$$E_{rr} = -\frac{4G}{r^3}Qk^2\left(\left(-1 + \frac{3}{k^2r^2}\right)\cos\left(\omega t - kr\right) - \frac{3}{kr}\sin\left(\omega t - kr\right)\right)\left(3\cos^2\left(\theta\right) - 1\right)$$
(7)

$$E_{r\theta} = -\frac{4G}{r^3}Qk^2\left(\left(-3 + \frac{6}{k^2r^2}\right)\cos\left(\omega t - kr\right) + \left(kr - \frac{6}{kr}\right)\sin\left(\omega t - kr\right)\right)\sin\left(\theta\right)\cos\left(\theta\right)$$
(8)

$$E_{\theta\theta} = -\frac{GQ}{r^3}k^2\left(-\left(2kr - \frac{3}{kr}\right)\sin\left(\omega t - kr\right) + \left(-k^2r^2 + 3 - \frac{3}{k^2r^2}\right)\cos\left(\omega t - kr\right)\right)\sin^2\left(\theta\right)$$
(9)