

wave equation 을 위한 Green's function.

A 와 ϕ 에 대한 맥스웰 방정식이 어떻게 생겼는지 상기해 보자.

$$\begin{cases} \nabla^2 \phi + \frac{\partial}{\partial t} (\nabla \cdot A) = -\frac{\rho}{\epsilon_0} \\ \nabla^2 A - \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2}{\partial t^2} A - \nabla (\nabla \cdot A + \frac{1}{c^2} \frac{\partial \phi}{\partial t}) = -\mu_0 J \end{cases}$$

Lorentz gauge $\nabla \cdot A + \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2 \phi}{\partial t^2} = 0$ 을 사용.

ϕ 와 A 에 대해, 독립적인 wave equation 이 나온다.

가끔, wave equation 에 나오는 연산자 $\nabla^2 - \frac{1}{v^2} \frac{\partial^2}{\partial t^2} = \square$ 를 이렇게 하나의 연산자 기호 \square 네모로 쓰기도 한다. 세로에 이어 네모라니, 노리꼴이다.

이때, v 는 phase velocity, 여기서 $v = c$, 광속이다.

$$\begin{cases} (\nabla^2 - \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2}{\partial t^2}) \phi = \square \phi = -\frac{\rho}{\epsilon_0} \\ (\nabla^2 - \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2}{\partial t^2}) A = \square A = -\mu_0 J \end{cases}$$

양 변을 시간공간에서 진동수 공간으로 변환해 주는 푸리에 변환을 하면, 위항은 시간 미분항이 파수가 된다. $-\frac{1}{c^2} \frac{\partial^2}{\partial t^2} \xrightarrow{FT} k^2 = -\frac{\omega^2}{c^2}$ 물리적 차원은 양쪽이 같다. 이러면 방정식이 오로지 공간에 대한 문제가 되면서 풀이가 간편해 진다.

파동 방정식 일반식,

$$(\nabla^2 - \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2}{\partial t^2}) \psi(x, t) = -4\pi f(x, t) \text{ 에 대해,}$$

$\frac{\partial^2}{\partial t^2} \psi(x, t)$ 항만 푸리에 변환 해 보자. 부분 적분은 두 번 연속 적용.

$$\begin{aligned} \frac{\partial^2}{\partial t^2} \psi \xrightarrow{FT} \int_{-\infty}^{\infty} dt \exp(i\omega t) \frac{\partial^2}{\partial t^2} \psi &= \left[\exp(i\omega t) \frac{\partial}{\partial t} \psi \right]_{-\infty}^{\infty} - \int_{-\infty}^{\infty} dt i\omega \exp(i\omega t) \frac{\partial}{\partial t} \psi \\ &= - \left[i\omega \exp(i\omega t) \psi \right]_{-\infty}^{\infty} + \int_{-\infty}^{\infty} (i\omega)^2 \exp(i\omega t) \psi dt \\ &= -\omega^2 \tilde{\psi}(x, \omega) \end{aligned}$$

따라서 기존의 파동 방정식은,

$$\left(\nabla^2 + \frac{\omega^2}{c^2} \right) \tilde{\psi}(x, \omega) = -4\pi \tilde{f}(x, \omega)$$

우리는 이것 헬름홀츠 방정식이라고 부르게 된다.

이제 이 방정식의 Green function 을 찾아 보자.

Green's function 은 $\tilde{f}(x, \omega) = \delta(x - x')$ 로 주어진 때 solution 이다

$$(\nabla^2 + k^2) \tilde{G}_k(x, x') = -4\pi \delta(x - x')$$

즉, 각각에 k 에 대한 solution $\tilde{G}_k(x, x')$ 를 찾는 것이다. k 를 상수 취급.

