

1. סדר א של מקומות הלאות 80° ביחס ל-x.
 א - 20° ביחס ל-x
 ב - 35° " "
 ג - 30° " "

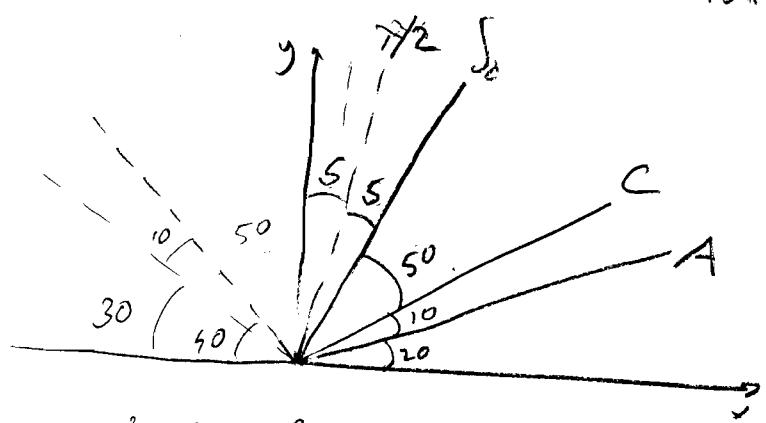
(א) הסדרות יהיו מניימיות כאשר הכל מרחב זכך מקומות הלאות בין המקומות לכל יהיה מקומות כל הייבשה. מקומות שלני הסדר הוא:

$$I = I_0 \cos^2 60^\circ \cos^2 65^\circ \cos^2 55^\circ = 0.0137 I_0 \quad C \leftarrow B \leftarrow A$$

(ב) הסדרות יהיו מקומות מניימיות כאשר הכל מרחב זכך מקומות הלאות בין המקומות לכל יהיה קרני כל הייבשה. מקומות שלני הסדר הוא:

$$I = I_0 \cos^2 5^\circ \cos^2 55^\circ \cos^2 10^\circ = 0.3166 I_0 \quad A \leftarrow C \leftarrow B$$

(ג) כל אתר חצי של יוצנת הפכט פאזה של π בין כביב השדה הניצב לכביב המהיר לכביב השדה שהקומות שלו. האפקט הכולל הוא טכיוון הקיטוב של האנטימה הניצבית מהפלאה מרחב זכך ביחס לכביב המהיר.



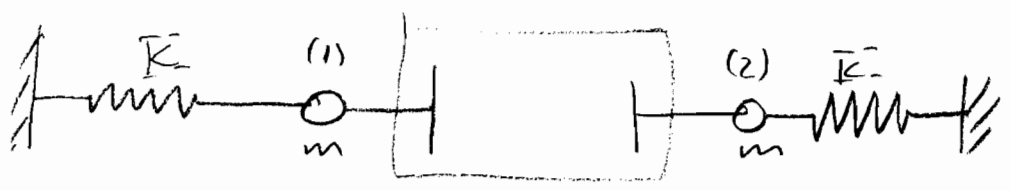
הקוים המקומות מציניים את היטוב הייבשה של הכל המקומות טכיוון של מרחב המקומות אתה במרחב זכך $\pi/2$.

$$I = I_0 \cos^2 60^\circ \cos^2 120^\circ = 0.0625 I_0$$

$$I = I_0 \cos^2 50^\circ \cos^2 10^\circ = 0.5007 I_0$$

$$C \leftarrow \pi/2 \leftarrow A$$

$$\pi/2 \leftarrow A \leftarrow C \quad (3)$$



$$\begin{cases} m\ddot{x}_1 = -Kx_1 - \alpha(\dot{x}_1 - \dot{x}_2) \\ m\ddot{x}_2 = -Kx_2 - \alpha(\dot{x}_2 - \dot{x}_1) \end{cases}$$

