin{matrix} \sum \\ \sum \end{matrix} \right\}$$

$$2_{\text{η E.S.M.}} \Rightarrow B_{1\perp} = B_{2\perp}$$

$$3_{\text{η E.S.M.}} \Rightarrow E_{1\parallel} = E_{2\parallel}$$

$$4_{\text{η E.S.M.}} \Rightarrow B_{2\parallel} - B_{1\parallel} = \mu_0 \cdot \int \text{δραγμής του} \\ \text{διαστορά την } S \\ \downarrow \\ [J^{\text{...}}] = \frac{A}{m}$$

Έχει
 (1) = θεορικός σύγιγγος ($\vec{B}_1 = \vec{0}$, $\vec{E}_1 = \vec{0}$)
 (2) = κενό ή άέρας

τούτοις της $\sum \sum$
προστίθεται

$$-E_{2\perp} = \frac{\sigma}{\epsilon_0} \quad \left. \begin{matrix} \sum \\ \sum \end{matrix} \right\}$$

$$B_{2\perp} = 0$$

$$E_{2\parallel} = 0$$

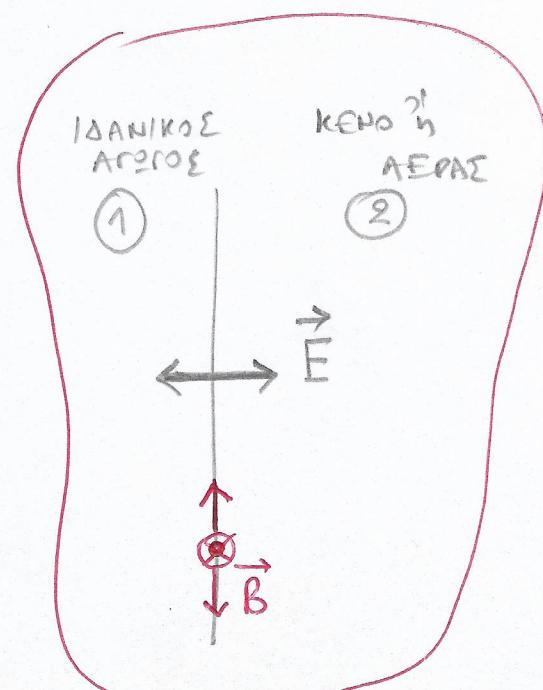
$$B_{2\parallel} = \mu_0 \int \text{δραγμής} \\ \text{του διαστορά την } S$$

Όχι χρειαστούνται περισσότερα τις

$$B_{2\perp} = 0$$

$$E_{2\parallel} = 0$$

$\sum \sum *$



ΠΕΔΙΑ ΣΕ ΚΟΙΔΗΤΕΣ

ΟΛΗ Η ΕΝΕΡΓΕΙΑ
Το μεγαλύτερο πήδη της ένεργειας είναι HM κυρίων
 που προστίθεται στην επιφάνεια ενός κανόνας σεμαντικών αντικείμενων

ΙΔΑΝΙΚΟΥ ΑΓΩΝΟΥ



Μπορείτε να αποδικτυώσετε HM ένεργεια

στη μορφή στατικών HM κυρίων

ενώς κοιδήτες με τοπικών περιοχών iderik's (ή κατέ προσεγγίζεις)

εγγύη.