$R = x - x'$, R 이 소스와 관찰자 사이 변위 벡터 일 때,

$$\nabla^2 = \frac{1}{R} \frac{\partial^2}{\partial R^2} R \quad \rightarrow \text{왜 이렇게 쓰는 건지는 모르겠다!}$$

$$\left(\frac{1}{R} \frac{\partial^2}{\partial R^2} (R \tilde{G}_k) \right) + k^2 \tilde{G}_k = -4\pi \delta(R)$$

$R \neq 0$ 일 때, 우변은 0이다.

$$\frac{\partial^2}{\partial R^2} (R \tilde{G}_k) + k^2 (R \tilde{G}_k) = 0 \quad \rightarrow \quad R G_k(R) = A e^{ikR} + B e^{-ikR}$$

$$\therefore \tilde{G}_k(R) = A \cdot \frac{1}{R} e^{ikR} + B \frac{1}{R} e^{-ikR}, \quad A + B = 1.$$

$$\lim_{kR \rightarrow 0} \tilde{G}_k(R) = \frac{1}{R}$$

$$\tilde{G}_k^{(\pm)}(R) = \frac{1}{R} e^{\pm ikR} \quad \text{이라고 하자.}$$

행동은 흡수 방향성 양 변에 $e^{i\omega t'}$ 를 곱해준다 \rightarrow 왜 이렇게 하는 건지 논리를 이해 못하겠다!

$$(\nabla^2 + k^2) \tilde{G}_k^{(\pm)} e^{i\omega t'} = -4\pi \delta(x - x') e^{i\omega t'}$$

이걸 대시 ω -space 에서 t -space로 역푸리에 변환.

$$\left(\nabla^2 - \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2}{\partial t^2} \right) G^{(\pm)}(x, t; x', t') = -4\pi \delta(x - x') \delta(t - t')$$

이때, $G^{(\pm)}$ 는 $\tilde{G}_k^{(\pm)} e^{i\omega t'}$ 의 역푸리에 변환이다. $\tau = t - t'$ 일 때,

$$G^{(\pm)}(R, \tau) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} d\omega \frac{1}{R} e^{\pm ikR} \cdot e^{i\omega t'} \cdot e^{-i\omega t}$$

$$= \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} d\omega \frac{1}{R} e^{\pm ikR} e^{-i\omega(\tau - t')}$$

$$= \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} d\omega \frac{1}{R} \exp\left[i\omega\left(\tau \pm \frac{|x-x'|}{c}\right) \right]$$

$$\begin{aligned} R &= |x - x'| \\ k &= \frac{\omega}{c} \end{aligned}$$

상수를 푸리에 변환하면 exponential 내부를 0으로 만드는 조건으로 디랙 델타가 나옴을 알고 있다.

$$\therefore G^{(\pm)}(R, \tau) = \frac{1}{R} \delta(\tau \mp R/c)$$

$$G^{(\pm)}(x, t; x', t') = \frac{1}{|x' - x|} \delta(t - t' \mp \frac{|x - x'|}{c}) \quad (t - t' = \pm \frac{|x - x'|}{c})$$

이때, $\frac{|x - x'|}{c} \geq 0$ 이므로, G^+ 인 경우 $t - t' > 0$ 이고,
 G^- 인 경우 $t - t' < 0$ 일 때

디랙 델타가 무한대가 되는 지점이 있다.

$t - t'$ 는 소스에서 신호가 나오는 시간과 관찰자가 감지하는 시간까지 지연을 나타낸다. 인과율을 생각하면, $t - t' > 0$ 인 게 자연스럽다.

$t - t' < 0$ 이면 이건 미래를 예견한 것이다.

따라서 G^+ 와 G^- 는 다른 별명을 가지고 있다.

G^+ : retarded green function.

~~(x, t)~~ (x, t) 에서 일어난 관찰은 앞선 시간 $t' = t - \frac{|x - x'|}{c}$ 에서 일어나고 $|x - x'|$ 만큼 떨어진 거리에 ~~에서~~ 일어난 신호를 감지한 것이다.

G^- : advanced Green function.

Green function을 이용하여 general solution $\psi^{(\pm)}(x, t)$ 를 구하면 이렇다.

$$\psi^{(\pm)}(x, t) = \iint dx' dt' G^{\pm}(x, t; x', t') f(x', t')$$

advanced green's function 만 사용할 경우,

$$\psi(x, t) = \iint dx' dt' \frac{1}{|x' - x|} \delta(t - t' - \frac{|x - x'|}{c}) f(x', t') \quad \left. \begin{array}{l} \\ \end{array} \right\} t' = t - \frac{|x - x'|}{c}$$

$$\psi(x, t) = \iint dx' \frac{f(x', t - \frac{|x - x'|}{c})}{|x' - x|}$$