(כ)

$$\begin{cases} \ddot{x}_1 + \frac{K}{m}x_1 + \frac{\alpha}{m}\dot{x}_1 - \frac{\alpha}{m}\dot{x}_2 = 0 \\ \ddot{x}_2 + \frac{K}{m}x_2 - \frac{\alpha}{m}\dot{x}_1 + \frac{\alpha}{m}\dot{x}_2 = 0 \end{cases} \quad \begin{aligned} \omega_0^2 &= \frac{K}{m} \\ \Gamma &= \frac{\alpha}{m} \end{aligned}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} \ddot{x}_1 + \ddot{x}_2 + \omega_0^2(x_1 + x_2) = 0 & y_1 = x_1 + x_2 \\ \ddot{x}_1 - \ddot{x}_2 + \omega_0^2(x_1 - x_2) + 2\Gamma(\dot{x}_1 - \dot{x}_2) = 0 & y_2 = x_1 - x_2 \end{cases}$$

$$\begin{cases} \ddot{y}_1 + \omega_0^2 y_1 = 0 \\ \ddot{y}_2 + 2\Gamma \dot{y}_2 + \omega_0^2 y_2 = 0 \end{cases}$$

$$y_1 = A_1 \cos(\omega_0 t + \varphi_1)$$

$$y_2 = A_2 \cos(\tilde{\omega} t + \varphi_2) e^{-\Gamma t} \quad \tilde{\omega}^2 = \omega_0^2 - \Gamma^2$$

(... יכול להיות גם ~ כוכב ...)

אופן התנועה: $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ עם תדירות ω_0 (שינוי קטן)

$\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$ עם תדירות $\tilde{\omega}$ (קטן עם גבול) הגדול ככה Γ

אחרי זמן ארוך ($\frac{1}{\Gamma} = \frac{m}{\alpha} \gg t$) אופן התנועה נשני יוצא ויש רק אופן התנועה הכאטון, כלומר המסתורית יתקן קרא אחר מחדש שתייה ה'ה'הן תנועה יחסית.

$$\begin{cases} \ddot{x}_1 + \omega_0^2 x_1 + \Gamma \dot{x}_1 - \Gamma \dot{x}_2 = 0 \\ \ddot{x}_2 + \omega_0^2 x_2 - \Gamma \dot{x}_1 + \Gamma \dot{x}_2 = \frac{F_0}{m} \cos \omega t \end{cases}$$

دریافت بر (2)

$$y_1 = x_1 + x_2$$

$$y_2 = x_1 - x_2$$

$$\ddot{y}_1 + \omega_0^2 y_1 = \frac{F_0}{m} \cos \omega t$$

$$\ddot{y}_2 + 2\Gamma \dot{y}_2 + \omega_0^2 y_2 = -\frac{F_0}{m} \cos \omega t$$

در صورت $\omega \neq \omega_0$ ، $\tilde{\omega} = \omega$

$$y_1 = \frac{F_0}{m} \frac{1}{\omega_0^2 - \omega^2} \cos \omega t$$

$$y_2 = -\frac{F_0}{m} \frac{2\Gamma\omega}{(\omega_0^2 - \omega^2)^2 + 4\Gamma^2\omega^2} \sin \omega t - \frac{F_0}{m} \frac{\omega_0^2 - \omega^2}{(\omega_0^2 - \omega^2)^2 + 4\Gamma^2\omega^2} \cos \omega t$$

$$x_1 = \frac{1}{2} (y_1 + y_2)$$

$$x_2 = \frac{1}{2} (y_1 - y_2)$$

$|\omega_0^2 - \omega^2| \gg 2\Gamma\omega$ در (d)

$$y_1 = \frac{F_0}{m} \frac{1}{\omega_0^2 - \omega^2} \cos \omega t$$

$$y_2 \approx -\frac{F_0}{m} \frac{2\Gamma\omega}{(\omega_0^2 - \omega^2)^2} \sin \omega t - \frac{F_0}{m} \frac{1}{\omega_0^2 - \omega^2} \cos \omega t \approx$$

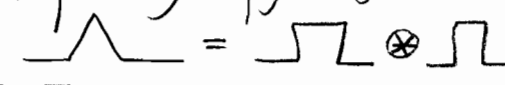
$$\approx -\frac{F_0}{m} \frac{1}{\omega_0^2 - \omega^2} \cos \omega t$$

$$\begin{cases} x_1 = 0 \\ x_2 = \frac{F_0}{m} \frac{1}{\omega_0^2 - \omega^2} \cos \omega t \end{cases}$$

در صورت $\omega = \omega_0$ ، $\tilde{\omega} = \omega_0$

המשוואה היא $\Psi(x,t) = A(t) e^{i(\omega t - kx)}$

$$A(t) = \begin{cases} t+1, & -1 < t < 0 \\ -t+1, & 0 < t < 1 \\ 0, & \text{otherwise} \end{cases}$$

