$$E_r = -\frac{Qk^2}{4\pi\varepsilon_0 r^2}\left(\left(1-\frac{3}{k^2r^2}\right)\cos\left(\omega t-kr\right)+\frac{3}{kr}\sin\left(\omega t-kr\right)\right)\left(3\cos^2\left(\theta\right)-1\right) \tag{3}$$

$$E_\theta = -\frac{Qk^2}{4\pi\varepsilon_0 r^2}\left(\left(3-\frac{6}{k^2r^2}\right)\cos\left(\omega t-kr\right)-\left(kr-\frac{6}{kr}\right)\sin\left(\omega t-kr\right)\right)\sin\left(\theta\right)\cos\left(\theta\right) \tag{4}$$