

Неоднородная среда

January 18, 2019

1 Выражение компонент векторного поля через E_z и H_z

Рассмотрим систему уравнений максвелла:

$$\begin{cases} \left[\vec{\nabla}; \vec{H} \right] = \left(\frac{\partial H_z}{\partial y} - \frac{\partial H_y}{\partial z} \right) \bar{e}_x + \left(\frac{\partial H_x}{\partial z} - \frac{\partial H_z}{\partial x} \right) \bar{e}_y + \left(\frac{\partial H_y}{\partial x} - \frac{\partial H_x}{\partial y} \right) \bar{e}_z = \frac{1}{c} \frac{\partial \vec{D}}{\partial t} + \frac{4\pi}{c} (J_{sided} + J); & (1) \\ \left[\vec{\nabla}; \vec{E} \right] = \left(\frac{\partial E_z}{\partial y} - \frac{\partial E_y}{\partial z} \right) \bar{e}_x + \left(\frac{\partial E_x}{\partial z} - \frac{\partial E_z}{\partial x} \right) \bar{e}_y + \left(\frac{\partial E_y}{\partial x} - \frac{\partial E_x}{\partial y} \right) \bar{e}_z = -\frac{1}{c} \frac{\partial \vec{B}}{\partial t}; & (2) \\ \left(\vec{\nabla}; \vec{D} \right) = \rho; & (3) \\ \left(\vec{\nabla}; \vec{B} \right) = 0. & (4) \end{cases} \quad (1)$$

И материалы уравнения к ней:

$$\begin{cases} \vec{D} = \varepsilon \vec{E}; \\ \vec{B} = \mu \vec{H}; \\ \vec{J} = \sigma \vec{E}. \end{cases}$$

Перейдём в системе (1) к комплексным амплитудам, сделав следующую замену в уравнениях 1 и 2:

$$\begin{cases} \vec{E}(\vec{r}, t) = \int_{-\infty}^{\infty} \vec{E}_{\omega}(\vec{r}, \omega) e^{-i\omega t} d\omega, \\ \vec{E}_{\omega}(\vec{r}, -\omega) = \vec{E}_{\omega}^*(\vec{r}, \omega). \end{cases}, \quad \begin{cases} \vec{H}(\vec{r}, t) = \int_{-\infty}^{\infty} \vec{H}_{\omega}(\vec{r}, \omega) e^{-i\omega t} d\omega, \\ \vec{H}_{\omega}(\vec{r}, -\omega) = H_{\omega}^*(\vec{r}, \omega). \end{cases}$$

В нашем случае нет пространственных зарядов, и токов, поэтому:

$$\begin{cases} \left[\vec{\nabla}; \int_{-\infty}^{\infty} \vec{H}_{\omega}(\vec{r}, \omega) e^{-i\omega t} d\omega \right] = \frac{\varepsilon}{c} \frac{\partial}{\partial t} \int_{-\infty}^{\infty} \vec{E}_{\omega}(\vec{r}, \omega) e^{-i\omega t} d\omega; \\ \left[\vec{\nabla}; \int_{-\infty}^{\infty} \vec{E}_{\omega}(\vec{r}, \omega) e^{-i\omega t} d\omega \right] = -\frac{\mu}{c} \frac{\partial}{\partial t} \int_{-\infty}^{\infty} \vec{H}_{\omega}(\vec{r}, \omega) e^{-i\omega t} d\omega; \end{cases}$$

Меняем порядок действия дифференциальных и интегральных операторов, так как интегрирование и дифференцирование ведётся по не связанным переменным:

$$\begin{cases} \left[\vec{\nabla}; \int_{-\infty}^{\infty} \vec{H}_{\omega}(\vec{r}, \omega) e^{-i\omega t} d\omega \right] = -i\omega \frac{\varepsilon}{c} \int_{-\infty}^{\infty} \vec{E}_{\omega}(\vec{r}, \omega) e^{-i\omega t} d\omega; \\ \left[\vec{\nabla}; \int_{-\infty}^{\infty} \vec{E}_{\omega}(\vec{r}, \omega) e^{-i\omega t} d\omega \right] = i\omega \frac{\mu}{c} \int_{-\infty}^{\infty} \vec{H}_{\omega}(\vec{r}, \omega) e^{-i\omega t} d\omega; \end{cases}$$

Последнее выражение должно выполняться при любом значении t , следовательно мы можем опустить интегрирование и сократить на $e^{-i\omega t}$:

$$\begin{cases} \left[\vec{\nabla}; \vec{H} \right] = -i\omega \frac{\varepsilon}{c} \vec{E}; \\ \left[\vec{\nabla}; \vec{E} \right] = i\omega \frac{\mu}{c} \vec{H}; \end{cases} \quad (2)$$

Зависимость по z можно представить в виде:

$$\begin{cases} E_x(x, y, z) = E_{x,0}(x, y, \gamma) e^{i\gamma z} \\ E_y(x, y, z) = E_{y,0}(x, y, \gamma) e^{i\gamma z} \\ E_z(x, y, z) = E_{z,0}(x, y, \gamma) e^{i\gamma z} \end{cases} \quad \begin{cases} H_x(x, y, z) = H_{x,0}(x, y, \gamma) e^{i\gamma z} \\ H_y(x, y, z) = H_{y,0}(x, y, \gamma) e^{i\gamma z} \\ H_z(x, y, z) = H_{z,0}(x, y, \gamma) e^{i\gamma z} \end{cases}$$

Тогда система 14 может быть записана в виде:

$$\begin{cases} \left(\frac{\partial H_z}{\partial y} - i\gamma H_y \right) \bar{e}_x + \left(i\gamma H_x - \frac{\partial H_z}{\partial x} \right) \bar{e}_y + \left(\frac{\partial H_y}{\partial x} - \frac{\partial H_x}{\partial y} \right) \bar{e}_z = \frac{i\varepsilon\omega}{c} \vec{E}; \\ \left(i\gamma E_z - \frac{\partial E_y}{\partial z} \right) \bar{e}_x + \left(i\gamma E_x - \frac{\partial E_z}{\partial x} \right) \bar{e}_y + \left(\frac{\partial E_y}{\partial x} - \frac{\partial E_x}{\partial y} \right) \bar{e}_z = -\frac{i\mu\omega}{c} \vec{H}; \end{cases}$$

Распишем уравнения покомпонентно:

$$\begin{cases} \frac{\partial H_z}{\partial y} - i\gamma H_y = \frac{-i\omega\varepsilon}{c} E_x \\ i\gamma H_x - \frac{\partial H_z}{\partial x} = \frac{-i\omega\varepsilon}{c} E_y \\ \frac{\partial H_y}{\partial x} - \frac{\partial H_x}{\partial y} = \frac{-i\omega\varepsilon}{c} E_z \end{cases}, \begin{cases} \frac{\partial E_z}{\partial y} - i\gamma E_y = \frac{i\omega\mu}{c} H_x \\ i\gamma E_x - \frac{\partial E_z}{\partial x} = \frac{i\omega\mu}{c} H_y \\ \frac{\partial E_y}{\partial x} - \frac{\partial E_x}{\partial y} = \frac{i\omega\mu}{c} H_z \end{cases}$$

Выражаем производные из первых двух уравнений каждой системы:

$$\begin{cases} i\gamma H_y - \frac{i\omega\varepsilon}{c} E_x = \frac{\partial H_z}{\partial y} \\ i\gamma H_x + \frac{i\omega\varepsilon}{c} E_y = \frac{\partial H_z}{\partial x} \end{cases}, \begin{cases} i\gamma E_y + \frac{i\omega\mu}{c} H_x = \frac{\partial E_z}{\partial y} \\ i\gamma E_x - \frac{i\omega\mu}{c} H_y = \frac{\partial E_z}{\partial x} \end{cases}$$

Рассмотрим два случая поляризации волны:

$$\begin{cases} E_z \neq 0 \\ H_z = 0 \end{cases}, \begin{cases} E_z = 0 \\ H_z \neq 0 \end{cases}$$

Для первого можно записать:

$$\begin{cases} E_z \neq 0 \\ H_z = 0 \end{cases} : \begin{cases} i\gamma H_y - \frac{i\omega\varepsilon}{c} E_x = 0 \\ i\gamma H_x + \frac{i\omega\varepsilon}{c} E_y = 0 \end{cases}, \begin{cases} i\gamma E_y + \frac{i\omega\mu}{c} H_x = \frac{\partial E_z}{\partial y} \\ i\gamma E_x - \frac{i\omega\mu}{c} H_y = \frac{\partial E_z}{\partial x} \end{cases}$$

Перегруппируем уравнения в две новые системы:

$$\begin{aligned} & \begin{cases} i\gamma E_y + \frac{i\omega\mu}{c} H_x = \frac{\partial E_z}{\partial y} \\ \frac{i\omega\varepsilon}{c} E_y + i\gamma H_x = 0 \end{cases}, \begin{cases} -\frac{i\omega\varepsilon}{c} E_x + i\gamma H_y = 0 \\ i\gamma E_x - \frac{i\omega\mu}{c} H_y = \frac{\partial E_z}{\partial x} \end{cases} \rightarrow \\ & \begin{bmatrix} i\gamma & \frac{i\omega\mu}{c} \\ \frac{i\omega\varepsilon}{c} & i\gamma \end{bmatrix} \begin{bmatrix} E_y \\ H_x \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{\partial E_z}{\partial y} \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} -\frac{i\omega\varepsilon}{c} & i\gamma \\ i\gamma & -\frac{i\omega\mu}{c} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} E_x \\ H_y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ \frac{\partial E_z}{\partial x} \end{bmatrix} \rightarrow \\ & \frac{1}{\left(\frac{\omega}{c}\right)^2 \mu\varepsilon - \gamma^2} \begin{bmatrix} i\gamma & -\frac{i\omega\mu}{c} \\ -\frac{i\omega\varepsilon}{c} & i\gamma \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \frac{\partial E_z}{\partial y} \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} E_y \\ H_x \end{bmatrix}, \frac{1}{-\left(\frac{\omega}{c}\right)^2 \varepsilon\mu + \gamma^2} \begin{bmatrix} -\frac{i\omega\mu}{c} & -i\gamma \\ -i\gamma & -\frac{i\omega\varepsilon}{c} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ \frac{\partial E_z}{\partial x} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} E_x \\ H_y \end{bmatrix} \rightarrow \\ & \left(\frac{\omega}{c}\right)^2 \mu\varepsilon = (k_0)^2 \mu\varepsilon = k^2 \\ & \frac{i}{k^2 - \gamma^2} \begin{bmatrix} \gamma \frac{\partial E_z}{\partial y} \\ -\varepsilon k_0 \frac{\partial E_z}{\partial y} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} E_y \\ H_x \end{bmatrix}, \frac{i}{k^2 - \gamma^2} \begin{bmatrix} \gamma \frac{\partial E_z}{\partial x} \\ \varepsilon k_0 \frac{\partial E_z}{\partial x} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} E_x \\ H_y \end{bmatrix} \end{aligned}$$

Для второго случая поляризации:

$$\begin{aligned} & \begin{cases} E_z = 0 \\ H_z \neq 0 \end{cases} : \begin{cases} -\frac{i\omega\varepsilon}{c} E_x + i\gamma H_y = \frac{\partial H_z}{\partial y} \\ \frac{i\omega\varepsilon}{c} E_y + i\gamma H_x = \frac{\partial H_z}{\partial x} \end{cases}, \begin{cases} i\gamma E_y + \frac{i\omega\mu}{c} H_x = 0 \\ i\gamma E_x - \frac{i\omega\mu}{c} H_y = 0 \end{cases} \rightarrow \\ & \begin{cases} -\frac{i\omega\varepsilon}{c} E_x + i\gamma H_y = \frac{\partial H_z}{\partial y} \\ i\gamma E_x - \frac{i\omega\mu}{c} H_y = 0 \end{cases}, \begin{cases} i\gamma E_y + \frac{i\omega\mu}{c} H_x = 0 \\ \frac{i\omega\varepsilon}{c} E_y + i\gamma H_x = \frac{\partial H_z}{\partial x} \end{cases} \rightarrow \\ & \begin{bmatrix} -\frac{i\omega\varepsilon}{c} & i\gamma \\ i\gamma & -\frac{i\omega\mu}{c} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} E_x \\ H_y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{\partial H_z}{\partial y} \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} i\gamma & \frac{i\omega\mu}{c} \\ \frac{i\omega\varepsilon}{c} & i\gamma \end{bmatrix} \begin{bmatrix} E_y \\ H_x \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ \frac{\partial H_z}{\partial x} \end{bmatrix} \rightarrow \\ & \frac{1}{-\left(\frac{\omega}{c}\right)^2 \varepsilon\mu + \gamma^2} \begin{bmatrix} -\frac{i\omega\mu}{c} & -i\gamma \\ -i\gamma & -\frac{i\omega\varepsilon}{c} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \frac{\partial H_z}{\partial y} \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} E_x \\ H_y \end{bmatrix}, \frac{1}{-\gamma^2 + \left(\frac{\omega}{c}\right)^2 \varepsilon\mu} \begin{bmatrix} i\gamma & -\frac{i\omega\mu}{c} \\ -\frac{i\omega\varepsilon}{c} & i\gamma \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ \frac{\partial H_z}{\partial x} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} E_y \\ H_x \end{bmatrix} \rightarrow \\ & \frac{i}{k^2 - \gamma^2} \begin{bmatrix} \mu k_0 \frac{\partial H_z}{\partial y} \\ \gamma \frac{\partial H_z}{\partial y} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} E_x \\ H_y \end{bmatrix}, \frac{i}{k^2 - \gamma^2} \begin{bmatrix} -\mu k_0 \frac{\partial H_z}{\partial x} \\ \gamma \frac{\partial H_z}{\partial x} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} E_y \\ H_x \end{bmatrix} \end{aligned}$$