ΙΔΑΝΙΚΟΥ

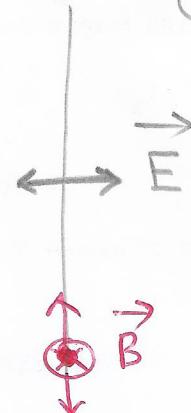
①

ΚΕΝΟΥ ή
ΑΕΡΑΣ

$E \Sigma \Sigma^*$

$B_{2\perp} = 0$

$E_{2\parallel} = 0$



Συνεπώς, οι διαφορές θα εγχωριώνονται

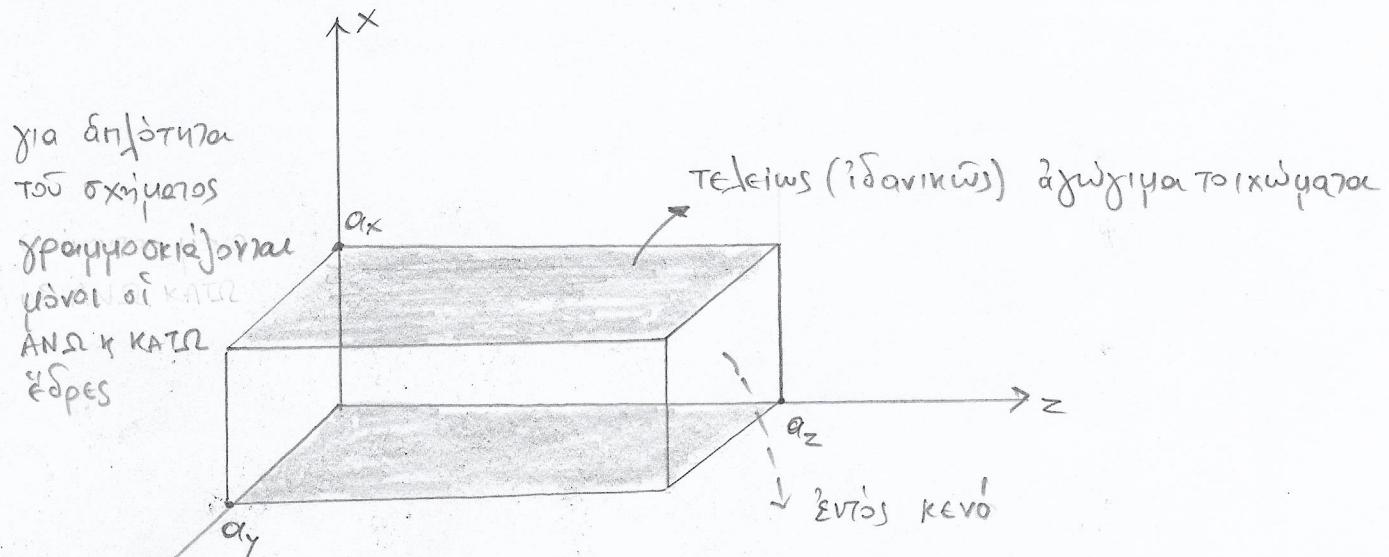
Των στατικών HM κυρίων που διαπροσβαλλούνται από την κοιδήτη
 "μορφοποίηση" της την κοιδήτη,

ΚΑΘΟΡΙΖΟΝΤΑΙ ΑΠΟ

Το σχήμα της κοιδήτης

(Κανονικοί) Τρίπολι $\left\{ \begin{array}{l} \text{μορφές} \\ \text{είς} \\ \text{εγχωριώνες} \end{array} \right. \quad \left\{ \begin{array}{l} \text{patterns} \\ \text{as} \\ \text{frequencies} \end{array} \right. \} \quad \text{(normal) under}$

ΚΑΝΟΝΙΚΟΙ ΤΡΟΠΟΙ ΗΜ ΠΕΔΙΟΥ σε ΟΡΘΟΓΩΝΙΑ ΠΑΡΑΛΛΗΛΕΠΙΠΕΔΗ ΚΟΙΛΟΤΗΤΑ



$$\vec{\nabla}^2 \vec{E} = \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2 \vec{E}}{\partial t^2} \quad \text{KEE}$$

$$\vec{\nabla}^2 \vec{B} = \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2 \vec{B}}{\partial t^2} \quad \text{KEB}$$

ετις διεπιφάνειες

$$\left. \begin{array}{l} B_{\perp} = 0 \\ E_{\parallel} = 0 \end{array} \right\} E \Sigma^*$$

Αναγνωρίζεται ότι στη σημερινή στιγμή χρησιμούν τα μητραρθρών \vec{r}, t , δηλαδή

$$\vec{E}(x, y, z, t) = \vec{E}_r(x, y, z) \cdot \vec{e}^{-i\omega t}$$

$x\hat{\omega}\rho\sigma$ $x\rho\sigma\sigma$

$$\text{KEE} \Rightarrow \vec{e}^{-i\omega t} \vec{\nabla}^2 \vec{E}_r = \frac{1}{c^2} (-i\omega)^2 \vec{e}^{-i\omega t} \vec{E}_r \Rightarrow$$

$$\vec{\nabla}^2 \vec{E}_r + \frac{\omega^2}{c^2} \vec{E}_r = \vec{0}$$

Στη συνέχεια χωρίζουμε τις μητραρθρές x, y, z έντος του \vec{r}

... πρέσεις...

