

**Diktat Kuliah Elektrodinamika, Fisika
Matematika III, Fisika Matematika
Lanjutan, Gelombang, dan Optika**

Richard Tao Roni Hutagalung, M.Sc.

22 Desember 2018

Kata Pengantar

Daftar Isi

1	Elektrodinamika	1
1.1	Hukum Coulomb Non-Relativistik	2
1.2	Medan Listrik Non-Relativistik	3
1.3	Hukum Gauss Non-Relativistik	4
1.4	Potensial Listrik Non-Relativistik	5
1.5	Tenaga Listrik Non-Relativistik	6
2	Fisika Matematika III	7
3	Fisika Matematika Lanjutan	8
3.1	Persamaan Bernoulli	9
3.2	Persamaan Diferensial Linier Orde-2	10
3.3	Persamaan Diferensial Eksak	11
3.4	Persamaan Diferensial Tak Eksak	12
3.5	Kalkulus Variasi yang Lebih Umum	13
3.6	Fungsi Peubah Kompleks	15
4	Gelombang	18
4.1	Deret Fourier	19
5	Optika	21
5.1	Irisan Kerucut	22
5.2	Vektor Pantul dan Vektor Bias	23
5.3	Bayangan Titik akibat Dilatasi oleh Titik Garis dan Bidang	24
5.4	Cermin Cekung dan Cermin Cembung	25
5.5	Lensa Cembung dan Lensa Cekung	26
5.6	Kalkulus Variasi dan Prinsip Fermat	27
5.7	Bayangan Titik akibat Pencermian oleh Cermin Berbentuk Permukaan Bola	28

Bab 1

Elektrodinamika

1.1 Hukum Coulomb Non-Relativistik

Muatan listrik merupakan sebuah besaran skalar riil yang nilainya dapat positif maupun negatif, sedangkan massa merupakan sebuah besaran skalar riil tak negatif. Muatan listrik merupakan kelipatan bulat dari $\pm e$, di mana $e := 1,6(10^{-19})\text{C}$ merupakan muatan elementer alias muatan satu buah proton.

Andaikan di suatu ruang hampa \mathbb{R}^3 hanya terdapat dua buah partikel, yaitu partikel ke-1 dan partikel ke-2. Secara non-relativistik, di ruang \mathbb{R}^3 tersebut, gaya yang dialami oleh partikel ke-1 yang bermassa m_1 dan bermuatan q_1 yang terletak pada posisi \vec{r}_1 , akibat partikel ke-2 yang bermassa m_2 dan bermuatan q_2 yang terletak pada posisi \vec{r}_2 , pada waktu t adalah

$$\vec{F}_{12} := m_1 \ddot{\vec{r}}_1 = \frac{Gm_1m_2}{|\vec{r}_2 - \vec{r}_1|^3}(\vec{r}_2 - \vec{r}_1) + q_1 \left(\frac{\kappa_e q_2}{|\vec{r}_1 - \vec{r}_2|^3}(\vec{r}_1 - \vec{r}_2) + \dot{\vec{r}}_1 \times \frac{\kappa_m q_2 \dot{\vec{r}}_2 \times (\vec{r}_1 - \vec{r}_2)}{|\vec{r}_1 - \vec{r}_2|^3} \right) \quad (1.1)$$

di mana G adalah tetapan gravitasi umum, $\kappa_e := 1/(4\pi\epsilon_0)$ dan $\kappa_m := \mu_0/(4\pi)$, dengan ϵ_0 adalah permitivitas listrik ruang hampa, dan μ_0 adalah permeabilitas magnet ruang hampa. Gaya yang dialami oleh partikel ke-2 akibat partikel ke-1 adalah

$$\vec{F}_{21} := m_2 \ddot{\vec{r}}_2 = \frac{Gm_1m_2}{|\vec{r}_1 - \vec{r}_2|^3}(\vec{r}_1 - \vec{r}_2) + q_2 \left(\frac{\kappa_e q_1}{|\vec{r}_2 - \vec{r}_1|^3}(\vec{r}_2 - \vec{r}_1) + \dot{\vec{r}}_2 \times \frac{\kappa_m q_1 \dot{\vec{r}}_1 \times (\vec{r}_2 - \vec{r}_1)}{|\vec{r}_2 - \vec{r}_1|^3} \right). \quad (1.2)$$

Ungkapan

$$F_{12}^C := \frac{\kappa_e q_1 q_2}{|\vec{r}_1 - \vec{r}_2|^3}(\vec{r}_1 - \vec{r}_2) \quad (1.3)$$

merupakan gaya *Coulomb* yang dialami oleh partikel ke-1 akibat partikel ke-2.