Окончательно для E_z, H_z поляризаций имеем:

$$\begin{pmatrix} E_x \\ E_y \\ H_x \\ H_y \end{pmatrix} = \frac{i}{k^2 - \gamma^2} \begin{pmatrix} \gamma \frac{\partial E_z}{\partial x} \\ \gamma \frac{\partial E_z}{\partial y} \\ -\varepsilon k_0 \frac{\partial E_z}{\partial y} \\ \varepsilon k_0 \frac{\partial E_z}{\partial x} \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} E_x \\ E_y \\ H_x \\ H_y \end{pmatrix} = \frac{i}{k^2 - \gamma^2} \begin{pmatrix} \mu k_0 \frac{\partial H_z}{\partial y} \\ -\mu k_0 \frac{\partial H_z}{\partial x} \\ \gamma \frac{\partial H_z}{\partial x} \\ \gamma \frac{\partial H_z}{\partial y} \end{pmatrix} \quad (3)$$

2 Уравнения для E_z и H_z в неоднородной среде

3 Уравнение для E_z

Рассмотрим систему уравнений максвелла:

$$\begin{cases} \left[\vec{\nabla}; \vec{H} \right] = \frac{1}{c} \frac{\partial \vec{D}}{\partial t} + \frac{4\pi}{c} (J_{sided} + J); & (1) \\ \left[\vec{\nabla}; \vec{E} \right] = -\frac{1}{c} \frac{\partial \vec{B}}{\partial t}; & (2) \\ \left(\vec{\nabla}; \vec{D} \right) = \rho; & (3) \\ \left(\vec{\nabla}; \vec{B} \right) = 0. & (4) \end{cases} \quad (4)$$

И материалы уравнения к ней:

$$\begin{cases} \vec{D} = \varepsilon \vec{E}; \\ \vec{B} = \mu \vec{H}; \\ \vec{J} = \sigma \vec{E}. \end{cases}$$

В нашем случае нет пространственных зарядов, и токов, поэтому:

$$\begin{cases} \left[\vec{\nabla}; \vec{H} \right] = \frac{1}{c} \frac{\partial \vec{D}}{\partial t}; & (1) \\ \left[\vec{\nabla}; \vec{E} \right] = -\frac{1}{c} \frac{\partial \vec{B}}{\partial t}; & (2) \\ \left(\vec{\nabla}; \vec{D} \right) = \rho; & (3) \\ \left(\vec{\nabla}; \vec{B} \right) = 0. & (4) \end{cases} \quad (5)$$

Посчитаем ротор от ротора для второго уравнения системы 5:

$$\left[\vec{\nabla}; \left[\vec{\nabla}; \vec{E} \right] \right] = \left[\vec{\nabla}; -\frac{1}{c} \frac{\partial \vec{B}}{\partial t} \right] \quad (6)$$

Следовательно:

$$\left[\vec{\nabla}; \left[\vec{\nabla}; \vec{E} \right] \right] = \vec{\nabla} \left(\vec{\nabla}; \vec{E} \right) - \nabla^2 \vec{E} \quad (7)$$

Так в нашем случае:

$$\left(\vec{\nabla}; \vec{D} \right) = 0$$

$$\left(\vec{\nabla}; \varepsilon \vec{E} \right) = \left(\vec{E}; \vec{\nabla} \varepsilon \right) + \varepsilon \left(\vec{\nabla}; \vec{E} \right) = 0$$

Выражаем дивергенцию вектора электрической индукции:

$$\frac{\left(\vec{E}; \vec{\nabla} \varepsilon \right)}{\varepsilon} = - \left(\vec{\nabla}; \vec{E} \right)$$

Это же выражение может быть представлено, как:

$$- \left(\vec{E}; \vec{\nabla} \ln(\varepsilon) \right) = \left(\vec{\nabla}; \vec{E} \right) \quad (8)$$

Подставляя (8) в (7) получим:

$$\left[\vec{\nabla}; \left[\vec{\nabla}; \vec{E}\right]\right] = \vec{\nabla} \left(\vec{\nabla}; \vec{E}\right) - \nabla^2 \vec{E} = -\vec{\nabla} \left(\vec{E}; \vec{\nabla} \ln(\varepsilon)\right) - \nabla^2 \vec{E}$$

Вторая половина уравнения(6)

$$\left[\vec{\nabla}; -\frac{1}{c} \frac{\partial \vec{B}}{\partial t}\right] = -\frac{1}{c} \frac{\partial}{\partial t} \left[\vec{\nabla}; \mu \vec{H}\right]$$

Окончательно уравнение (6) запишется в виде:

$$\begin{aligned} -\vec{\nabla} \left(\vec{E}; \vec{\nabla} \ln(\varepsilon)\right) - \nabla^2 \vec{E} &= -\frac{1}{c} \frac{\partial}{\partial t} \left[\vec{\nabla}; \mu \vec{H}\right] \\ -\vec{\nabla} \left(\vec{E}; \vec{\nabla} \ln(\varepsilon)\right) - \nabla^2 \vec{E} &= -\frac{1}{c} \frac{\partial}{\partial t} \left(\left[\left(\vec{\nabla}; \mu\right); \vec{H}\right] + \mu \left[\vec{\nabla}; \vec{H}\right]\right) \end{aligned}$$

Из первого уравнения системы (5) имеем:

$$[\nabla; \vec{H}] = \frac{\varepsilon}{c} \frac{\partial \vec{E}}{\partial t},$$

Тогда:

$$\begin{aligned} -\vec{\nabla} \left(\vec{E}; \vec{\nabla} \ln(\varepsilon)\right) - \nabla^2 \vec{E} &= -\frac{1}{c} \frac{\partial}{\partial t} \left(\left[\left(\vec{\nabla}; \mu\right); \vec{H}\right] + \frac{\mu \varepsilon}{c} \frac{\partial \vec{E}}{\partial t}\right) \\ -\vec{\nabla} \left(\vec{E}; \vec{\nabla} \ln(\varepsilon)\right) - \nabla^2 \vec{E} &= -\frac{1}{c} \left(\left[\left(\vec{\nabla}; \mu\right); \frac{\partial \vec{H}}{\partial t}\right] + \frac{\mu \varepsilon}{c} \frac{\partial^2 \vec{E}}{\partial t^2}\right) \end{aligned} \quad (9)$$

Из второго уравнения системы (5) имеем:

$$\begin{aligned} [\nabla; \vec{E}] &= -\frac{1}{c} \frac{\partial \vec{B}}{\partial t} = -\frac{\mu}{c} \frac{\partial \vec{H}}{\partial t} \\ -\frac{c}{\mu} [\nabla; \vec{E}] &= \frac{\partial \vec{H}}{\partial t}. \end{aligned}$$

Подставляя последнее выражение в формулу (9):

$$\begin{aligned} -\vec{\nabla} \left(\vec{E}; \vec{\nabla} \ln(\varepsilon)\right) - \nabla^2 \vec{E} &= -\frac{1}{c} \left(-c \left[\frac{1}{\mu} \left(\vec{\nabla}; \mu\right); [\nabla; \vec{E}]\right] + \frac{\mu \varepsilon}{c} \frac{\partial^2 \vec{E}}{\partial t^2}\right) \\ -\vec{\nabla} \left(\vec{E}; \vec{\nabla} \ln(\varepsilon)\right) - \nabla^2 \vec{E} - \left[\frac{1}{\mu} \left(\vec{\nabla}; \mu\right); [\nabla; \vec{E}]\right] &= -\frac{\mu \varepsilon}{c^2} \frac{\partial^2 \vec{E}}{\partial t^2} \\ \nabla^2 \vec{E} + \vec{\nabla} \left(\vec{E}; \vec{\nabla} \ln(\varepsilon)\right) + \left[\vec{\nabla} \ln(\mu); [\nabla; \vec{E}]\right] - \frac{\mu \varepsilon}{c^2} \frac{\partial^2 \vec{E}}{\partial t^2} &= 0 \end{aligned} \quad (10)$$

Перейдём в формуле (10) к комплексным амплитудам, сделав следующую замену:

$$\begin{aligned} \begin{cases} \vec{E}(\vec{r}, t) = \int_{-\infty}^{\infty} \vec{E}_{\omega}(\vec{r}, \omega) e^{-i\omega t} d\omega, \\ \vec{E}_{\omega}(\vec{r}, -\omega) = \vec{E}_{\omega}^*(\vec{r}, \omega). \end{cases} \\ \nabla^2 \int_{-\infty}^{\infty} \vec{E}_{\omega}(\vec{r}, \omega) e^{-i\omega t} d\omega + \vec{\nabla} \left(\int_{-\infty}^{\infty} \vec{E}_{\omega}(\vec{r}, \omega) e^{-i\omega t} d\omega; \vec{\nabla} \ln(\varepsilon)\right) + \\ + \left[\vec{\nabla} \ln(\mu); [\nabla; \int_{-\infty}^{\infty} \vec{E}_{\omega}(\vec{r}, \omega) e^{-i\omega t} d\omega]\right] - \frac{\mu \varepsilon}{c^2} \frac{\partial^2}{\partial t^2} \int_{-\infty}^{\infty} \vec{E}_{\omega}(\vec{r}, \omega) e^{-i\omega t} d\omega = 0 \end{aligned}$$

Меняем порядок действия дифференциальных и интегральных операторов, так как интегрирование и дифференцирование ведётся по не связанным переменным:

$$\int_{-\infty}^{\infty} \nabla^2 \vec{E}_{\omega}(\vec{r}, \omega) e^{-i\omega t} d\omega + \vec{\nabla} \int_{-\infty}^{\infty} \left(\vec{E}_{\omega}(\vec{r}, \omega); \vec{\nabla} \ln(\varepsilon)\right) e^{-i\omega t} d\omega +$$

$$+ \left[\vec{\nabla} \ln(\mu); \int_{-\infty}^{\infty} [\nabla; \vec{E}_{\omega}(\vec{r}, \omega)] e^{-i\omega t} d\omega \right] - \frac{\mu \varepsilon}{c^2} \int_{-\infty}^{\infty} \vec{E}_{\omega}(\vec{r}, \omega) \frac{\partial^2}{\partial t^2} e^{-i\omega t} d\omega = 0$$

Беря производную по времени:

$$\begin{aligned} & \int_{-\infty}^{\infty} \nabla^2 \vec{E}_{\omega}(\vec{r}, \omega) e^{-i\omega t} d\omega + \vec{\nabla} \int_{-\infty}^{\infty} \left(\vec{E}_{\omega}(\vec{r}, \omega); \vec{\nabla} \ln(\varepsilon) \right) e^{-i\omega t} d\omega + \\ & + \left[\vec{\nabla} \ln(\mu); \int_{-\infty}^{\infty} [\nabla; \vec{E}_{\omega}(\vec{r}, \omega)] e^{-i\omega t} d\omega \right] + \frac{\omega^2 \mu \varepsilon}{c^2} \int_{-\infty}^{\infty} \vec{E}_{\omega}(\vec{r}, \omega) e^{-i\omega t} d\omega = 0 \end{aligned}$$

Последнее выражение должно выполняться при любом значении t , следовательно мы можем опустить интегрирование и сократить на $e^{-i\omega t}$:

$$\begin{aligned} \nabla^2 \vec{E} + \vec{\nabla} \left(\vec{E}; \vec{\nabla} \ln(\varepsilon) \right) + \left[\vec{\nabla} \ln(\mu); [\nabla; \vec{E}] \right] + \frac{\omega^2 \mu \varepsilon}{c^2} \vec{E} &= 0 \\ \frac{\omega^2 \mu \varepsilon}{c^2} &= k_0^2 n^2 \\ \nabla^2 \vec{E} + \vec{\nabla} \left(\vec{E}; \vec{\nabla} \ln(\varepsilon) \right) + \left[\vec{\nabla} \ln(\mu); [\nabla; \vec{E}] \right] + k_0^2 n^2 \vec{E} &= 0 \end{aligned} \quad (11)$$

Последнее уравнение может быть переопределено в виде трёх:

$$\begin{cases} \nabla^2 E_x + \frac{\partial}{\partial x} \left(\vec{E}; \vec{\nabla} \ln(\varepsilon) \right) + \left[\vec{\nabla} \ln(\mu); [\nabla; \vec{E}] \right]_x + k_0^2 n^2 E_x = 0 & (1) \\ \nabla^2 E_y + \frac{\partial}{\partial y} \left(\vec{E}; \vec{\nabla} \ln(\varepsilon) \right) + \left[\vec{\nabla} \ln(\mu); [\nabla; \vec{E}] \right]_y + k_0^2 n^2 E_y = 0 & (2) \\ \nabla^2 E_z + \frac{\partial}{\partial z} \left(\vec{E}; \vec{\nabla} \ln(\varepsilon) \right) + \left[\vec{\nabla} \ln(\mu); [\nabla; \vec{E}] \right]_z + k_0^2 n^2 E_z = 0 & (3) \end{cases} \quad (12)$$