μηδενί] έταιροι για

$$E_x = E_{x0} \cdot \cos(k_x x) \cdot \sin(k_y y) \cdot \sin(k_z z) \quad y = \phi \text{ και } z = \phi$$

$$E_y = E_{y0} \cdot \sin(k_x x) \cdot \cos(k_y y) \cdot \sin(k_z z) \quad x = \phi \text{ και } z = \phi$$

$$E_z = E_{z0} \cdot \sin(k_x x) \cdot \sin(k_y y) \cdot \cos(k_z z) \quad x = \phi \text{ και } y = \phi$$

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



Στην κάτω έδρα ($x = \phi$)

Ξέρουμε E_x συνιστώσα

δηλ. $\vec{E} \perp$ κάτω έδρα

Στην πίσω έδρα ($y = \phi$)

Ξέρουμε E_y συνιστώσα

δηλ. $\vec{E} \perp$ πίσω έδρα

Στην δριστερή έδρα ($z = \phi$)

Ξέρουμε E_z συνιστώσα

δηλ. $\vec{E} \perp$ δριστερή έδρα

{ Ικανοποιείται ότι
 $E \sum \sum * E_{II} = 0$

Όμως, δα πρέπει

Στην άνω έδρα ($x = a_x$)

να Ξέρουμε E_x συνιστώσα

δηλ. $\vec{E} \perp$ άνω έδρα

για να

Στην μπροστινή έδρα ($y = a_y$)

να Ξέρουμε E_y συνιστώσα

δηλ. $\vec{E} \perp$ μπροστινή έδρα

Ικανοποιείται ότι

Στην δεξιά έδρα ($z = a_z$)

να Ξέρουμε E_z συνιστώσα

δηλ. $\vec{E} \perp$ δεξιά έδρα

$E \sum \sum * E_{II} = 0$

Στην άνω έδρα, δα πρέπει $\sin(k_x a_x) = 0 \Rightarrow k_x a_x = m_x \pi \Rightarrow k_x = \frac{m_x \pi}{a_x}, m_x \in \mathbb{Z}$

Στην μπροστινή έδρα, δα πρέπει $\sin(k_y a_y) = 0 \Rightarrow k_y a_y = m_y \pi \Rightarrow k_y = \frac{m_y \pi}{a_y}, m_y \in \mathbb{Z}$

Στην δεξιά έδρα, δα πρέπει $\sin(k_z a_z) = 0 \Rightarrow k_z a_z = m_z \pi \Rightarrow k_z = \frac{m_z \pi}{a_z}, m_z \in \mathbb{Z}$

$$\Rightarrow \left(\frac{m_x \pi}{a_x} \right)^2 + \left(\frac{m_y \pi}{a_y} \right)^2 + \left(\frac{m_z \pi}{a_z} \right)^2 = \frac{\omega^2}{c^2}$$

$$\omega_{m_x, m_y, m_z} = \pi c \sqrt{\left(\frac{m_x}{a_x} \right)^2 + \left(\frac{m_y}{a_y} \right)^2 + \left(\frac{m_z}{a_z} \right)^2}$$

δροσιστικά κοιδότητα

$$\omega_{m_x, m_y, m_z} = \pi c \sqrt{\frac{m_x^2 + m_y^2}{a_x'^2} + \frac{m_z^2}{a_z'^2}}$$

Τετραγωνική κοιδότητα
($a_x = a_z - a'$)

$$\omega_{m_x, m_y, m_z} = \frac{\pi c}{\alpha} \sqrt{m_x^2 + m_y^2 + m_z^2}$$

κυριαρχεί κοιλότητα
($a_x = a_y = a_z = a$)

Μπορούμε να πάρουμε τα $m_x, m_y, m_z \in \mathbb{N}$

διπολοφωνίας την άλλην προσήκου στα E_{x0}, E_{y0}, E_{z0}

διγενή ξεπλέποντας στα E_{x0}, E_{y0}, E_{z0} να πάρουμε διειλές ή δρυπτικές τικές
τέτοιες ώστε να συμβαθούν με τις συνοριακές συνδήσεις.

