

$$1) \quad \vec{R} = \sqrt{(x+x_0)^2 + y^2 + z^2} \approx$$

Пусть ~~$x_0 \rightarrow \infty$~~ $x_0 \gg x, y, z$

$$\approx x + x_0$$

III. Так как ~~з~~ радиусов y, z и радиус x ~~не~~ ~~знаем~~ ~~сфер~~ ~~в~~ ~~на~~ ~~переход~~ ~~в~~ ~~много~~ ~~лучше~~.

$$\vec{A} = \frac{1}{cR} \int \vec{J}_L dV = \frac{1}{cR} \sum c \vec{V} \quad E = \frac{e}{c^2 R} \vec{n} \times [\vec{n} \times \dot{\vec{V}}]$$

$$\dot{\vec{A}} = \frac{1}{cR} \sum c \dot{\vec{V}}$$

$$\vec{E} = \frac{1}{c} \vec{n} \times [\vec{n} \times \dot{\vec{A}}] =$$

$$\vec{E} = \frac{1}{c} \vec{n} \times [\vec{n} \times [\vec{n} \times \dot{\vec{A}}]] = \frac{1}{c} \vec{n} \times (\vec{n} (\vec{n} \cdot \dot{\vec{A}}) - \dot{\vec{A}}) =$$

$$= -\frac{1}{c} \vec{n} \times \dot{\vec{A}}$$

Результат упрощ. равен на самом деле.

2) $x = a \sin \omega t$; $y = a(1 - \frac{2x^2}{a^2})$ Прав. б. упр. н. упр. д. л.
 $y = a - \frac{2x^2}{a} = a - \frac{2a^2 \sin^2 \omega t}{a} = a(1 - 2 \sin^2 \omega t) = a \cos 2\omega t$ Возвращаемся к началу и рассматриваем движение на больших расстояниях.

$$x = a \sin \omega t; y = a \cos 2\omega t$$

$$\ddot{x} = -a\omega^2 \sin \omega t; \ddot{y} = -4\omega^2 \cos 2\omega t \cdot a \quad \vec{d} = \vec{e} \cdot \vec{n}$$

$$E = \frac{e}{c^2 R_0} (\vec{n}(\dot{n}\dot{v}) - \ddot{v}) \Leftrightarrow E = \frac{e}{c^2 R_0} [(\vec{d} \times \vec{n}) \times \vec{n}]$$

$$\dot{n}\dot{v} = -(\sin \theta \cos \varphi a \omega^2 \sin \omega t + 4\omega^2 a \cos 2\omega t \sin \theta \sin \varphi)$$

$$\vec{E} = \frac{e a \omega^2}{c^2 R_0} (\sin \omega t \cdot \vec{e}_x + 4 \cos 2\omega t \vec{e}_y - \vec{n}(\dots))$$

$$E_\theta = (\vec{E} \cdot \vec{e}_\theta); E_\varphi = (\vec{E} \cdot \vec{e}_\varphi)$$

Напр. б. упр. н. упр. д. л.
 поле и не выводит
 на мин. напряженность.

$$(\vec{E} \cdot \vec{e}_\theta) = \frac{e a \omega^2}{c^2 R_0} (\sin \omega t \cdot \cos \theta \cos \varphi + 4 \cos 2\omega t (\cos \theta \sin \varphi))$$

$$(\vec{E} \cdot \vec{e}_\varphi) = \frac{e a \omega^2}{c^2 R_0} (-\sin \omega t \sin \varphi + 4 \cos 2\omega t \cos \varphi)$$

$$\vec{E} = \frac{e a \omega^2}{c^2 R_0} (\sin \omega t (\cos \theta \cos \varphi \vec{e}_\theta - \sin \varphi \vec{e}_\varphi) + 4 \cos 2\omega t (\cos \theta \sin \varphi \vec{e}_\theta + \cos \varphi \vec{e}_\varphi))$$

$$\vec{E} = \frac{e a \omega^2}{c^2 R_0} (\sin \omega t \cdot \vec{i}' + 4 \cos 2\omega t \cdot \vec{j}')$$

$$\begin{cases} \vec{i}' = \cos \theta \cos \varphi \vec{e}_\theta - \sin \varphi \vec{e}_\varphi \\ \vec{j}' = \cos \theta \sin \varphi \vec{e}_\theta + \cos \varphi \vec{e}_\varphi \end{cases}$$

Затем находим напряженность

$$H = \vec{n} \times \vec{E} = \frac{e}{c^2 R_0} \vec{n} \times \dot{\vec{v}} =$$

$$= -\frac{e}{c^2 R_0} \begin{vmatrix} \hat{e}_x & \hat{e}_y & \hat{e}_z \\ \sin \omega t & 4 \cos 2\omega t & 0 \\ \sin \theta \cos \varphi \sin \omega t & \sin \theta \sin \varphi \cos \omega t & \cos \theta \end{vmatrix} = -\frac{e \omega^2 a}{c^2 R} (\hat{e}_x 4 \cos 2\omega t \cos \theta$$

$$- \hat{e}_y \sin \omega t \cos \theta + \hat{e}_z (\sin \omega t \sin \theta \sin \varphi + 4 \cos 2\omega t \sin \theta \cos \varphi))$$

$$S = \frac{c}{4\pi} \vec{n} \cdot \vec{E}^2 = \frac{c}{4\pi} \vec{n} \cdot \frac{e^2}{c^4 R_0^2} (\dot{\vec{v}}^2 - (\vec{n} \cdot \dot{\vec{v}})^2) =$$

$$= \frac{a^2 \omega^2 e^2}{4\pi c^3 R_0^2} \vec{n} \cdot (\sin^2 \omega t + 16 \cos^2 2\omega t - (\sin \theta \cos \varphi \sin \omega t +$$

$$+ 4 \cos 2\omega t \sin \theta \sin \varphi)^2) - \text{невероятно маленькая}$$

$$\langle S \rangle_T = \frac{c e^2}{8\pi c^4 R_0^2} \left(4 + 16 - \frac{1}{2} (\sin \theta \cos \varphi + 4 \sin \theta \sin \varphi)^2 \right)$$