Глядя на формулы 14 и 16 приложения А можно сказать, что проще всего будет рассмотреть уравнение 3 системы 12 при условии, что $\mu(x, y, z) = \mu(x, y) = \mu_x(x) \mu_y(y)$ и $\varepsilon(x, y, z) = \varepsilon(x, y) = \varepsilon_x(x) \varepsilon_y(y)$

$$\nabla^2 E_z + \frac{1}{\varepsilon} \left(\frac{\partial \varepsilon}{\partial x} \frac{\partial E_x}{\partial z} + \frac{\partial \varepsilon}{\partial y} \frac{\partial E_y}{\partial z} \right) + \frac{1}{\mu} \frac{\partial \mu}{\partial x} \left(\frac{\partial E_x}{\partial z} - \frac{\partial E_z}{\partial x} \right) - \frac{1}{\mu} \frac{\partial \mu}{\partial y} \left(\frac{\partial E_z}{\partial y} - \frac{\partial E_y}{\partial z} \right) + k_0^2 n^2 E_z = 0 \quad (13)$$

Из пункта 1 мы знаем методику Выражение компонент векторного поля через E_z и H_z . Возвращаемся к уравнению 13 и подставляем выражения для производных, учитывая зависимость по z :

$$\nabla^2 E_z + \frac{1}{\varepsilon} \left(\frac{\partial \varepsilon}{\partial x} \frac{\partial E_x}{\partial z} + \frac{\partial \varepsilon}{\partial y} \frac{\partial E_y}{\partial z} \right) + \frac{\partial \mu}{\partial x} \left(\frac{\partial E_x}{\partial z} - \frac{\partial E_z}{\partial x} \right) - \frac{\partial \mu}{\partial y} \left(\frac{\partial E_z}{\partial y} - \frac{\partial E_y}{\partial z} \right) + k_0^2 n^2 E_z = 0 \rightarrow$$

Мы можем сделать следующее преобразование, так как ни μ , ни ε не зависят от z . Функцию $E_z = E_z(x, y) e^{i\gamma z}$

$$\nabla^2 E_z + \frac{i\gamma}{\varepsilon} \left(\frac{\partial \varepsilon}{\partial x} E_x + \frac{\partial \varepsilon}{\partial y} E_y \right) + \frac{\partial \mu}{\partial x} \left(i\gamma E_x - \frac{\partial E_z}{\partial x} \right) - \frac{\partial \mu}{\partial y} \left(\frac{\partial E_z}{\partial y} - i\gamma E_y \right) + k_0^2 n^2 E_z = 0$$

$$\nabla^2 E_z + \frac{i\gamma}{\varepsilon} \left(\frac{\partial \varepsilon}{\partial x} \frac{i\gamma}{k^2 - \gamma^2} \frac{\partial E_z}{\partial x} + \frac{\partial \varepsilon}{\partial y} \frac{i\gamma}{k^2 - \gamma^2} \frac{\partial E_z}{\partial y} \right) + \frac{1}{\mu} \frac{\partial \mu}{\partial x} \left(i\gamma \left[\frac{i\gamma}{k^2 - \gamma^2} \frac{\partial E_z}{\partial x} \right] - \frac{\partial E_z}{\partial x} \right) - \frac{1}{\mu} \frac{\partial \mu}{\partial y} \left(\frac{\partial E_z}{\partial y} - i\gamma \left[\frac{i\gamma}{k^2 - \gamma^2} \frac{\partial E_z}{\partial y} \right] \right) + k_0^2 n^2 E_z = 0$$

$$\nabla^2 E_z - \frac{1}{\varepsilon} \frac{\gamma^2}{k^2 - \gamma^2} \left(\frac{\partial \varepsilon}{\partial x} \frac{\partial E_z}{\partial x} + \frac{\partial \varepsilon}{\partial y} \frac{\partial E_z}{\partial y} \right) + \frac{1}{\mu} \frac{\partial \mu}{\partial x} \left(-\frac{\gamma^2}{k^2 - \gamma^2} \frac{\partial E_z}{\partial x} - \frac{\partial E_z}{\partial x} \right) - \frac{1}{\mu} \frac{\partial \mu}{\partial y} \left(\frac{\partial E_z}{\partial y} + \frac{\gamma^2}{k^2 - \gamma^2} \frac{\partial E_z}{\partial y} \right) + k_0^2 n^2 E_z = 0$$

$$\nabla^2 E_z - \frac{1}{\varepsilon} \frac{\gamma^2}{k^2 - \gamma^2} \left(\frac{\partial \varepsilon}{\partial x} \frac{\partial E_z}{\partial x} + \frac{\partial \varepsilon}{\partial y} \frac{\partial E_z}{\partial y} \right) - \frac{\gamma^2}{k^2 - \gamma^2} \frac{1}{\mu} \left(\frac{\partial \mu}{\partial x} \frac{\partial E_z}{\partial x} + \frac{\partial \mu}{\partial y} \frac{\partial E_z}{\partial y} \right) - \frac{1}{\mu} \left(\frac{\partial \mu}{\partial x} \frac{\partial E_z}{\partial x} + \frac{\partial \mu}{\partial y} \frac{\partial E_z}{\partial y} \right) + k^2 E_z = 0$$

$$\nabla^2 E_z - \frac{1}{\varepsilon} \frac{\gamma^2}{k^2 - \gamma^2} \left(\frac{\partial \varepsilon}{\partial x} \frac{\partial E_z}{\partial x} + \frac{\partial \varepsilon}{\partial y} \frac{\partial E_z}{\partial y} \right) - \left(\frac{\gamma^2}{k^2 - \gamma^2} + 1 \right) \frac{1}{\mu} \left(\frac{\partial \mu}{\partial x} \frac{\partial E_z}{\partial x} + \frac{\partial \mu}{\partial y} \frac{\partial E_z}{\partial y} \right) + k^2 E_z = 0$$

$$\nabla^2 E_z - \frac{\gamma^2}{k^2 - \gamma^2} \left(\frac{\partial \ln(\varepsilon)}{\partial x} \frac{\partial E_z}{\partial x} + \frac{\partial \ln(\varepsilon)}{\partial y} \frac{\partial E_z}{\partial y} \right) - \frac{k^2}{k^2 - \gamma^2} \left(\frac{\partial \ln(\mu)}{\partial x} \frac{\partial E_z}{\partial x} + \frac{\partial \ln(\mu)}{\partial y} \frac{\partial E_z}{\partial y} \right) + k^2 E_z = 0$$

$$\frac{\partial^2 E_z}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 E_z}{\partial y^2} - \gamma^2 E_z - \frac{\gamma^2}{k^2 - \gamma^2} \left(\frac{\partial \ln(\varepsilon)}{\partial x} \frac{\partial E_z}{\partial x} + \frac{\partial \ln(\varepsilon)}{\partial y} \frac{\partial E_z}{\partial y} \right) - \frac{k^2}{k^2 - \gamma^2} \left(\frac{\partial \ln(\mu)}{\partial x} \frac{\partial E_z}{\partial x} + \frac{\partial \ln(\mu)}{\partial y} \frac{\partial E_z}{\partial y} \right) + k^2 E_z = 0$$

Окончательно имеем уравнение, которое в случае однородной среды легко переходит в уравнение гельмгольца.

$$\frac{\partial^2 E_z}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 E_z}{\partial y^2} - \frac{\gamma^2}{k^2 - \gamma^2} \left(\frac{\partial \ln(\varepsilon)}{\partial x} \frac{\partial E_z}{\partial x} + \frac{\partial \ln(\varepsilon)}{\partial y} \frac{\partial E_z}{\partial y} \right) - \frac{k^2}{k^2 - \gamma^2} \left(\frac{\partial \ln(\mu)}{\partial x} \frac{\partial E_z}{\partial x} + \frac{\partial \ln(\mu)}{\partial y} \frac{\partial E_z}{\partial y} \right) + (k^2 - \gamma^2) E_z = 0 \quad (14)$$

Последнее уравнение можно представить в векторном виде:

$$\nabla_{xy}^2 E_z - \frac{\gamma^2}{k^2 - \gamma^2} \left(\vec{\nabla}_{xy} \ln(\varepsilon); \vec{\nabla}_{xy} E_z \right) - \frac{k^2}{k^2 - \gamma^2} \left(\vec{\nabla}_{xy} \ln(\mu); \vec{\nabla}_{xy} E_z \right) + (k^2 - \gamma^2) E_z = 0, \quad (15)$$

Где:

$$\vec{\nabla}_{xy} = \left(\frac{\partial}{\partial x}, \frac{\partial}{\partial y} \right),$$

$$\nabla_{xy}^2 = \frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{\partial^2}{\partial y^2}.$$

3.1 Уравнение для H_z

Воспользуемся уравнением 1 системы 5

$$\begin{cases} [\nabla; \vec{H}] = \frac{1}{c} \frac{\partial \vec{D}}{\partial t}; & (1) \\ [\nabla; \vec{E}] = -\frac{1}{c} \frac{\partial \vec{B}}{\partial t}; & (2) \\ (\vec{\nabla}; \vec{D}) = 0; & (3) \\ (\vec{\nabla}; \vec{B}) = 0. & (4) \end{cases} \quad (16)$$

Посчитаем ротор от ротора для второго уравнения системы 5:

$$[\vec{\nabla}; [\vec{\nabla}; \vec{H}]] = \frac{1}{c} \left[\vec{\nabla}; \frac{\partial \vec{D}}{\partial t} \right] \quad (17)$$

Следовательно:

$$\begin{aligned} [\vec{\nabla}; [\vec{\nabla}; \vec{H}]] &= \vec{\nabla} (\vec{\nabla}; \vec{H}) - \nabla^2 \vec{H} \\ (\vec{\nabla}; \vec{B}) &= 0 \end{aligned} \quad (18)$$

$$(\vec{\nabla}; \mu \vec{H}) = (\vec{H}; \vec{\nabla} \mu) + \mu (\vec{\nabla}; \vec{H}) = 0$$

Выражаем дивергенцию вектора электрической индукции:

$$\frac{(\vec{H}; \vec{\nabla} \mu)}{\mu} = -(\vec{\nabla}; \vec{H})$$

Это же выражение может быть представлено, как:

$$-(\vec{H}; \vec{\nabla} \ln(\mu)) = (\vec{\nabla}; \vec{H}) \quad (19)$$

$$[\vec{\nabla}; [\vec{\nabla}; \vec{H}]] = -\vec{\nabla} ((\vec{H}; \vec{\nabla} \ln(\mu))) - \nabla^2 \vec{H}$$

Вспоминая про вторую половину равенства 20:

$$-\vec{\nabla} ((\vec{H}; \vec{\nabla} \ln(\mu))) - \nabla^2 \vec{H} = \frac{1}{c} \frac{\partial}{\partial t} [\vec{\nabla}; \varepsilon \vec{E}] = \frac{1}{c} \frac{\partial}{\partial t} ([(\vec{\nabla}; \varepsilon); \vec{E}] + \varepsilon [\vec{\nabla}; \vec{E}])$$

Так как:

$$[\nabla; \vec{E}] = -\frac{\mu}{c} \frac{\partial \vec{H}}{\partial t}, \quad [\nabla; \vec{H}] = \frac{\varepsilon}{c} \frac{\partial \vec{E}}{\partial t} \rightarrow \frac{c}{\varepsilon} [\nabla; \vec{H}] = \frac{\partial \vec{E}}{\partial t}$$

Следовательно:

$$\begin{aligned} -\vec{\nabla} \left(\left(\vec{H}; \vec{\nabla} \ln(\mu) \right) \right) - \nabla^2 \vec{H} &= \frac{1}{c} \left[\vec{\nabla} \varepsilon; \frac{\partial \vec{E}}{\partial t} \right] + \varepsilon \frac{\partial}{\partial t} [\vec{\nabla}; \vec{E}] \\ -\vec{\nabla} \left(\left(\vec{H}; \vec{\nabla} \ln(\mu) \right) \right) - \nabla^2 \vec{H} &= \frac{1}{c} \left[\vec{\nabla} \varepsilon; \frac{c}{\varepsilon} [\nabla; \vec{H}] \right] - \frac{\varepsilon \mu}{c^2} \frac{\partial^2 \vec{H}}{\partial t^2} \\ -\vec{\nabla} \left(\left(\vec{H}; \vec{\nabla} \ln(\mu) \right) \right) - \nabla^2 \vec{H} &= \left[\left(\vec{\nabla}; \ln(\varepsilon) \right); [\nabla; \vec{H}] \right] - \frac{\varepsilon \mu}{c^2} \frac{\partial^2 \vec{H}}{\partial t^2} \end{aligned}$$

Окончательно:

$$\nabla^2 \vec{H} + \vec{\nabla} \left(\vec{H}; \vec{\nabla} \ln(\mu) \right) + \left[\vec{\nabla} \ln(\varepsilon); [\nabla; \vec{H}] \right] - \frac{\varepsilon \mu}{c^2} \frac{\partial^2 \vec{H}}{\partial t^2} = 0$$

Используя комплексные амплитуды:

$$\begin{cases} \vec{H}(\vec{r}, t) = \int_{-\infty}^{\infty} \vec{H}_{\omega}(\vec{r}, \omega) e^{-i\omega t} d\omega, \\ \vec{H}_{\omega}(\vec{r}, -\omega) = \vec{H}_{\omega}^*(\vec{r}, \omega). \end{cases}$$

Получим:

$$\nabla^2 \vec{H} + \vec{\nabla} \left(\vec{H}; \vec{\nabla} \ln(\mu) \right) + \left[\vec{\nabla} \ln(\varepsilon); [\nabla; \vec{H}] \right] + \frac{\omega^2 \varepsilon \mu}{c^2} \vec{H} = 0$$

$$\frac{\omega^2 \varepsilon \mu}{c^2} = k_0^2 \varepsilon \mu = k_0^2 n^2$$

$$\nabla^2 \vec{H} + \vec{\nabla} \left(\vec{H}; \vec{\nabla} \ln(\mu) \right) + \left[\vec{\nabla} \ln(\varepsilon); [\nabla; \vec{H}] \right] + k_0^2 n^2 \vec{H} = 0 \quad (20)$$