$$\frac{\alpha \omega}{\pi c} = \sqrt{m_x^2 + m_y^2 + m_z^2}$$

m_x	m_y	m_z	$\frac{\alpha \omega}{\pi c}$	E πλάτος	B σχόλιο	B πλάτος	B σχόλιο
0	0	0	0	0		0	
0	0	1	1	0		0	
0	1	1	$\sqrt{2}$	$\neq 0$	$\exists E_x$	$\neq 0$	$\exists B_y, B_z$
1	1	1	$\sqrt{3}$	$\neq 0$		$\neq 0$	
0	0	2	$\sqrt{4}=2$	0		0	
0	1	2	$\sqrt{5}$	$\neq 0$	$\exists E_x$	$\neq 0$	$\exists B_y, B_z$

... πράξεις...

μιδενίζεται για

$$B_x = \frac{i}{\omega} (E_{y0} k_z - E_{z0} k_y) \cdot \sin(k_x x) \cdot \cos(k_y y) \cdot \cos(k_z z) \quad x=0 \text{ κάτω}$$

$$B_y = \frac{i}{\omega} (E_{z0} k_x - E_{x0} k_z) \cdot \cos(k_x x) \cdot \sin(k_y y) \cdot \cos(k_z z) \quad y=0 \text{ πάνω}$$

$$B_z = \frac{i}{\omega} (E_{x0} k_y - E_{y0} k_x) \cdot \cos(k_x x) \cdot \cos(k_y y) \cdot \sin(k_z z) \quad z=0 \text{ αριστερά}$$

συμφωνα με την

$$E \sum \sum * B_{\perp} = 0$$

Σημείωση για

$$\text{Άλλω } x=a_x \quad \sin(k_x a_x) = \sin(m_x \pi) = 0 \quad \text{και πάλι}$$

συμφωνα με την

$$E \sum \sum * B_{\perp} = 0$$

$$\text{Υπόορο } y=a_y \quad \sin(k_y a_y) = \sin(m_y \pi) = 0$$

$$\text{Δεξιά } z=a_z \quad \sin(k_z a_z) = \sin(m_z \pi) = 0$$

$$\vec{E}_r(x, y, z) = E_1(x, y, z) \hat{x} + E_2(x, y, z) \hat{y} + E_3(x, y, z) \hat{z}$$

$$\nabla^2 \vec{E}_r + \frac{\omega^2}{c^2} \vec{E}_r = \vec{0}$$

нр 6

$$\nabla^2 E_1 \hat{x} + \nabla^2 E_2 \hat{y} + \nabla^2 E_3 \hat{z} + \frac{\omega^2}{c^2} E_1 \hat{x} + \frac{\omega^2}{c^2} E_2 \hat{y} + \frac{\omega^2}{c^2} E_3 \hat{z} = \vec{0}$$

$$\nabla^2 E_1 + \frac{\omega^2}{c^2} E_1 = 0 \quad \nabla^2 E_2 + \frac{\omega^2}{c^2} E_2 = 0 \quad \nabla^2 E_3 + \frac{\omega^2}{c^2} E_3 = 0$$

$$E_1 = X_1(x) Y_1(y) Z_1(z) \quad E_2 = X_2(x) Y_2(y) Z_2(z) \quad E_3 = X_3(x) Y_3(y) Z_3(z)$$

$$Y_i Z_i \frac{d^2 X_i}{dx^2} + X_i Z_i \frac{d^2 Y_i}{dy^2} + X_i Y_i \frac{d^2 Z_i}{dz^2} = -\frac{\omega^2}{c^2} X_i Y_i Z_i \quad i=1,2,3$$

$$\underbrace{\frac{1}{X_i} \frac{d^2 X_i}{dx^2}}_{f(x)} + \underbrace{\frac{1}{Y_i} \frac{d^2 Y_i}{dy^2}}_{g(y)} + \underbrace{\frac{1}{Z_i} \frac{d^2 Z_i}{dz^2}}_{h(z)} = -\frac{\omega^2}{c^2} = -k^2 = -k_{xi}^2 - k_{yi}^2 - k_{zi}^2$$