התשובה ניתנת למטרה "א" אך כנראה שזוהי תשובה ב"ה שגויה. יש להשתמש במשפט פארוסי כדי להבין את התוצאה.


$$\tilde{\Psi}(x, \omega) = \int_{-\infty}^{\infty} \Psi(x,t) e^{-i\omega t} dt =$$

$$= e^{-ik_0 x} \left[\int_{-1}^0 (t+1) e^{-i(\omega - \omega_0)t} dt + \int_0^1 (1-t) e^{-i(\omega - \omega_0)t} dt \right]$$

$$= e^{-ik_0 x} \frac{e^{-i(\omega - \omega_0)} (-1 + e^{i(\omega - \omega_0)})^2}{(\omega - \omega_0)^2}$$

$$= 4e^{-ik_0 x} \frac{\sin^2 \frac{\omega - \omega_0}{2}}{(\frac{\omega - \omega_0}{2})^2} = -e^{-ik_0 x} \text{sinc}^2 \frac{\omega - \omega_0}{2}$$

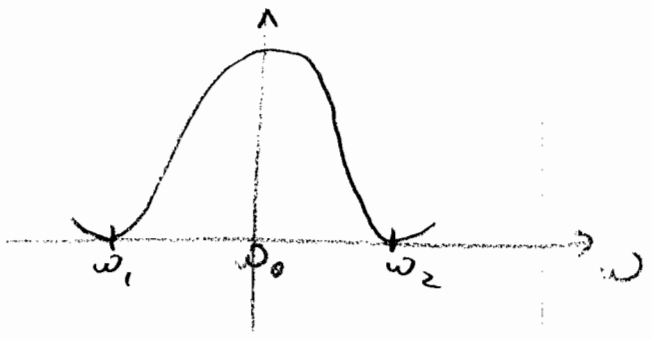
$$|\tilde{\Psi}(\omega)| = \text{sinc}^2 \frac{\omega - \omega_0}{2}$$

$$|\tilde{\Psi}(\omega_{1,2})| = 0$$

$$\sin \frac{\omega_{1,2} - \omega_0}{2} = 0$$

$$\omega_{1,2} - \omega_0 = \pm 2\pi$$

$$\omega_{1,2} = \pm 2\pi + \omega_0$$



העיקר הוא הפונקציה האוסילטורית
 $\Delta\omega = \frac{1}{2}(\omega_2 - \omega_1) = 2\pi$

$$\omega = \frac{kV}{1 - \alpha k}$$

$$\frac{d\omega}{dk} = \frac{V(1 - \alpha k) + \alpha kV}{(1 - \alpha k)^2} = \frac{V}{(1 - \alpha k)^2}$$

ההיבט של התקדמות הפסים היא בקצב $\frac{d\omega}{dk}(k=k_0)$

(ב)

$$\frac{\partial^2 \psi}{\partial t^2} = v^2 \left(\frac{\partial^2 \psi}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 \psi}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 \psi}{\partial z^2} \right)$$

5 $\frac{d}{dt}$

($x=0$ או $y=0$ או $z=0$) (אם $\psi=0$) (אם $\psi=0$) (אם $\psi=0$)
 $\psi(x, y, z, t) = A \sin(k_x x) \sin(k_y y) \cos(\omega t - k_z z)$

3-3. לרוב $\psi=0$

$$-\omega^2 \psi = v^2 (-k_x^2 - k_y^2 - k_z^2) \psi$$

$$\omega^2 = v^2 (k_x^2 + k_y^2 + k_z^2)$$

הם הנגזרים

$$\psi(x=0, a) = 0 \Rightarrow k_x a = \pi n, \quad n = 1, 2, \dots$$

$$\psi(y=0, b) = 0 \Rightarrow k_y b = \pi m, \quad m = 1, 2, \dots$$

$$\omega = v \sqrt{\left(\frac{\pi n}{a}\right)^2 + \left(\frac{\pi m}{b}\right)^2 + k_z^2}$$

$$\omega_c = v \sqrt{\left(\frac{\pi}{a}\right)^2 + \left(\frac{\pi}{b}\right)^2} = 3 \cdot 10^8 \cdot \pi \sqrt{\left(\frac{1}{5}\right)^2 + \left(\frac{1}{10}\right)^2} = \dots$$