У большинства изоляторов, коими диэлектрики являются $\mu \simeq 1$. Вспоминая уравнение 11, можно записать систему из следующих уравнений для электрического и магнитного поля:

$$\begin{cases} \nabla^2 \vec{E} + \vec{\nabla} \left(\vec{E}; \vec{\nabla} \ln(n) \right) + k_0^2 n^2 \vec{E} = 0 \\ \nabla^2 \vec{H} + \left[\vec{\nabla} \ln(n); [\nabla; \vec{H}] \right] + k_0^2 n^2 \vec{H} = 0 \end{cases}$$

4 Разделение переменных в уравнениях для неоднородной среды

Воспользуемся уравнением 15 для случая, когда диэлектрическая проницаемость зависит только от x и y , а $\mu \simeq 1$

$$\nabla_{xy}^2 E_z - \frac{\gamma^2}{k^2 - \gamma^2} \left(\vec{\nabla}_{xy} \ln(\varepsilon); \vec{\nabla}_{xy} E_z \right) - \frac{k^2}{k^2 - \gamma^2} \left(\vec{\nabla}_{xy} \ln(\mu); \vec{\nabla}_{xy} E_z \right) + (k^2 - \gamma^2) E_z = 0, \quad (21)$$

Где:

$$\vec{\nabla}_{xy} = \left(\frac{\partial}{\partial x}, \frac{\partial}{\partial y} \right),$$

$$\nabla_{xy}^2 = \frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{\partial^2}{\partial y^2}.$$

$$\nabla_{xy}^2 E_z - \frac{\gamma^2}{k^2 - \gamma^2} \left(\vec{\nabla}_{xy} \ln(\varepsilon); \vec{\nabla}_{xy} E_z \right) - \frac{k^2}{k^2 - \gamma^2} \left(\vec{\nabla}_{xy} \ln(\mu); \vec{\nabla}_{xy} E_z \right) + (k^2 - \gamma^2) E_z = 0, \rightarrow$$

$$\nabla_{xy}^2 E_z - \frac{\gamma^2}{k^2 - \gamma^2} \left(\vec{\nabla}_{xy} \ln(\varepsilon); \vec{\nabla}_{xy} E_z \right) - \frac{k^2}{k^2 - \gamma^2} \left(\vec{\nabla}_{xy} \ln(1); \vec{\nabla}_{xy} E_z \right) + (k^2 - \gamma^2) E_z = 0, \quad n = \mu \varepsilon = 1 \varepsilon = \varepsilon.$$

$$\nabla_{xy}^2 E_z - \frac{\gamma^2}{k^2 - \gamma^2} \left(\vec{\nabla}_{xy} \ln(n); \vec{\nabla}_{xy} E_z \right) + (k^2 - \gamma^2) E_z = 0.$$

$$\frac{\partial^2 E_z}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 E_z}{\partial y^2} - \frac{\gamma^2}{(k_0^2 n^2 - \gamma^2)} \frac{\partial \ln(n)}{\partial x} \frac{\partial E_z}{\partial x} - \frac{\gamma^2}{(k_0^2 n^2 - \gamma^2)} \frac{\partial \ln(n)}{\partial y} \frac{\partial E_z}{\partial y} + (k_0^2 n^2 - \gamma^2) E_z = 0.$$

Сделаем замену вида:

$$E_z = \Phi(x) \Psi(y)$$

$$\frac{\partial^2 \Phi(x)}{\partial x^2} \Psi(y) + \frac{\partial^2 \Psi(y)}{\partial y^2} \Phi(x) - \frac{\gamma^2}{(k_0^2 n^2 - \gamma^2)} \frac{\partial \ln(n)}{\partial x} \frac{\partial \Phi(x)}{\partial x} \Psi(y) - \frac{\gamma^2}{(k_0^2 n^2 - \gamma^2)} \frac{\partial \ln(n)}{\partial y} \frac{\partial \Psi(y)}{\partial y} \Phi(x) + (k_0^2 n^2 - \gamma^2) \Phi(x) \Psi(y) = 0.$$

Запишем производные в более компактном виде:

$$\Phi_{xx}(x) \Psi(y) + \Psi_{yy}(y) \Phi(x) - \frac{\gamma^2}{(k_0^2 n^2 - \gamma^2)} \frac{\partial \ln(n)}{\partial x} \Phi_x(x) \Psi(y) - \frac{\gamma^2}{(k_0^2 n^2 - \gamma^2)} \frac{\partial \ln(n)}{\partial y} \Psi_y(y) \Phi(x) + (k_0^2 n^2 - \gamma^2) \Phi(x) \Psi(y) = 0.$$

Разделим все на $E_z = \Phi(x) \Psi(y)$

$$\frac{\Phi_{xx}}{\Phi} + \frac{\Psi_{yy}}{\Psi} - \frac{\gamma^2}{(k_0^2 n^2 - \gamma^2)} \frac{\partial \ln(n)}{\partial x} \frac{\Phi_x}{\Phi} - \frac{\gamma^2}{(k_0^2 n^2 - \gamma^2)} \frac{\partial \ln(n)}{\partial y} \frac{\Psi_y}{\Psi} + k_0^2 n^2 - \gamma^2 = 0.$$

Сгруппируем:

$$\frac{\Phi_{xx}}{\Phi} - \frac{\gamma^2}{(k_0^2 n(x, y)^2 - \gamma^2)} \frac{\partial \ln(n(x, y))}{\partial x} \frac{\Phi_x}{\Phi} + \frac{\Psi_{yy}}{\Psi} - \frac{\gamma^2}{(k_0^2 n(x, y)^2 - \gamma^2)} \frac{\partial \ln(n(x, y))}{\partial y} \frac{\Psi_y}{\Psi} + k_0^2 n(x, y)^2 - \gamma^2 = 0.$$

В таком виде задачу мы не решим, поэтому запишем зависимость строго от x для $\varepsilon(x)$ внутри слоя dy .

$$\frac{\Phi_{xx}}{\Phi} - \frac{\gamma^2}{(k_0^2 n(x)^2 - \gamma^2)} \frac{\partial \ln(n(x))}{\partial x} \frac{\Phi_x}{\Phi} + \frac{\Psi_{yy}}{\Psi} + k_0^2 n(x)^2 - \gamma^2 = 0.$$

Разделим переменные:

$$\frac{\Phi_{xx}}{\Phi} - \frac{\gamma^2}{(k_0^2 n(x)^2 - \gamma^2)} \frac{\partial \ln(n(x))}{\partial x} \frac{\Phi_x}{\Phi} + k_0^2 n(x)^2 - \gamma^2 = -\frac{\Psi_{yy}}{\Psi} = \beta^2.$$

Получим систему из двух уравнений:

$$\begin{cases} \frac{\Phi_{xx}}{\Phi} - \frac{\gamma^2}{(k_0^2 n(x)^2 - \gamma^2)} \frac{\partial \ln(n(x))}{\partial x} \frac{\Phi_x}{\Phi} + k_0^2 n(x)^2 - \gamma^2 - \beta^2 = 0 \\ \frac{\Psi_{yy}}{\Psi} + \beta^2 = 0 \end{cases} \rightarrow$$

$$\begin{cases} \Phi_{xx} - \frac{\gamma^2}{(k_0^2 n(x)^2 - \gamma^2)} \frac{\partial \ln(n(x))}{\partial x} \Phi_x + (k_0^2 n(x)^2 - \gamma^2 - \beta^2) \Phi = 0 \\ \Psi_{yy} + \beta^2 \Psi = 0 \end{cases}$$

$$k_0^2 n(x)^2 - \gamma^2 - \beta^2 = k_x^2$$

$$\gamma^2 = k_z^2$$

$$\beta^2 = k_y^2$$

Иначе говоря:

$$k_0^2 n(x)^2 = k_x^2 + k_y^2 + k_z^2$$

$$\begin{cases} \Phi_{xx} - \frac{k_z^2}{(k_0^2 n(x)^2 - k_z^2)} \frac{\partial \ln(n(x))}{\partial x} \Phi_x + k_x^2(x) \Phi = 0 \\ \Psi_{yy} + k_y^2 \Psi = 0 \end{cases} \quad (22)$$

$$k_0^2 n(x)^2 - k_y^2 - k_z^2 = k_x^2$$

Обозначим сумму квадратов проекций волнового вектора $k_y^2 + k_z^2$ как:

$$k_y^2 + k_z^2 = k_k^2$$

Будем рассматривать слой dx в направлении x , в котором уравнения 22 примут вид:

$$\begin{cases} \Phi_{xx} + (k_0^2 n(x)^2 - k_k^2) \Phi = 0 \\ \Psi_{yy} + (k_k^2 - k_z^2) \Psi = 0 \end{cases} \quad (23)$$

Последняя система уравнений описывает поле, которое находится в области: $[x, x + dx] \times [y, y + dy]$, где $n = n(x, y) = \text{const}$. Ограничим область, где находится поле по x от 0 до a , и разделим ее на $N = \frac{a-0}{dx}$ элементов. Сделаем следующую замену координат

$$x_i = idx, i = \overline{0, N-1}$$

$$k_x(x_i) = k_x^i$$

Тогда первое уравнение системы 23 примет вид:

$$\Phi_{xx} + (k_x^i)^2 \Phi = 0 \quad (24)$$

Так как уравнение вида 24 рассматривается в областях размером dx , для которых ϵ постоянна, решение его можно записать в виде:

$$\Phi(x) = A \sin(k_x x) + B \cos(k_x x) \quad (25)$$

Решение 25 будет описывать поле для всех возможных $idx : (i+1)dx$. Граничные условия для полной области, где ищется решение можно записать в виде:

$$\Phi(a) = \Phi(0) = 0,$$

если границы области металлические и

$$\Phi_x(a) = \Phi_x(0) = 0,$$

если границы магнитные.

4.1 Решение вдоль оси x

Для начала рассчитаем значения констант на границах, для этого

$$\Phi(0) = A \sin(k_x 0) + B \cos(k_x 0) \quad (26)$$

$$\Phi_x(0) = A k_x \cos(k_x 0) - B k_x \sin(k_x 0) \rightarrow$$

$$\Phi_x(0) = A k_x \cos(k_x 0) = A k_x \rightarrow$$

$$A = \frac{\Phi_x(0)}{k_x} = \frac{\Phi_x(0)}{k_x}$$

Имеем следующие выражения для констант:

$$\begin{cases} A = \frac{\Phi_x(0)}{k_x} \\ B = \Phi(0) \end{cases}$$

Для участка с номером i :

$$\begin{cases} A = \frac{\Phi_x^i}{k_x^i} \\ B = \Phi^i \end{cases},$$

решение для этого участка может быть записано в виде:

$$\begin{aligned}\Phi_i(x - x_i) &= \frac{\Phi_x^i}{k_x^i} \sin(k_x^i(x - x_i)) + \Phi^i \cos(k_x^i(x - x_i)) \\ \frac{\partial \Phi_i(x - x_i)}{\partial x} &= \Phi_x^i \cos(k_x^i(x - x_i)) - \Phi^i k_x^i \sin(k_x^i(x - x_i))\end{aligned}$$

Принимая во внимание, что преобразование координат типа:

$$\eta = x - x_i$$

фактически переводит все область определения функции решения для i -ого участка в область $\eta \in [0; dx_{i+1}]$. Таким образом опишем значения функции решения для i сегмента на его границах:

$$\begin{aligned}\Phi^i(dx_{i+1}) &= \frac{\Phi_x^i}{k_x^i} \sin(k_x^i(dx_{i+1})) + \Phi^i \cos(k_x^i(dx_{i+1})) = \Phi^{i+1}(0) \\ \frac{\partial \Phi^i(dx_{i+1})}{\partial x} &= \Phi_x^i \cos(k_x^i(dx_{i+1})) - \Phi^i k_x^i \sin(k_x^i(dx_{i+1})) = \Phi_x^{i+1}(0)\end{aligned}$$

Введём обозначения для правых и левых коэффициентов:

$$\begin{aligned}\begin{bmatrix} \Phi^i(x_i + 0) \\ \Phi_x^i(x_i + 0) \end{bmatrix} &= \begin{bmatrix} \Phi^i(0) \\ \Phi_x^i(0) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \Phi^{i,(l)} \\ \Phi_x^{i,(l)} \end{bmatrix} \\ \begin{bmatrix} \Phi^i(x_{i+1} - 0) \\ \Phi_x^i(x_{i+1} - 0) \end{bmatrix} &= \begin{bmatrix} \Phi^i(dx_{i+1}) \\ \Phi_x^i(dx_{i+1}) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \Phi^{i,(r)} \\ \Phi_x^{i,(r)} \end{bmatrix}\end{aligned}$$

Что-бы представить всё в векторно-матричном виде, сперва :

$$\begin{cases} \Phi^i(dx_{i+1}) = \frac{\Phi_x^i}{k_x^i} \sin(k_x^i(dx_{i+1})) + \Phi^i \cos(k_x^i(dx_{i+1})) \\ \frac{\partial \Phi^i(dx_{i+1})}{\partial x} = \Phi_x^i \cos(k_x^i(dx_{i+1})) - \Phi^i k_x^i \sin(k_x^i(dx_{i+1})) \end{cases} \rightarrow \begin{cases} \Phi^i(dx_{i+1}) = \Phi^i \cos(k_x^i(dx_{i+1})) + \frac{\Phi_x^i}{k_x^i} \sin(k_x^i(dx_{i+1})) \\ \frac{\partial \Phi^i(dx_{i+1})}{\partial x} = -\Phi^i k_x^i \sin(k_x^i(dx_{i+1})) + \Phi_x^i \cos(k_x^i(dx_{i+1})) \end{cases}$$