$$\frac{d^2 X_i}{dx^2} + k_{xi}^2 X_i = 0 \quad \frac{d^2 Y_i}{dy^2} + k_{yi}^2 Y_i = 0 \quad \frac{d^2 Z_i}{dz^2} + k_{zi}^2 Z_i = 0$$

$$X_i = A_{1i} \cos(k_{xi} x) + B_{1i} \sin(k_{xi} x)$$

$$Y_i = A_{2i} \cos(k_{yi} y) + B_{2i} \sin(k_{yi} y)$$

$$Z_i = A_{3i} \cos(k_{zi} z) + B_{3i} \sin(k_{zi} z)$$

$$E_i(x, y, z) = X_i(x) \cdot Y_i(y) \cdot Z_i(z) \quad \text{здесь } \partial$$

$$E_1(x, y, z) = X_1(x) \cdot Y_1(y) \cdot Z_1(z) \quad \text{раундиферене } y=0 \text{ и } z=0 \\ \text{ибо раундиферене } x=0$$

$$\Rightarrow E_1(x, y, z) = K_1 \cdot \cos(k_{x1} x) \cdot \sin(k_{y1} y) \cdot \sin(k_{z1} z)$$

$$E_2(x, y, z) = X_2(x) \cdot Y_2(y) \cdot Z_2(z) \quad \text{раундиферене } x=0 \text{ и } z=0 \\ \text{ибо раундиферене } y=0$$

$$\Rightarrow E_2(x, y, z) = K_2 \sin(k_{x2} x) \cdot \cos(k_{y2} y) \cdot \sin(k_{z2} z)$$

$$E_3(x, y, z) = X_3(x) \cdot Y_3(y) \cdot Z_3(z) \quad \text{раундиферене } x=0 \text{ и } y=0 \\ \text{ибо раундиферене } z=0$$

$$\Rightarrow E_3(x, y, z) = K_3 \cdot \sin(k_{x3} x) \cdot \sin(k_{y3} y) \cdot \cos(k_{z3} z)$$

$$E_x(x, y, z) = E_{x0} \cos(k_{x1}x) \cdot \sin(k_{y1}y) \cdot \sin(k_{z1}z) \quad y=0 \quad \text{καὶ} \quad z=0 \quad \text{προτ}$$

$$E_y(x, y, z) = E_{y0} \sin(k_{x2}x) \cdot \cos(k_{y2}y) \cdot \sin(k_{z2}z) \quad x=0 \quad \text{καὶ} \quad z=0$$

$$E_z(x, y, z) = E_{z0} \sin(k_{x3}x) \cdot \sin(k_{y3}y) \cdot \cos(k_{z3}z) \quad x=0 \quad \text{καὶ} \quad y=0$$

$$k_{x1}^2 + k_{y1}^2 + k_{z1}^2 = k^2 = \frac{\omega^2}{c^2}$$

Σήμερν κάτω έδρα ($x=0$) Είμαστε E_x συνιστώντας, δηλ. $\vec{E} \perp$ ΚΑΤΩ ΕΔΡΑ

Σήμερν άνωστη έδρα ($y=0$) Είμαστε E_y συνιστώντας, δηλ. $\vec{E} \perp$ ΟΠΙΣΘΙΑ ΕΔΡΑ

Σήμερν αριστερή έδρα ($z=0$) Είμαστε E_z συνιστώντας, δηλ. $\vec{E} \perp$ ΑΡΙΣΤΕΡΗ ΕΔΡΑ

Όμως, δια πρέπει

Σήμερν άνω έδρα ($x=a_x$) να Είμαστε E_x συνιστώντας, δηλ. $\vec{E} \perp$ ΑΝΩ ΕΔΡΑ

Σήμερν μπροστινή έδρα ($y=a_y$) να Είμαστε E_y συνιστώντας, δηλ. $\vec{E} \perp$ ΜΠΡΟΣΤΙΝΗ ΕΔΡΑ