Apabila $m_1 = m_2 = 0$ serta $q_1 \neq 0$ dan $q_2 \neq 0$, maka persamaan (1.1) menjadi

$$\kappa_e(\vec{r}_1 - \vec{r}_2) + \kappa_m \dot{\vec{r}}_1 \times (\dot{\vec{r}}_2 \times (\vec{r}_1 - \vec{r}_2)) = \vec{0} \quad (1.4)$$

alias

$$\kappa_e(\vec{r}_1 - \vec{r}_2) + \kappa_m((\dot{\vec{r}}_1 \cdot (\vec{r}_1 - \vec{r}_2))\dot{\vec{r}}_2 - (\dot{\vec{r}}_1 \cdot \dot{\vec{r}}_2)(\vec{r}_1 - \vec{r}_2)) = \vec{0} \quad (1.5)$$

alias

$$(\kappa_e - \kappa_m \dot{\vec{r}}_1 \cdot \dot{\vec{r}}_2)(\vec{r}_1 - \vec{r}_2) + \kappa_m(\dot{\vec{r}}_1 \cdot (\vec{r}_1 - \vec{r}_2))\dot{\vec{r}}_2 = \vec{0}, \quad (1.6)$$

serta, secara serupa, persamaan (1.2) menjadi

$$(\kappa_e - \kappa_m \dot{\vec{r}}_1 \cdot \dot{\vec{r}}_2)(\vec{r}_2 - \vec{r}_1) + \kappa_m(\dot{\vec{r}}_2 \cdot (\vec{r}_2 - \vec{r}_1))\dot{\vec{r}}_1 = \vec{0}. \quad (1.7)$$

Untuk mencari $\vec{r}_1, \vec{r}_2 \mapsto t$, dibutuhkan persamaan (1.6) dan (1.7), yang memberikan kesimpulan bahwa meskipun gaya yang dialami oleh partikel ke-1 dan partikel ke-2 sama-sama nol, tetapi percepatan keduanya secara umum tidak nol.

1.2 Medan Listrik Non-Relativistik

Secara non-relativistik, medan listrik pada posisi $\vec{r} \in \mathbb{R}^3$ akibat sebuah titik bermuatan q' yang terletak di posisi $\vec{r}' \in \mathbb{R}^3$ dalam ruang hampa adalah

$$\vec{E} = \frac{\kappa_e q}{|\vec{r} - \vec{r}'|^3} (\vec{r} - \vec{r}') \quad (1.8)$$

di mana $\kappa_e := 1/(4\pi\epsilon_0)$, di mana ϵ_0 merupakan permitivitas listrik dalam ruang hampa.

Secara non-relativistik pula, medan listrik pada posisi $\vec{r} \in \mathbb{R}^3$ akibat N buah titik bermuatan q_1, \dots, q_N yang berturut-turut terletak di posisi $\vec{r}'_1, \dots, \vec{r}'_N \in \mathbb{R}^3$ dalam ruang hampa adalah

$$\vec{E} = \kappa_e \sum_{n=1}^N \frac{q_n}{|\vec{r} - \vec{r}'_n|^3} (\vec{r} - \vec{r}'_n). \quad (1.9)$$

Untuk agihan kontinyu, medan listrik pada posisi $\vec{r} \in \mathbb{R}^3$ akibat distribusi muatan berbentuk $D \subseteq \mathbb{R}^3$ di mana muatan dq' terletak di posisi \vec{r}' dalam ruang hampa adalah

$$\vec{E} = \kappa_e \int_D \frac{\vec{r} - \vec{r}'}{|\vec{r} - \vec{r}'|^3} dq'. \quad (1.10)$$

Apabila D merupakan sebuah kurva yang memiliki distribusi rapat muatan kurva $\lambda' \mapsto \vec{r}'$, maka $dq' = \lambda' |d\vec{r}'|$. Apabila D merupakan sebuah permukaan yang memiliki distribusi rapat muatan permukaan $\sigma' \mapsto \vec{r}'$, maka $dq' = \sigma' |d^2\vec{r}'|$. Apabila D merupakan sebuah permukaan yang memiliki distribusi rapat muatan permukaan $\rho' \mapsto \vec{r}'$, maka $dq' = \rho' |d^3\vec{r}'|$.

1.3 Hukum Gauss Non-Relativistik

Andaikan ada sebuah volume berarah $V \subseteq \mathbb{R}^3$, sehingga batasnya berupa sebuah permukaan berarah, yaitu ∂V . Andaikan pula ada barisan muatan titik, yaitu $q_1, q_2, q_3, \dots, q_n$ dan $q'_1, q'_2, q'_3, \dots, q'_{n'}$ yang berturut-turut terletak di posisi $\vec{r}_1, \vec{r}_2, \vec{r}_3, \dots, \vec{r}_n \in V$ dan $\vec{r}'_1, \vec{r}'_2, \vec{r}'_3, \dots, \vec{r}'_{n'} \notin V$, sehingga vektor medan listrik pada titik $\vec{r} \in \mathbb{R}^3$ akibat barisan muatan tersebut secara non-relativistik adalah

$$\vec{E} = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \left(\sum_{j=1}^n q_j \frac{\vec{r} - \vec{r}_j}{|\vec{r} - \vec{r}_j|^3} + \sum_{k=1}^{n'} q'_k \frac{\vec{r} - \vec{r}'_k}{|\vec{r} - \vec{r}'_k|^3} \right) \quad (1.11)$$

di mana ϵ_0 adalah permitivitas listrik dalam ruang hampa.