переходя к матричному виду:

$$\begin{bmatrix} \Phi^{i,(r)} \\ \Phi_x^{i,(r)} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos(k_x^i(dx_{i+1})) & \frac{1}{k_x^i} \sin(k_x^i(dx_{i+1})) \\ -k_x^i \sin(k_x^i(dx_{i+1})) & \cos(k_x^i(dx_{i+1})) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \Phi^{i,(l)} \\ \Phi_x^{i,(l)} \end{bmatrix} \quad (27)$$

Выражение 27 описывает способ выражения коэффициентов правых границ через левые. Можно, однако, выражать и наоборот:

$$\begin{aligned}\begin{bmatrix} \Phi^{i,(r)} \\ \Phi_x^{i,(r)} \end{bmatrix} &= \begin{bmatrix} \cos(k_x^i(dx_{i+1})) & \frac{1}{k_x^i} \sin(k_x^i(dx_{i+1})) \\ -k_x^i \sin(k_x^i(dx_{i+1})) & \cos(k_x^i(dx_{i+1})) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \Phi^{i,(l)} \\ \Phi_x^{i,(l)} \end{bmatrix} = P^i \begin{bmatrix} \Phi^{i,(l)} \\ \Phi_x^{i,(l)} \end{bmatrix}, \\ \begin{bmatrix} \Phi^{i,(r)} \\ \Phi_x^{i,(r)} \end{bmatrix} &= P^i \begin{bmatrix} \Phi^{i,(l)} \\ \Phi_x^{i,(l)} \end{bmatrix} \rightarrow [P^i]^{-1} \begin{bmatrix} \Phi^{i,(r)} \\ \Phi_x^{i,(r)} \end{bmatrix} = [P^i]^{-1} P^i \begin{bmatrix} \Phi^{i,(l)} \\ \Phi_x^{i,(l)} \end{bmatrix},\end{aligned}$$

окончательно:

$$\begin{aligned}[P^i]^{-1} \begin{bmatrix} \Phi^{i,(r)} \\ \Phi_x^{i,(r)} \end{bmatrix} &= \begin{bmatrix} \Phi^{i,(l)} \\ \Phi_x^{i,(l)} \end{bmatrix} \\ [P^i]^{-1} &= \begin{bmatrix} \cos(k_x^i(dx_{i+1})) & -\frac{1}{k_x^i} \sin(k_x^i(dx_{i+1})) \\ k_x^i \sin(k_x^i(dx_{i+1})) & \cos(k_x^i(dx_{i+1})) \end{bmatrix}\end{aligned}$$

Введём граничные условия для $x = 0$ и $x = L_x$, соответственно левое и правое краевое условие:

$$\begin{bmatrix} \Phi^{1(l)}(0) \\ \Phi_x^{1(l)}(0) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \Phi^{1(l)} \\ \Phi_x^{1(l)} \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} \Phi^{N(l)}(L_x) \\ \Phi_x^{N(l)}(L_x) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \Phi^{N(l)} \\ \Phi_x^{N(l)} \end{bmatrix}$$

В таком случае мы можем выразить правые и левые константы для любого сегмента dx_i :

$$\begin{bmatrix} \Phi^{i,(r)} \\ \Phi_x^{i,(r)} \end{bmatrix} = \prod_{j=1}^i P^j \begin{bmatrix} \Phi^{1(l)} \\ \Phi_x^{1(l)} \end{bmatrix} \quad (28)$$

$$\begin{bmatrix} \Phi^{i,(l)} \\ \Phi_x^{i,(l)} \end{bmatrix} = \prod_{j=N}^{i+1} [P^j]^{-1} \begin{bmatrix} \Phi^{1(r)} \\ \Phi_x^{1(r)} \end{bmatrix} \quad (29)$$

В последней формуле перемножение матриц идёт в обратном порядке.

$$\prod_{j=N}^{i+1} [P^j]^{-1} \begin{bmatrix} \Phi^{1(r)} \\ \Phi_x^{1(r)} \end{bmatrix} = \prod_{j=1}^i P^j \begin{bmatrix} \Phi^{1(l)} \\ \Phi_x^{1(l)} \end{bmatrix}$$

Из соображений непрерывности решени на границах раздела сегментов имеем:

$$\begin{aligned} & \begin{cases} \Phi^{(r)i}(x) = \Phi^{(l)i+1}(x) \\ \frac{\partial \Phi^{(r)i}(x)}{\partial x} = \frac{\partial \Phi^{(l)i+1}(x)}{\partial x} \end{cases} \quad \begin{cases} \Phi^{(r)i}(x) - \Phi^{(l)i+1}(x) = 0 \\ \frac{\partial \Phi^{(r)i}(x)}{\partial x} - \frac{\partial \Phi^{(l)i+1}(x)}{\partial x} = 0 \end{cases} \\ & -\Phi^{(r)i}(x) \frac{\partial \Phi^{(l)i+1}(x)}{\partial x} + \Phi^{(l)i+1}(x) \frac{\partial \Phi^{(r)i}(x)}{\partial x} = 0 \\ & -\frac{\partial \Phi^{(r)i}(x)}{\partial x} \frac{\partial \Phi^{(l)i+1}(x)}{\partial x} + \frac{\partial \Phi^{(l)i+1}(x)}{\partial x} \frac{\partial \Phi^{(r)i}(x)}{\partial x} = 0 \\ & -\Phi^{(r)i}(x) \frac{\partial \Phi^{(l)i+1}(x)}{\partial x} + \Phi^{(l)i+1}(x) \frac{\partial \Phi^{(r)i}(x)}{\partial x} + \frac{\partial \Phi^{(r)i}(x)}{\partial x} \frac{\partial \Phi^{(l)i+1}(x)}{\partial x} - \frac{\partial \Phi^{(l)i+1}(x)}{\partial x} \frac{\partial \Phi^{(r)i}(x)}{\partial x} = 0 \end{aligned} \quad (30)$$

Система 30 может иметь решение только, если

$$\Phi^{(r)i}(x) \frac{\partial \Phi^{(l)i+1}(x)}{\partial x} - \Phi^{(l)i+1}(x) \frac{\partial \Phi^{(r)i}(x)}{\partial x} = 0 \quad (31)$$

Все сомножители, входящие в формулу 31 выражаются через соотношения 28 и 29.

Рассмотрим интеграл перекрытия. Для этого введём обозначения для решения уравнения 24 в виде:

$$\begin{aligned} h\left(a, \frac{b}{k}, kc\right) &= a \cos(kc) + \frac{b}{k} \sin(kc) \\ a \cos(kc) + \frac{b}{k} \sin(kc) &= b \cos(kc) - a k \sin(kc) = h(b, -ak, kc) \end{aligned} \quad (32)$$

Выражение 32 должно удовлетворять условиям интегрирования и дифференцирования:

$$\int h\left(a, \frac{b}{k}, kc\right) dc = -\frac{b}{k^2} \cos(kc) + \frac{a}{k} \sin(kc) = h\left(-\frac{b}{k^2}, \frac{a}{k}, kc\right) \quad (33)$$

$$\frac{\partial}{\partial c} h(a, b, ck) = h(b, -ak, c). \quad (34)$$

Теперь мы можем записать, например, выражение 27 в виде:

$$\begin{aligned} & \begin{bmatrix} \Phi^{i,(r)} \\ \Phi_x^{i,(r)} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos(k_x^i(dx_{i+1})) & \frac{1}{k_x^i} \sin(k_x^i(dx_{i+1})) \\ -k_x^i \sin(k_x^i(dx_{i+1})) & \cos(k_x^i(dx_{i+1})) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \Phi^{i,(l)} \\ \Phi_x^{i,(l)} \end{bmatrix} \\ & \begin{bmatrix} \Phi^{i,(r)} \\ \Phi_x^{i,(r)} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} h\left(\Phi^{i,(l)}, \frac{\Phi_x^{i,(l)}}{k_x^i}, k_x^i dx_{i+1}\right) \\ h\left(\Phi_x^{i,(l)}, -\Phi^{i,(l)} k_x^i, k_x^i dx_{i+1}\right) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \Phi^{i,(l)} & \frac{\Phi_x^{i,(l)}}{k_x^i} \\ \Phi_x^{i,(l)} & -\Phi^{i,(l)} k_x^i \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \cos(k_x^i dx_{i+1}) \\ \sin(k_x^i dx_{i+1}) \end{bmatrix} \end{aligned}$$

Аналогично можно сделать и для коэффициентов слева

$$\begin{aligned} & \begin{bmatrix} \Phi^{i,(l)} \\ \Phi_x^{i,(l)} \end{bmatrix} = \prod_{j=N}^{i+1} [P^j]^{-1} \begin{bmatrix} \Phi^{1(r)} \\ \Phi_x^{1(r)} \end{bmatrix} \\ & \begin{bmatrix} \Phi^{i,(l)} \\ \Phi_x^{i,(l)} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos(k_x^i(dx_{i+1})) & -\frac{1}{k_x^i} \sin(k_x^i(dx_{i+1})) \\ k_x^i \sin(k_x^i(dx_{i+1})) & \cos(k_x^i(dx_{i+1})) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \Phi^{i,(r)} \\ \Phi_x^{i,(r)} \end{bmatrix} \\ & \begin{bmatrix} \Phi^{i,(l)} \\ \Phi_x^{i,(l)} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} h\left(\Phi^{i,(r)}, -\frac{\Phi_x^{i,(r)}}{k_x^i}, k_x^i dx_{i+1}\right) \\ h\left(\Phi_x^{i,(r)}, \Phi^{i,(r)} k_x^i, k_x^i dx_{i+1}\right) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \Phi^{i,(r)} & \frac{\Phi_x^{i,(r)}}{k_x^i} \\ \Phi_x^{i,(r)} & -\Phi^{i,(r)} k_x^i \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \cos(k_x^i dx_{i+1}) \\ \sin(k_x^i dx_{i+1}) \end{bmatrix} \end{aligned}$$

4.2 Интеграл перекрытия

Вернёмся к функции 25: $\Phi(x) = A \sin(k_x x) + B \cos(k_x x)$ и рассмотрим интеграл вида:

$$\frac{1}{\delta x} \int_0^{\delta x} \Phi_1(x) \Phi_2(x) dx,$$

здесь:

$$\begin{cases} \Phi_1(x) = A \sin(k_x^1 x) + B \cos(k_x^1 x) \\ \Phi_2(x) = C \sin(k_x^2 x) + D \cos(k_x^2 x) \end{cases}$$