Σήμερν δεξιά έδρα ($z=a_z$) να Είμαστε E_z συνιστώντας, δηλ. $\vec{E} \perp$ ΔΕΞΙΑ ΕΔΡΑ

$$@ \text{ΑΝΩ ΕΔΡΑ} \quad \sin(k_{x2}a_x) = 0 = \sin(k_{x3}a_x) \quad k_{x2} = \frac{m_{x2}\pi}{a_x} \quad k_{x3} = \frac{m_{x3}\pi}{a_x}$$

$$@ \text{ΜΠΡΟΣΤΙΝΗ} \gg \sin(k_{y1}a_y) = 0 = \sin(k_{y3}a_y) \quad k_{y1} = \frac{m_{y1}\pi}{a_y} \quad k_{y3} = \frac{m_{y3}\pi}{a_y}$$

$$@ \text{ΔΕΞΙΑ ΕΔΡΑ} \quad \sin(k_{z1}a_z) = 0 = \sin(k_{z2}a_z) \quad k_{z1} = \frac{m_{z1}\pi}{a_z} \quad k_{z2} = \frac{m_{z2}\pi}{a_z}$$

$$k_{x2} = k_{x3} := k_x$$

$$k_{x1}^2 + \frac{m_{y1}^2\pi^2}{a_y^2} + \frac{m_{z1}^2\pi^2}{a_z^2} = \frac{\omega^2}{c^2}$$

$$k_{y1} = k_{y3} := k_y$$

$$\frac{m_{x2}^2\pi^2}{a_x^2} + k_{y2}^2 + \frac{m_{z2}^2\pi^2}{a_z^2} = \frac{\omega^2}{c^2}$$

$$k_{z1} = k_{z2} := k_z$$

$$\frac{m_{x3}^2\pi^2}{a_x^2} + \frac{m_{y3}^2\pi^2}{a_y^2} + k_{z3}^2 = \frac{\omega^2}{c^2}$$

$$\frac{\omega^2}{c^2} = k_{x1}^2 + k_y^2 + k_z^2 = k_x^2 + k_{y2}^2 + k_z^2 = k_x^2 + k_y^2 + k_{z3}^2$$

$$= k_{x2}^2 + k_y^2 + k_{z2}^2 =$$

$$= k_{x3}^2 + k_y^2 + k_{z3}^2 \Rightarrow$$

$$\frac{\omega^2}{c^2} = k_{x1}^2 + k_y^2 + k_z^2 = k_x^2 + k_{y2}^2 + k_z^2 = k_x^2 + k_y^2 + k_{z3}^2$$

$$(k_{x1}^2 - k_x^2) = (k_{y2}^2 - k_y^2) \quad (k_{x1}^2 - k_x^2) = (k_{z3}^2 - k_z^2) \quad (k_{y2}^2 - k_y^2) = (k_{z3}^2 - k_z^2)$$

$$(k_{x1}^2 - k_x^2) = (k_{y2}^2 - k_y^2) = (k_{z3}^2 - k_z^2)$$

$$\downarrow \quad \downarrow \quad \downarrow$$

$$\exists \sin(k_{x1}x) \quad \exists \sin(k_{y2}y) \quad \exists \sin(k_{z3}z) \quad \text{όπτια συναρμολογία}$$

$$k_{x1} = k_x \quad k_{y2} = k_y \quad k_{z3} = k_z$$

"Apa" $k_x = k_{x1} = k_{x2} = k_{x3} = \frac{m_x \pi}{a_x}$ $m_x \in \mathbb{Z}$ прач'
 $k_y = k_{y1} = k_{y2} = k_{y3} = \frac{m_y \pi}{a_y}$ $m_y \in \mathbb{Z}$
 $k_z = k_{z1} = k_{z2} = k_{z3} = \frac{m_z \pi}{a_z}$ $m_z \in \mathbb{Z}$

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

$$E_x(x, y, z) = E_{x0} \cdot \cos(k_x x) \cdot \sin(k_y y) \cdot \sin(k_z z) \quad k_x = \frac{m_x \pi}{a_x} \quad m_x \in \mathbb{N}$$

$$E_y(x, y, z) = E_{y0} \cdot \sin(k_x x) \cdot \cos(k_y y) \cdot \sin(k_z z) \quad k_y = \frac{m_y \pi}{a_y} \quad m_y \in \mathbb{N}$$

$$E_z(x, y, z) = E_{z0} \cdot \sin(k_x x) \cdot \sin(k_y y) \cdot \cos(k_z z) \quad k_z = \frac{m_z \pi}{a_z} \quad m_z \in \mathbb{N}$$

↑
Запомнил та формула
от E_{x0}, E_{y0}, E_{z0}