$$\begin{aligned} \oint_{\partial V} \vec{E} \cdot d^2\vec{r} &= \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \left(\sum_{j=1}^n q_j \oint_{\partial V} \frac{\vec{r} - \vec{r}_j}{|\vec{r} - \vec{r}_j|^3} \cdot d^2\vec{r} + \sum_{k=1}^{n'} q'_k \oint_{\partial V} \frac{\vec{r} - \vec{r}'_k}{|\vec{r} - \vec{r}'_k|^3} \cdot d^2\vec{r} \right) \\ &= \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \left(\sum_{j=1}^n q_j \oint_{\partial V} \frac{\vec{r} - \vec{r}_j}{|\vec{r} - \vec{r}_j|^3} \cdot d^2\vec{r} + \sum_{k=1}^{n'} q'_k \oint_{\partial V} \frac{\vec{r} - \vec{r}'_k}{|\vec{r} - \vec{r}'_k|^3} \cdot d^2\vec{r} \right) \\ &= \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \left(\sum_{j=1}^n q_j \int_V \nabla \cdot \frac{\vec{r} - \vec{r}_j}{|\vec{r} - \vec{r}_j|^3} d^3\vec{r} + \sum_{k=1}^{n'} q'_k \int_V \nabla \cdot \frac{\vec{r} - \vec{r}'_k}{|\vec{r} - \vec{r}'_k|^3} d^3\vec{r} \right) \\ &= \frac{1}{\epsilon_0} \left(\sum_{j=1}^n q_j \int_V \delta^{(3)}(\vec{r} - \vec{r}_j) d^3\vec{r} + \sum_{k=1}^{n'} q'_k \int_V \delta^{(3)}(\vec{r} - \vec{r}'_k) d^3\vec{r} \right) \\ &= \frac{1}{\epsilon_0} \sum_{j=1}^n q_j \end{aligned} \quad (1.12)$$

karena

$$\int_V \delta^{(3)}(\vec{r} - \vec{r}_j) d^3\vec{r} = 1 \quad (1.13)$$

dan

$$\int_V \delta^{(3)}(\vec{r} - \vec{r}'_k) d^3\vec{r} = 0. \quad (1.14)$$

Di sini, $\delta^{(3)}$ adalah delta Dirac 3-dimensi.

Apabila $Q_{\text{in}} := \sum_{j=1}^n q_j$ adalah muatan yang seluruhnya terletak pada V , maka hukum Gauss non-relativistik dapat kita tuliskan sebagai

$$\oint_{\partial V} \vec{E} \cdot d^2\vec{r} = \frac{Q_{\text{in}}}{\epsilon_0}. \quad (1.15)$$

1.4 Potensial Listrik Non-Relativistik

Medan listrik non-relativistik \vec{E} pada posisi \vec{r} yang timbul pada persamaan (1.8) akibat sebuah partikel klasik bermuatan q' yang terletak pada posisi \vec{r}' itu bersifat konservatif, yaitu bahwa

$$\oint_{\partial A} \vec{E} \cdot d\vec{r} = 0 \quad (1.16)$$

untuk sebarang luasan $A \subset \mathbb{R}^3$.

Menurut teorema Stokes, persamaan (1.16) setara dengan

$$\int_A (\nabla \times \vec{E}) \cdot d^2\vec{r} = 0 \quad (1.17)$$

untuk sebarang luasan $A \subset \mathbb{R}^3$, sehingga

$$\nabla \times \vec{E} = \vec{0}. \quad (1.18)$$

Penyelesaian persamaan (1.18) adalah

$$\vec{E} = -\nabla\varphi \quad (1.19)$$

untuk suatu potensial listrik skalar φ , sehingga

$$\varphi = \frac{\kappa_e q'}{|\vec{r} - \vec{r}'|} \quad (1.20)$$

di mana $\kappa_e := 1/(4\pi\epsilon_0)$, di mana ϵ_0 merupakan permitivitas listrik ruang hampa.

1.5 Tenaga Listrik Non-Relativistik

Tenaga potensial listrik yang timbul antara dua partikel bermuatan q dan q' yang terpisah pada jarak R adalah

$$V = \frac{\kappa q q'}{R} \quad (1.21)$$

di mana $\kappa := 1/(4\pi\epsilon_0)$, dan ϵ_0 merupakan permitivitas listrik ruang hampa.