$$\begin{aligned} & \frac{1}{\delta x} \int_0^{\delta x} \Phi_1(x) \Phi_2(x) dx = \frac{1}{\delta x} \int_0^{\delta x} [A \sin(k_x^1 x) + B \cos(k_x^1 x)] [C \sin(k_x^2 x) + D \cos(k_x^2 x)] dx = \\ & = \frac{1}{\delta x} \int_0^{\delta x} AC \sin(k_x^1 x) \sin(k_x^2 x) + AD \sin(k_x^1 x) \cos(k_x^2 x) + CB \cos(k_x^1 x) \sin(k_x^2 x) + DB \cos(k_x^1 x) \cos(k_x^2 x) dx = \\ & = \frac{AC}{\delta x} \int_0^{\delta x} \sin(k_x^1 x) \sin(k_x^2 x) dx + \frac{AD}{\delta x} \int_0^{\delta x} \sin(k_x^1 x) \cos(k_x^2 x) dx + \frac{CB}{\delta x} \int_0^{\delta x} \cos(k_x^1 x) \sin(k_x^2 x) dx + \frac{DB}{\delta x} \int_0^{\delta x} \cos(k_x^1 x) \cos(k_x^2 x) dx = \\ & = \frac{AC}{\delta x} \frac{k_x^2 \sin(k_x^1 x) \cos(k_x^2 x) + k_x^1 \cos(k_x^1 x) \sin(k_x^2 x)}{(k_x^1)^2 - (k_x^2)^2} \Big|_0^{\delta x} - \frac{AD}{\delta x} \frac{k_x^2 \sin(k_x^1 x) \sin(k_x^2 x) + k_x^1 \cos(k_x^1 x) \cos(k_x^2 x)}{(k_x^1)^2 - (k_x^2)^2} \Big|_0^{\delta x} + \dots \\ & \quad \frac{CB}{\delta x} \frac{k_x^1 \sin(k_x^1 x) \sin(k_x^2 x) + k_x^2 \cos(k_x^1 x) \cos(k_x^2 x)}{(k_x^1)^2 - (k_x^2)^2} \Big| + \frac{DB}{\delta x} \frac{k_x^1 \sin(k_x^1 x) \cos(k_x^2 x) - k_x^2 \cos(k_x^1 x) \sin(k_x^2 x)}{(k_x^1)^2 - (k_x^2)^2} \Big|_0^{\delta x} = \\ & = \frac{AC}{\delta x} \frac{k_x^2 \sin(k_x^1 \delta x) \cos(k_x^2 \delta x) + k_x^1 \cos(k_x^1 \delta x) \sin(k_x^2 \delta x)}{(k_x^1)^2 - (k_x^2)^2} - \frac{AD}{\delta x} \frac{k_x^2 \sin(k_x^1 \delta x) \sin(k_x^2 \delta x) + k_x^1 \cos(k_x^1 \delta x) \cos(k_x^2 \delta x) - k_x^1}{(k_x^1)^2 - (k_x^2)^2} + \dots \\ & \quad \frac{CB}{\delta x} \frac{k_x^1 \sin(k_x^1 \delta x) \sin(k_x^2 \delta x) + k_x^2 \cos(k_x^1 \delta x) \cos(k_x^2 \delta x) - k_x^2}{(k_x^1)^2 - (k_x^2)^2} + \frac{DB}{\delta x} \frac{k_x^1 \sin(k_x^1 \delta x) \cos(k_x^2 \delta x) - k_x^2 \cos(k_x^1 \delta x) \sin(k_x^2 \delta x)}{(k_x^1)^2 - (k_x^2)^2} = \\ & = \frac{AC}{\delta x} \frac{k_x^2 \sin(k_x^1 \delta x) \cos(k_x^2 \delta x)}{(k_x^1)^2 - (k_x^2)^2} + \frac{AC}{\delta x} \frac{k_x^1 \cos(k_x^1 \delta x) \sin(k_x^2 \delta x)}{(k_x^1)^2 - (k_x^2)^2} - \frac{AD}{\delta x} \frac{k_x^2 \sin(k_x^1 \delta x) \sin(k_x^2 \delta x)}{(k_x^1)^2 - (k_x^2)^2} - \frac{AD}{\delta x} \frac{k_x^1 \cos(k_x^1 \delta x) \cos(k_x^2 \delta x) - k_x^1}{(k_x^1)^2 - (k_x^2)^2} + \frac{AD}{\delta x} \frac{k_x^1}{(k_x^1)^2 - (k_x^2)^2} \\ & \quad \frac{CB}{\delta x} \frac{k_x^1 \sin(k_x^1 \delta x) \sin(k_x^2 \delta x)}{(k_x^1)^2 - (k_x^2)^2} + \frac{CB}{\delta x} \frac{k_x^2 \cos(k_x^1 \delta x) \cos(k_x^2 \delta x)}{(k_x^1)^2 - (k_x^2)^2} - \frac{CB}{\delta x} \frac{k_x^2}{(k_x^1)^2 - (k_x^2)^2} + \frac{DB}{\delta x} \frac{k_x^1 \sin(k_x^1 \delta x) \cos(k_x^2 \delta x)}{(k_x^1)^2 - (k_x^2)^2} - \frac{DB}{\delta x} \frac{k_x^2 \cos(k_x^1 \delta x) \sin(k_x^2 \delta x)}{(k_x^1)^2 - (k_x^2)^2} \\ & = \frac{1}{\delta x \left((k_x^1)^2 - (k_x^2)^2 \right)} [AC k_x^2 \sin(k_x^1 \delta x) \cos(k_x^2 \delta x) + AC k_x^1 \cos(k_x^1 \delta x) \sin(k_x^2 \delta x) - AD k_x^2 \sin(k_x^1 \delta x) \sin(k_x^2 \delta x) - AD k_x^1 \cos(k_x^1 \delta x) \cos(k_x^2 \delta x) + \dots \\ & \quad CB k_x^1 \sin(k_x^1 \delta x) \sin(k_x^2 \delta x) + CB k_x^2 \cos(k_x^1 \delta x) \cos(k_x^2 \delta x) - CB k_x^2 + DB k_x^1 \sin(k_x^1 \delta x) \cos(k_x^2 \delta x) - DB k_x^2 \cos(k_x^1 \delta x) \sin(k_x^2 \delta x)] = \\ & = \frac{1}{\delta x \left((k_x^1)^2 - (k_x^2)^2 \right)} [(AC k_x^2 + DB k_x^1) \sin(k_x^1 \delta x) \cos(k_x^2 \delta x) + (AC k_x^1 - DB k_x^2) \cos(k_x^1 \delta x) \sin(k_x^2 \delta x) - \dots \end{aligned}$$

$$- (ADk_x^2 - CBk_x^1) \sin(k_x^1 \delta x) \sin(k_x^2 \delta x) - (ADk_x^1 - CBk_x^2) \cos(k_x^1 \delta x) \cos(k_x^2 \delta x) + ADk_x^1 - CBk_x^2] \\ \left\{ \begin{array}{l} A = \frac{\Phi_x^{1,(l)}}{k_x^1} \\ B = \Phi_x^{1,(l)} \end{array} \right\}, \left\{ \begin{array}{l} C = \frac{\Phi_x^{2,(l)}}{k_x^2} \\ D = \Phi_x^{2,(l)} \end{array} \right\}.$$

$$\begin{cases} (ACk_x^2 + DBk_x^1) \sin(k_x^1 \delta x) \cos(k_x^2 \delta x) = \left(\frac{\Phi_x^{1,(l)}}{k_x^1} \Phi_x^{2,(l)} + k_x^1 \Phi_x^{1,(l)} \Phi_x^{2,(l)} \right) \sin(k_x^1 \delta x) \cos(k_x^2 \delta x) \\ (ACk_x^1 - DBk_x^2) \cos(k_x^1 \delta x) \sin(k_x^2 \delta x) = \left(\Phi_x^{1,(l)} \frac{\Phi_x^{2,(l)}}{k_x^2} - k_x^2 \Phi_x^{1,(l)} \Phi_x^{2,(l)} \right) \cos(k_x^1 \delta x) \sin(k_x^2 \delta x) \\ - (ADk_x^2 - CBk_x^1) \sin(k_x^1 \delta x) \sin(k_x^2 \delta x) = - \left(k_x^2 \frac{\Phi_x^{1,(l)}}{k_x^1} \Phi_x^{2,(l)} - k_x^1 \Phi_x^{1,(l)} \frac{\Phi_x^{2,(l)}}{k_x^2} \right) \sin(k_x^1 \delta x) \sin(k_x^2 \delta x) \\ - (ADk_x^1 - CBk_x^2) \cos(k_x^1 \delta x) \cos(k_x^2 \delta x) = - \left(\Phi_x^{1,(l)} \Phi_x^{2,(l)} - \Phi_x^{1,(l)} \Phi_x^{2,(l)} \right) \cos(k_x^1 \delta x) \cos(k_x^2 \delta x) \end{cases} \quad (35)$$

Рассмотрим слагаемые первой и третьей строк системы 35:

$$\sin(k_x^1 \delta x) \left[\frac{\Phi_x^{1,(l)}}{k_x^1} \Phi_x^{2,(l)} \cos(k_x^2 \delta x) + k_x^1 \Phi_x^{1,(l)} \Phi_x^{2,(l)} \cos(k_x^2 \delta x) - k_x^2 \frac{\Phi_x^{1,(l)}}{k_x^1} \Phi_x^{2,(l)} \sin(k_x^2 \delta x) + k_x^1 \Phi_x^{1,(l)} \frac{\Phi_x^{2,(l)}}{k_x^2} \sin(k_x^2 \delta x) \right]$$

объединим первое с третьем а второе с четвёртым слагаемым: (тут ошибка, во второй скобке должен быть другой знак, надо проверить интеграл)

$$\sin(k_x^1 \delta x) \left[\frac{\Phi_x^{1,(l)}}{k_x^1} \left(\Phi_x^{2,(l)} \cos(k_x^2 \delta x) - k_x^2 \Phi_x^{2,(l)} \sin(k_x^2 \delta x) \right) + k_x^1 \Phi_x^{1,(l)} \left(\Phi_x^{2,(l)} \cos(k_x^2 \delta x) + \frac{\Phi_x^{2,(l)}}{k_x^2} \sin(k_x^2 \delta x) \right) \right] = \dots \\ \left\{ \begin{array}{l} \Phi_x^{2,(l)} \cos(k_x^2 \delta x) - k_x^2 \Phi_x^{2,(l)} \sin(k_x^2 \delta x) = \Phi_x^{2,(r)} \\ \Phi_x^{2,(l)} \cos(k_x^2 \delta x) + \frac{\Phi_x^{2,(l)}}{k_x^2} \sin(k_x^2 \delta x) = \Phi_x^{2,(r)} \end{array} \right. \dots \\ \sin(k_x^1 \delta x) \left[\frac{\Phi_x^{1,(l)}}{k_x^1} \Phi_x^{2,(r)} - k_x^1 \Phi_x^{1,(l)} \Phi_x^{2,(r)} \right]$$

Аналогично поступи со второй и четвёртой строкой системы (35)

$$\cos(k_x^1 \delta x) \left(\left(\Phi_x^{1,(l)} \frac{\Phi_x^{2,(l)}}{k_x^2} - k_x^2 \Phi_x^{1,(l)} \Phi_x^{2,(l)} \right) \sin(k_x^2 \delta x) - \left(\Phi_x^{1,(l)} \Phi_x^{2,(l)} - \Phi_x^{1,(l)} \Phi_x^{2,(l)} \right) \cos(k_x^2 \delta x) \right) = \\ = \cos(k_x^1 \delta x) \left(\Phi_x^{1,(l)} \frac{\Phi_x^{2,(l)}}{k_x^2} \sin(k_x^2 \delta x) - k_x^2 \Phi_x^{1,(l)} \Phi_x^{2,(l)} \sin(k_x^2 \delta x) - \Phi_x^{1,(l)} \Phi_x^{2,(l)} \cos(k_x^2 \delta x) + \Phi_x^{1,(l)} \Phi_x^{2,(l)} \cos(k_x^2 \delta x) \right) = \\ = \cos(k_x^1 \delta x) \left(\Phi_x^{1,(l)} \left(\frac{\Phi_x^{2,(l)}}{k_x^2} \sin(k_x^2 \delta x) + \Phi_x^{2,(l)} \cos(k_x^2 \delta x) \right) + \Phi_x^{1,(l)} \left(\Phi_x^{2,(l)} \cos(k_x^2 \delta x) - k_x^2 \Phi_x^{2,(l)} \sin(k_x^2 \delta x) \right) \right) = \\ \cos(k_x^1 \delta x) \left[\Phi_x^{1,(l)} \Phi_x^{2,(r)} + \Phi_x^{1,(l)} \Phi_x^{2,(r)} \right]$$

Итого:

$$\frac{1}{\delta x} \int_0^{\delta x} \Phi_1(x) \Phi_2(x) dx = \frac{1}{\delta x \left((k_x^1)^2 - (k_x^2)^2 \right)} \left(\frac{\Phi_x^{1,(l)}}{k_x^1} \Phi_x^{2,(r)} \sin(k_x^1 \delta x) - k_x^1 \Phi_x^{1,(l)} \Phi_x^{2,(r)} \sin(k_x^1 \delta x) + \Phi_x^{1,(l)} \Phi_x^{2,(r)} \cos(k_x^1 \delta x) + \Phi_x^{1,(l)} \Phi_x^{2,(r)} \right)$$

$$\begin{aligned}
&= \frac{1}{\delta x \left((k_x^1)^2 - (k_x^2)^2 \right)} \left(\Phi_x^{2,(r)} \left(\frac{\Phi_x^{1,(l)}}{k_x^1} \sin(k_x^1 \delta x) + \Phi_x^{1,(l)} \cos(k_x^1 \delta x) \right) - \Phi_x^{2,(r)} \left(k_x^1 \Phi_x^{1,(l)} \sin(k_x^1 \delta x) - \Phi_x^{1,(l)} \cos(k_x^1 \delta x) \right) + \Phi_x^{1,(l)} \Phi_x^{2,(l)} - \Phi_x^{1,(l)} \Phi_x^{2,(r)} \right) \\
&= \frac{1}{\delta x \left((k_x^1)^2 - (k_x^2)^2 \right)} \left(\Phi_x^{2,(r)} \Phi_x^{1,(r)} - \Phi_x^{2,(r)} \Phi_x^{1,(r)} - \Phi_x^{1,(l)} \Phi_x^{2,(l)} + \Phi_x^{1,(l)} \Phi_x^{2,(l)} \right)
\end{aligned}$$

Простой интеграл перекрытия, необходимый для нормирования всей функции решения на единицу. Этот интеграл имеет следующий вид:

$$\begin{aligned}
\frac{1}{\delta x} \int_0^{\delta x} \Phi(x)^2 dx &= \frac{1}{\delta x} \int_0^{\delta x} (A \sin(k_x x) + B \cos(k_x x)) (A \sin(k_x x) + B \cos(k_x x)) dx = \\
&= \frac{1}{\delta x} \int_0^{\delta x} [A^2 \sin^2(k_x x) + 2AB \sin(k_x x) \cos(k_x x) + B^2 \cos^2(k_x x)] dx =
\end{aligned}$$

Синус двойного угла:

$$\begin{aligned}
&2 \sin(k_x x) \cos(k_x x) = \sin(2k_x x) \\
&= \frac{1}{\delta x} \left[A^2 \int_0^{\delta x} \sin^2(k_x x) dx + AB \int_0^{\delta x} \sin(2k_x x) dx + B^2 \int_0^{\delta x} \cos^2(k_x x) dx \right] = \\
&= \frac{1}{\delta x} \left[A^2 \left[\frac{x}{2} - \frac{\sin(2k_x x)}{4k_x} \right]_0^{\delta x} + AB \left[-\frac{\cos(2k_x x)}{2k} \right]_0^{\delta x} + B^2 \left[\frac{x}{2} + \frac{\sin(2k_x x)}{4k_x} \right]_0^{\delta x} \right]. \tag{36}
\end{aligned}$$

Константы A, B равны соответственно:

$$\begin{cases} A = \frac{\Phi_x^{i,(l)}}{k_x^i} \\ B = \Phi^{i,(l)} \end{cases},$$