$$= \frac{3 \cdot 10^8 \pi}{2\sqrt{5}} = 2.1 \cdot 10^9 \text{ מ"ר}$$

$$\omega_a = \sqrt{\frac{7}{5}} \omega_c = \frac{3 \cdot 10^8 \pi}{2 \cdot 5} \sqrt{7} = 2.49 \cdot 10^9 \text{ מ"ר} \quad (2)$$

$$\omega_{c2} = v \sqrt{\left(\frac{2\pi}{a}\right)^2 + \left(\frac{\pi}{b}\right)^2} = \dots$$

$$= v \pi \sqrt{\frac{2}{5}} = 2.66 \cdot 10^9 \text{ מ"ר}$$

(n, m) = (2, 1) הנגזרים הם ω_a (הנגזרים הם ω_{c2})

$\omega_a < \omega_{c2}$ ולכן הנגזרים הם ω_a (הנגזרים הם ω_{c2})

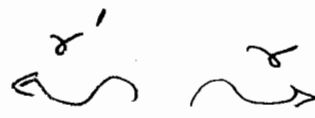
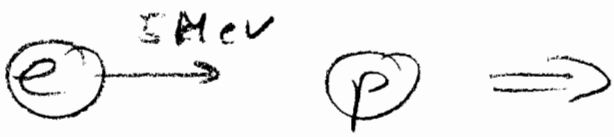
$$\omega_a = v \sqrt{\left(\frac{\pi}{a}\right)^2 + \left(\frac{\pi}{b}\right)^2 + k_z^2} \Rightarrow k_z = 0.44 \text{ 1/cm}$$

$$v_{ph} = \frac{\omega_a}{k_z} = 561 \text{ מ"ר}$$

הנגזרים הם ω_a

$$v_g = \frac{d\omega}{dk} = v \frac{k_z}{\sqrt{\left(\frac{\pi n}{a}\right)^2 + \left(\frac{\pi m}{b}\right)^2 + k_z^2}} \approx 159 \text{ מ"ר}$$

$$\omega_b = \sqrt{\frac{3}{5}} \omega_c \Rightarrow k_z = 0.44 \text{ 1/cm} \Rightarrow \lambda = \frac{1}{|k_z|} = 2.27 \text{ cm} \quad (3)$$



5.1.10

$$\begin{cases} p_e + p_p = p_\alpha + p_{\alpha'} \\ E + mc^2 = p_\alpha c + p_{\alpha'} c \\ p_p = 0 \end{cases}$$

ה' ו' > 10'0
ה' ו' > 10'0
ה' ו' > 10'0 - E

$$E^2 = p_e^2 c^2 + m^2 c^4$$

$$p_e = \frac{1}{c} \sqrt{E^2 - m^2 c^4}$$

$$p_{\alpha'} = p_\alpha - p_e$$

$$\Rightarrow E + mc^2 = 2p_\alpha c - p_e c$$

$$p_\alpha = \frac{E + mc^2 + p_e c}{2c} = \frac{E + mc^2 + \sqrt{E^2 - m^2 c^4}}{2c}$$

$$E = 5 \cdot 10^6 \cdot 1.6 \cdot 10^{-19} \text{ J} \quad c = 3 \cdot 10^8 \text{ m/c}$$

$$m = 9.1 \cdot 10^{-31} \text{ kg}$$

$$\Rightarrow p_\alpha = 2.8 \cdot 10^{-21} \text{ kg } \frac{\text{m}}{\text{s}}$$

$$p_e = \frac{1}{c} \sqrt{E^2 - m^2 c^4} = 2.65 \cdot 10^{-21} \text{ kg } \frac{\text{m}}{\text{s}}$$

$$p_{\alpha'} = p_\alpha - p_e = 1.44 \cdot 10^{-22} \text{ kg } \frac{\text{m}}{\text{s}}$$

כיוון הפולקון השני הינו בכיוון ההפוך לכיוון הפולקון.

$$p c = h \nu$$

$$\nu_\alpha = \frac{p_\alpha c}{h} = 1.27 \cdot 10^{21} \text{ Hz}$$

$$\nu_{\alpha'} = \frac{p_{\alpha'} c}{h} = 6.5 \cdot 10^{19} \text{ Hz}$$