тогда, подставляя их в формулу 35, имеем:

$$\begin{aligned}
\frac{1}{\delta x} \int_0^{\delta x} \Phi(x)^2 dx &= \frac{1}{\delta x_i} \left[\left(\frac{\Phi_x^{i,(l)}}{k_x^i} \right)^2 \left[\frac{x}{2} - \frac{\sin(2k_x^i x)}{4k_x^i} \right]_0^{\delta x_i} + \frac{\Phi_x^{i,(l)}}{k_x^i} \Phi^{i,(l)} \left[-\frac{\cos(2k_x x)}{2k} \right]_0^{\delta x_i} + \left(\Phi^{i,(l)} \right)^2 \left[\frac{x}{2} + \frac{\sin(2k_x x)}{4k_x^i} \right]_0^{\delta x_i} \right] = \\
&= \frac{1}{\delta x_i} \left[\left(\frac{\Phi_x^{i,(l)}}{k_x^i} \right)^2 \left[\frac{\delta x_i}{2} - \frac{\sin(2k_x^i \delta x_i)}{4k_x^i} \right] + \frac{\Phi_x^{i,(l)}}{k_x^i} \Phi^{i,(l)} \left[-\frac{\cos(2k_x^i \delta x_i)}{2k_x^i} + \frac{1}{2k_x^i} \right] + \left(\Phi^{i,(l)} \right)^2 \left[\frac{\delta x_i}{2} + \frac{\sin(2k_x^i \delta x_i)}{4k_x^i} \right] \right]
\end{aligned}$$

Упрощаем и группируем:

$$\begin{aligned}
&\frac{1}{\delta x_i} \left[\frac{\Phi_x^{i,(l)} \Phi^{i,(l)}}{2 (k_x^i)^2} [1 - \cos(2k_x^i \delta x_i)] + \left(\Phi^{i,(l)} \right)^2 \frac{\sin(2k_x^i \delta x_i)}{4k_x^i} - \left(\frac{\Phi_x^{i,(l)}}{k_x^i} \right)^2 \frac{\sin(2k_x^i \delta x_i)}{4k_x^i} + \frac{\delta x_i}{2} \left(\left(\frac{\Phi_x^{i,(l)}}{k_x^i} \right)^2 + \left(\Phi^{i,(l)} \right)^2 \right) \right] = \\
&\frac{1}{\delta x_i} \left[\frac{\Phi_x^{i,(l)} \Phi^{i,(l)}}{2 (k_x^i)^2} [1 - \cos^2(k_x^i \delta x_i) + \sin^2(k_x^i \delta x_i)] + \left(\Phi^{i,(l)} \right)^2 \frac{\cos(k_x^i \delta x_i) \sin(k_x^i \delta x_i)}{2k_x^i} - \left(\frac{\Phi_x^{i,(l)}}{k_x^i} \right)^2 \frac{\cos(k_x^i \delta x_i) \sin(k_x^i \delta x_i)}{2k_x^i} + \frac{\delta x_i}{2} \left(\left(\frac{\Phi_x^{i,(l)}}{k_x^i} \right)^2 + \left(\Phi^{i,(l)} \right)^2 \right) \right] = \\
&\frac{1}{\delta x_i} \left[\frac{\Phi_x^{i,(l)} \Phi^{i,(l)}}{2 (k_x^i)^2} - \frac{\Phi_x^{i,(l)} \Phi^{i,(l)}}{2 (k_x^i)^2} \cos^2(k_x^i \delta x_i) + \frac{\Phi_x^{i,(l)} \Phi^{i,(l)}}{2 (k_x^i)^2} \sin^2(k_x^i \delta x_i) + \left(\Phi^{i,(l)} \right)^2 \frac{\cos(k_x^i \delta x_i) \sin(k_x^i \delta x_i)}{2k_x^i} - \left(\frac{\Phi_x^{i,(l)}}{k_x^i} \right)^2 \frac{\cos(k_x^i \delta x_i) \sin(k_x^i \delta x_i)}{2k_x^i} \right]
\end{aligned}$$

Рассмотрим два следующих слагаемых из последнего выражения:

$$-\frac{\Phi_x^{i,(l)}\Phi^{i,(l)}}{2(k_x^i)^2}\cos^2(k_x^i\delta x_i) - \left(\frac{\Phi_x^{i,(l)}}{k_x^i}\right)^2 \frac{\cos(k_x^i\delta x_i)\sin(k_x^i\delta x_i)}{2k_x^i} =$$

$$-\frac{\Phi_x^{i,(l)}}{2(k_x^i)^2}\cos(k_x^i\delta x_i) \left[\Phi^{i,(l)}\cos(k_x^i\delta x_i) + \frac{\Phi_x^{i,(l)}}{k_x^i}\sin(k_x^i\delta x_i) \right] = -\frac{\Phi_x^{i,(l)}}{2(k_x^i)^2}\cos(k_x^i\delta x_i) \Phi^{i(r)}$$

Ещё пара слагаемых

$$\frac{\Phi_x^{i,(l)}\Phi^{i,(l)}}{2(k_x^i)^2}\sin^2(k_x^i\delta x_i) + \left(\Phi^{i,(l)}\right)^2 \frac{\cos(k_x^i\delta x_i)\sin(k_x^i\delta x_i)}{2k_x^i} =$$

$$= \frac{\sin(k_x^i\delta x_i)}{2k_x^i}\Phi^{i,(l)} \left(\frac{\Phi_x^{i,(l)}}{k_x^i}\sin(k_x^i\delta x_i) + \Phi^{i,(l)}\cos(k_x^i\delta x_i) \right) = \frac{\Phi^{i,(l)}}{2k_x^i}\sin(k_x^i\delta x_i) \Phi^{i(r)}$$

Складываем:

$$-\frac{\Phi_x^{i,(l)}}{2(k_x^i)^2}\cos(k_x^i\delta x_i) \Phi^{i(r)} + \frac{\Phi^{i,(l)}}{2k_x^i}\sin(k_x^i\delta x_i) \Phi^{i(r)} = -\left[\Phi_x^{i,(l)}\cos(k_x^i\delta x_i) - k_x^i\Phi^{i,(l)}\sin(k_x^i\delta x_i)\right] \frac{1}{2(k_x^i)^2}\Phi^{i(r)} = \frac{-\Phi_x^{i(r)}\Phi^{i(r)}}{2(k_x^i)^2}$$

окончательно имеем выражение для интеграла:

$$\frac{1}{\delta x_i} \int_0^{\delta x_i} \Phi(x)^2 dx = \frac{1}{\delta x_i} \left[\frac{1}{2(k_x^i)^2} \left(\Phi_x^{i,(l)}\Phi^{i,(l)} - \Phi_x^{i(r)}\Phi^{i(r)} \right) + \frac{\delta x_i}{2} \left(\left(\frac{\Phi_x^{i,(l)}}{k_x^i} \right)^2 + \left(\Phi^{i,(l)} \right)^2 \right) \right]$$

Для нормировки строки имеем:

$$I = \int_{x^1}^{x^{N+1}} \Phi^i(x)^2 dx = \sum_{i=1}^N \left[\frac{1}{2(k_x^i)^2} \left(\Phi_x^{i,(l)}\Phi^{i,(l)} - \Phi_x^{i(r)}\Phi^{i(r)} \right) + \frac{\delta x_i}{2} \left(\left(\frac{\Phi_x^{i,(l)}}{k_x^i} \right)^2 + \left(\Phi^{i,(l)} \right)^2 \right) \right]$$

Теперь, если мы хотим определить $\Phi^{1,(l)}$, то мы должны занулить $\Phi_x^{1,(l)}$ и наоборот. После чего достаточно решить уравнение вида:

$$1 = \sum_{i=1}^N \left[\frac{1}{2(k_x^i)^2} \left(\Phi_x^{i,(l)}\Phi^{i,(l)} - \Phi_x^{i(r)}\Phi^{i(r)} \right) + \frac{\delta x_i}{2} \left(\left(\frac{\Phi_x^{i,(l)}}{k_x^i} \right)^2 + \left(\Phi^{i,(l)} \right)^2 \right) \right].$$

Рассмотрим случай, когда требуется найти значение граничных констант в случае электрических стенок, для которых:

$$\vec{\Phi}^{1,l} = \begin{bmatrix} 0 \\ x \end{bmatrix}$$

$$1 = \sum_{i=1}^N \left[\frac{1}{2(k_x^i)^2} \left(\Phi_x^{i,(l)}\Phi^{i,(l)} - \Phi_x^{i(r)}\Phi^{i(r)} \right) + \frac{\delta x_i}{2} \left(\left(\frac{\Phi_x^{i,(l)}}{k_x^i} \right)^2 + \left(\Phi^{i,(l)} \right)^2 \right) \right]$$

или:

$$1 = \sum_{i=1}^N \left[\frac{1}{2(k_x^i)^2} \left(\Phi_x^{i,(l)}\Phi^{i,(l)} - \Phi_x^{i+1(l)}\Phi^{i+1(l)} \right) + \frac{\delta x_i}{2} \left(\left(\frac{\Phi_x^{i,(l)}}{k_x^i} \right)^2 + \left(\Phi^{i,(l)} \right)^2 \right) \right].$$

Пусть N=2:

$$1 = \frac{1}{2(k_x^1)^2} \left(\Phi_x^{1,(l)}\Phi^{1,(l)} - \Phi_x^{2(l)}\Phi^{2(l)} \right) + \frac{\delta x_1}{2} \left(\left(\frac{\Phi_x^{1,(l)}}{k_x^1} \right)^2 + \left(\Phi^{1,(l)} \right)^2 \right) + .$$

$$\begin{aligned}
& + \frac{1}{2(k_x^2)^2} \left(\Phi_x^{2,(l)} \Phi^{2,(l)} - \Phi_x^{3(l)} \Phi^{3(l)} \right) + \frac{\delta x_2}{2} \left(\left(\frac{\Phi_x^{2,(l)}}{k_x^2} \right)^2 + \left(\Phi^{2,(l)} \right)^2 \right) \\
& M_i \begin{bmatrix} \Phi^{i,(l)} \\ \Phi_x^{i,(l)} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a_i & b_i \\ c_i & d_i \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \Phi^{i,(l)} \\ \Phi_x^{i,(l)} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \Phi^{i,(r)} \\ \Phi_x^{i,(r)} \end{bmatrix} \\
& \begin{bmatrix} a_i \Phi^{i,(l)} + b_i \Phi_x^{i,(l)} \\ c_i \Phi^{i,(l)} + d_i \Phi_x^{i,(l)} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \Phi^{i,(r)} \\ \Phi_x^{i,(r)} \end{bmatrix} \\
& 1 = \sum_{i=1}^N \left[\frac{1}{2(k_x^i)^2} \left(\Phi_x^{i,(l)} \Phi^{i,(l)} - \left(a_i \Phi^{i,(l)} + b_i \Phi_x^{i,(l)} \right) \left(c_i \Phi^{i,(l)} + d_i \Phi_x^{i,(l)} \right) \right) + \frac{\delta x_i}{2} \left(\left(\frac{\Phi_x^{i,(l)}}{k_x^i} \right)^2 + \left(\Phi^{i,(l)} \right)^2 \right) \right]. \\
& \left(\Phi_x^{i,(l)} \Phi^{i,(l)} - \left(a_i \Phi^{i,(l)} + b_i \Phi_x^{i,(l)} \right) \left(c_i \Phi^{i,(l)} + d_i \Phi_x^{i,(l)} \right) \right) = -\frac{1}{2(k_x^i)^2} \left(a_i c_i \left(\Phi^{i,(l)} \right)^2 + (b_i c_i + a_i d_i - 1) \Phi^{i,(l)} \Phi_x^{i,(l)} + b_i d_i \left(\Phi_x^{i,(l)} \right)^2 \right) \rightarrow \\
& 1 = \sum_{i=1}^N \left[\frac{\delta x_i (k_x^i)^2 - a_i c_i}{2(k_x^i)^2} \left(\Phi^{i,(l)} \right)^2 - \frac{b_i c_i + a_i d_i - 1}{2(k_x^i)^2} \Phi^{i,(l)} \Phi_x^{i,(l)} - \frac{b_i d_i - \delta x_i}{2(k_x^i)^2} \left(\Phi_x^{i,(l)} \right)^2 \right]
\end{aligned}$$

4.3 Решение вдоль оси y

Рассмотрим уравнение второе уравнение системы 23:

$$\begin{aligned}
\Psi_{yy} + (k_k^2 - k_z^2) \Psi &= 0 \\
\Psi_{k,yy}^j + \left(\left(k_k^{(j)} \right)^2 - k_z^2 \right) \Psi_k^j &= 0.
\end{aligned} \tag{37}$$

В последнем уравнении Ψ_k^j - k -ая мода в строке с индексом j , которая соответствует $\left(k_k^j \right)$ так же как и $\Phi_k^j(x)$. Решением для уравнения 36 будет:

$$\Psi_k^j(x^j) = \frac{\Psi_{k,y}^{j,(l)}}{k_y^j} \sin(k_y^j (y - y^j)) + \Psi_k^{j,(l)} \cos(k_y^j (y - y^j))$$

Здесь:

$$k_y^j = \sqrt{\left(k_k^{(j)} \right)^2 - k_z^2},$$

а так же по-анalogии с решением вдоль оси x :

$$\begin{aligned}
\begin{bmatrix} \Psi_k^j(y_j + 0) \\ \Psi_{k,y}^j(y_j + 0) \end{bmatrix} &= \begin{bmatrix} \Psi_k^{j,(l)} \\ \Psi_{k,y}^{j,(l)} \end{bmatrix} \\
\begin{bmatrix} \Psi_k^j(y_{j+1} - 0) \\ \Psi_{k,y}^j(y_{j+1} - 0) \end{bmatrix} &= \begin{bmatrix} \Psi_k^{j,(r)} \\ \Psi_{k,y}^{j,(r)} \end{bmatrix}
\end{aligned}$$

Далее идёт момент, которого я не понимаю, но он следующий. Выражение вида 27 не выполняется, зато справедливы следующие выражения:

$$\begin{aligned}
& \begin{cases} \Psi_k^{j,(r)} = \Psi_k^{j+1,(l)} \\ \Psi_{ky}^{j,(r)} = \Psi_{ky}^{j+1,(l)} \end{cases} \\
& \begin{cases} \Psi_k^{j,(r)} = \cos(k_y^j (dy^j)) \Psi_k^{j,(l)} + \frac{\Psi_{k,y}^{j,(l)}}{k_y^j} \sin(k_y^j (dy^j)) \\ \Psi_k^{j,(l)} = \cos(k_y^j (dy^j)) \Psi_k^{j,(r)} - \frac{\Psi_{k,y}^{j,(r)}}{k_y^j} \sin(k_y^j (dy^j)) \end{cases}
\end{aligned}$$

$$\begin{cases} k_y^j \frac{1}{\sin(k_y^j(y-y^j))} \Psi_k^{j,(r)} - k_y^j \frac{\cos(k_y^j(y-y^j))}{\sin(k_y^j(y-y^j))} \Psi_k^{j,(l)} = \Psi_{k,y}^{j,(l)} \\ k_y^j \frac{1}{\sin(k_y^j(y-y^j))} \Psi_k^{j,(l)} - k_y^j \frac{\cos(k_y^j(y-y^j))}{\sin(k_y^j(y-y^j))} \Psi_k^{j,(r)} = -\Psi_{k,y}^{j,(r)} \end{cases} \rightarrow \begin{cases} \frac{k_y^j}{\sin(k_y^j(y-y^j))} \Psi_k^{j,(r)} - \frac{k_y^j}{\tan(k_y^j(y-y^j))} \Psi_k^{j,(l)} = \Psi_{k,y}^{j,(l)} \\ -\frac{k_y^j}{\sin(k_y^j(y-y^j))} \Psi_k^{j,(l)} + \frac{k_y^j}{\tan(k_y^j(y-y^j))} \Psi_k^{j,(r)} = \Psi_{k,y}^{j,(r)} \end{cases} \quad (38)$$

принимая во внимание, что k_y^j зависит от набора величин k_k , где предполагается, что все они рассчитаны в предыдущем разделе и индекс $k = \overline{1 : K}$, можно записать 37 в векторно-матричном виде:

$$T^{(j)} = \frac{k_y^j}{\tan(k_y^j(y-y^j))}, S^{(j)} = \frac{k_y^j}{\sin(k_y^j(y-y^j))}$$

-диагональные матрицы $T^{(j)}, S^{(j)} \in R^{K \times K}$, тогда можно переписать уравнения 37 в виде:

$$\begin{cases} S^{(j)} \vec{\Psi}^{j,(r)} - T^{(j)} \vec{\Psi}^{j,(l)} = \vec{\Psi}_y^{j,(l)} \\ -S^{(j)} \vec{\Psi}^{j,(l)} + T^{(j)} \vec{\Psi}^{j,(r)} = \vec{\Psi}_y^{j,(r)} \end{cases} \quad (39)$$

Далее рассмотрим интеграл перекрытия:

$$\langle f_1, f_2 \rangle = \frac{1}{x^{N+1} - x^1} \int_{x^1}^{x^{N+1}} f_1(x) f_2(x) dx$$

в котором в качестве функций $f_1(x)$ и $f_2(x)$ будут Φ^j и $\Phi^{j \pm 1}$, взятые в k -ом и p -ом столбцах.

$$O_{kp}^{j,j \pm 1} = \frac{1}{x^{N+1} - x^1} \int_{x^1}^{x^{N+1}} \Phi_k^j \Phi_p^{j'} dx \quad (40)$$

Ввиду ортогональности функций Φ^i и $\Phi^{i \pm 1}$, значение этого интеграла для разных k, p , принадлежащих $[1, N]$ и $[1, N]$ соответственно является диагональной матрицей $O_{kp}^{i,j'}$. Эта матрица обладает свойством:

$$(O^{j,j'})^T = O^{j',j}.$$

Стоит отметить, что ввиду нормировки функций Φ^i и $\Phi^{i \pm 1}$, матрица :

$$O^{i,j'} O^{j',i} = \begin{bmatrix} 1 & & \\ & \ddots & \\ & & 1 \end{bmatrix}$$

Используя матрицу 40, можно представить решение для правой границы сегмента через левую, приняв за $j'j + 1$:

$$\begin{cases} \vec{\Psi}^{j,(r)} = O^{j,j+1} \vec{\Psi}^{j+1,(l)} \\ \vec{\Psi}_y^{j,(r)} = O^{j,j+1} \vec{\Psi}_y^{j+1,(l)} \end{cases} \quad (41)$$

Чтобы сшить решения для каждой строки, мы должны удовлетворять условию:

$$\begin{cases} \vec{\Psi}_y^{j,(r)} = \vec{\Psi}_y^{j+1,(l)} \\ \vec{\Psi}^{j,(r)} = \vec{\Psi}^{j+1,(l)} \end{cases} \quad (42)$$

Распишем первую строку системы, используя выражения:

$$\begin{cases} S^{(j)} \vec{\Psi}^{j,(r)} - T^{(j)} \vec{\Psi}^{j,(l)} = \vec{\Psi}_y^{j,(l)} \\ -S^{(j)} \vec{\Psi}^{j,(l)} + T^{(j)} \vec{\Psi}^{j,(r)} = \vec{\Psi}_y^{j,(r)} \end{cases} \quad (43)$$

Получим:

$$\vec{\Psi}_y^{j,(r)} = \vec{\Psi}_y^{j+1,(l)}$$

$$O^{j,j+1} \vec{\Psi}_y^{j+1,(l)} = -S^{(j+1)} \vec{\Psi}^{j+1,(l)} + T^{(j+1)} \vec{\Psi}^{j+1,(r)} \quad (44)$$

В формулу 44 подставим выражения из формулы 43:

$$O^{j,j+1} \left(S^{(j+1)} \vec{\Psi}^{j+1,(r)} - T^{(j+1)} \vec{\Psi}^{j+1,(l)} \right) = -S^{(j+1)} \vec{\Psi}^{j+1,(l)} + T^{(j+1)} \vec{\Psi}^{j+1,(r)}$$

Заменяем $\vec{\Psi}^{j+1,(r)}$ на $O^{j,j+2} \vec{\Psi}^{j+2,(l)}$

$$O^{j,j+1} \left(S^{(j+1)} O^{j,j+2} \vec{\Psi}^{j+2,(l)} - T^{(j+1)} \vec{\Psi}^{j+1,(l)} \right) = -S^{(j+1)} \vec{\Psi}^{j+1,(l)} + T^{(j+1)} O^{j,j+2} \vec{\Psi}^{j+2,(l)}$$

Смещаем индекс на 1

$$O^{j,j+1} \left(S^{(j+1)} O^{j,j+2} \vec{\Psi}^{j+2,(l)} - T^{(j+1)} \vec{\Psi}^{j+1,(l)} \right) = -S^{(j+1)} \vec{\Psi}^{j+1,(l)} + T^{(j+1)} O^{j,j+2} \vec{\Psi}^{j+2,(l)}$$

-
-
-
-
-
-
-
-

$$-S^{(j)} \vec{\Psi}^{j,(l)} + T^{(j)} O^{j,j+1} \vec{\Psi}^{j+1,(l)} = S^{(j+1)} O^{j,j+2} \vec{\Psi}^{j+2,(l)} - T^{(j+1)} \vec{\Psi}^{j+1,(l)} = \vec{\Psi}_y^{j+1,(l)} \quad (45)$$

Сместим индексы:

$$-S^{(j-1)} \vec{\Psi}^{j-1,(l)} + T^{(j-1)} O^{j,j} \vec{\Psi}^{j,(l)} = S^{(j)} O^{j,j+1} \vec{\Psi}^{j+1,(l)} - T^{(j)} \vec{\Psi}^{j,(l)} = \vec{\Psi}_y^{j,(l)} \quad (46)$$

$$-S^{(j-1)} \vec{\Psi}^{j-1,(l)} + T^{(j-1)} \vec{\Psi}^{j,(l)} = S^{(j)} O^{j,j+1} \vec{\Psi}^{j+1,(l)} - T^{(j)} \vec{\Psi}^{j,(l)} = \vec{\Psi}_y^{j,(l)} \quad (47)$$

$$\begin{cases} S^{(j)} \vec{\Psi}^{j,(r)} - T^{(j)} \vec{\Psi}^{j,(l)} = \vec{\Psi}_y^{j,(l)} \\ -S^{(j)} \vec{\Psi}^{j,(l)} + T^{(j)} \vec{\Psi}^{j,(r)} = \vec{\Psi}_y^{j,(r)} \end{cases} \quad (48)$$

$$\begin{cases} -S^{(j)} \vec{\Psi}^{j,(l)} + T^{(j)} \vec{\Psi}^{j,(r)} = \vec{\Psi}_y^{j+1,(l)} \\ O^{j,j+1} \left(-T^{(j+1)} \vec{\Psi}^{j+1,(l)} + S^{(j+1)} \vec{\Psi}^{j+1,(r)} \right) = \vec{\Psi}^{j+1,(l)} \end{cases}$$

$$\begin{cases} -S^{(j)} \vec{\Psi}^{j,(l)} + T^{(j)} O^{j,j+1} \vec{\Psi}^{j+1,(l)} = -T^{(j+1)} \vec{\Psi}^{j+1,(l)} + S^{(j)} O^{j,j+2} \vec{\Psi}^{j+2,(l)} \\ O^{j,j+1} \left(-T^{(j+1)} \vec{\Psi}^{j+1,(l)} + S^{(j+1)} \vec{\Psi}^{j+1,(r)} \right) = \vec{\Psi}^{j+1,(l)} \end{cases}$$

$$\left(T^{(j)} O^{j,j+1} + T^{(j+1)} \right) \vec{\Psi}^{j+1,(l)} - S^{(j)} \vec{\Psi}^{j,(l)} = S^{(j)} O^{j,j+2} \vec{\Psi}^{j+2,(l)}$$

Подставляя в 39 формулы из 41 получим, для этого определим:

$$\begin{cases} -T^{(j)} \vec{\Psi}^{j,(l)} + S^{(j)} \vec{\Psi}^{j,(r)} = \vec{\Psi}_y^{j,(l)} \\ -S^{(j)} \vec{\Psi}^{j,(l)} + T^{(j)} \vec{\Psi}^{j,(r)} = \vec{\Psi}_y^{j,(r)} \end{cases} \quad (49)$$

$$\begin{cases} -T^{(j)} \vec{\Psi}^{j,(l)} + S^{(j)} O^{j,j+1} \vec{\Psi}^{j+1,(l)} = \vec{\Psi}_y^{j,(l)} \\ -S^{(j)} \vec{\Psi}^{j,(l)} + T^{(j)} O^{j,j+1} \vec{\Psi}^{j+1,(l)} = O^{j,j+1} \vec{\Psi}_y^{j+1,(l)} \end{cases} \quad (50)$$

$$-T^{(j)} \vec{\Psi}^{j,(l)} + S^{(j)} O^{j,j+1} \vec{\Psi}^{j+1,(l)} - S^{(j)} \vec{\Psi}^{j,(l)} + T^{(j)} O^{j,j+1} \vec{\Psi}^{j+1,(l)}$$

$$+\vec{k}\left(\frac{\partial\mu}{\partial x}\left(\frac{\partial E_x}{\partial z}-\frac{\partial E_z}{\partial x}\right)-\frac{\partial\mu}{\partial y}\left(\frac{\partial E_z}{\partial y}-\frac{\partial E_y}{\partial z}\right)\right)\quad (52)$$

$$\left[\vec{\nabla} \ln(\mu); [\nabla; \vec{E}]\right] = \frac{1}{\mu} \begin{pmatrix} \frac{\partial\mu}{\partial y}\left(\frac{\partial E_y}{\partial x}-\frac{\partial E_x}{\partial y}\right)-\frac{\partial\mu}{\partial z}\left(\frac{\partial E_x}{\partial z}-\frac{\partial E_z}{\partial x}\right) \\ -\frac{\partial\mu}{\partial x}\left(\frac{\partial E_y}{\partial x}-\frac{\partial E_x}{\partial y}\right)+\frac{\partial\mu}{\partial z}\left(\frac{\partial E_z}{\partial y}-\frac{\partial E_y}{\partial z}\right) \\ \frac{\partial\mu}{\partial x}\left(\frac{\partial E_x}{\partial z}-\frac{\partial E_z}{\partial x}\right)-\frac{\partial\mu}{\partial y}\left(\frac{\partial E_z}{\partial y}-\frac{\partial E_y}{\partial z}\right) \end{pmatrix} \quad (53)$$

В случае: $\mu(x, y, z) = \mu(x, y) = \mu_x(x) \mu_y(y)$

$$\begin{aligned} & \left[\vec{\nabla} \ln(\mu); [\nabla; \vec{E}]\right] = \\ &= \frac{1}{\mu} \left(-i \frac{\partial\mu}{\partial y} \left(\frac{\partial E_y}{\partial x} - \frac{\partial E_x}{\partial y} \right) + j \frac{\partial\mu}{\partial x} \left(\frac{\partial E_y}{\partial x} - \frac{\partial E_x}{\partial y} \right) + \right. \\ & \quad \left. + \vec{k} \left(\frac{\partial\mu}{\partial x} \left(\frac{\partial E_x}{\partial z} - \frac{\partial E_z}{\partial x} \right) - \frac{\partial\mu}{\partial y} \left(\frac{\partial E_z}{\partial y} - \frac{\partial E_y}{\partial z} \right) \right) \right) \end{aligned}$$