Tenaga potensial listrik yang timbul oleh partikel-partikel bermuatan listrik q_1, \dots, q_n yang berturut-turut terletak pada posisi $\vec{r}_1, \dots, \vec{r}_n \in \mathbb{R}^3$ adalah

$$V = \frac{1}{2} \kappa \sum_{i,j=1; i \neq j}^n \frac{q_i q_j}{|\vec{r}_i - \vec{r}_j|}. \quad (1.22)$$

Tenaga potensial listrik yang dialami oleh partikel bermuatan listrik q yang terletak pada posisi $\vec{r} \in \mathbb{R}^3$ akibat oleh partikel-partikel bermuatan listrik q_1, \dots, q_n yang berturut-turut terletak pada posisi $\vec{r}_1, \dots, \vec{r}_n \in \mathbb{R}^3$ adalah

$$V = \kappa q \sum_{i=1}^n \frac{q_i}{|\vec{r} - \vec{r}_i|}. \quad (1.23)$$

Bab 2

Fisika Matematika III

Bab 3

Fisika Matematika Lanjutan

3.1 Persamaan Bernoulli

Persamaan diferensial Bernoulli adalah

$$y' + Py = Q \quad (3.1)$$

di mana $x \in \mathbb{R}$, $y \mapsto x$, $y' := dy/dx$, dan $P, Q \mapsto x$.

Jika kedua ruas persamaan (3.1) dikalikan dengan e^I , sedemikian $dI/dx = P$ alias $I = I_0 + \int_0^x P dx$, di mana I_0 konstan, maka persamaan tersebut menjadi

$$\frac{d}{dx}(ye^I) = Qe^I. \quad (3.2)$$

Pengintegralan persamaan (3.2) menghasilkan

$$ye^I - y_0e^{I_0} = \int_0^x Qe^I dx \quad (3.3)$$

alias

$$y = e^{-I} \left(y_0e^{I_0} + \int_0^x Qe^I dx \right) \quad (3.4)$$

alias

$$y = e^{-\int_0^x P dx} \left(y_0 + \int_0^x Qe^{\int_0^x P dx} dx \right) \quad (3.5)$$

yang merupakan penyelesaian umum dari persamaan (3.1).

Sekarang, andaikan ada persamaan diferensial yang lebih umum daripada persamaan (3.1), yaitu

$$y' + Py = Qy^n \quad (3.6)$$

di mana $n \in \mathbb{R}$. Substitusi $z := y^{1-n}$ alias $y = z^{1/(1-n)}$ menghasilkan $z' := dz/dx = (1-n)y^{-n}y'$ alias $y' = (1-n)^{-1}y^n z' = (1-n)^{-1}z^{n/(1-n)}z'$, sehingga persamaan (3.6) menjadi

$$(1-n)^{-1}z^{n/(1-n)}z' + Pz^{1/(1-n)} = Qz^{n/(1-n)}. \quad (3.7)$$

Apabila kedua ruas persamaan (3.7) dikalikan dengan $(1-n)z^{-n/(1-n)}$, maka persamaan tersebut menjadi

$$z' + (1-n)Pz = (1-n)Q, \quad (3.8)$$

sehingga

$$z = y^{1-n} = e^{-(1-n)\int_0^x P dx} \left(z_0 + (1-n) \int_0^x Qe^{(1-n)\int_0^x P dx} \right) \quad (3.9)$$

alias

$$y = \left(e^{-(1-n)\int_0^x P dx} \left(y_0^{1-n} + (1-n) \int_0^x Qe^{(1-n)\int_0^x P dx} \right) \right)^{1/(1-n)} \quad (3.10)$$

yang merupakan penyelesaian umum dari persamaan (3.6).

3.2 Persamaan Diferensial Linier Orde-2

Persamaan diferensial orde-2 berbentuk

$$ay'' + by' + cy = 0 \quad (3.11)$$

di mana $a, b, c, x \in \mathbb{R}$, $y \mapsto x$, $y' := dy/dx$, dan $y'' := dy'/dx$.

Persamaan (3.11) itu identik dengan

$$(d/dx - k_+)(d/dx - k_-)y = 0 \quad (3.12)$$

di mana

$$k_{\pm} := \frac{-b \pm \sqrt{b^2 - 4ac}}{2a}. \quad (3.13)$$

Apabila didefinisikan

$$z := (d/dx - k_-)y \equiv y' - k_-y, \quad (3.14)$$

maka persamaan (3.12) menjadi

$$(d/dx - k_+)z = 0 \quad \text{alias} \quad z' = k_+z \quad \text{alias} \quad dz/z = k_+dx. \quad (3.15)$$

Pengintegralan persamaan (3.15) menghasilkan

$$\ln(z/z_0) = k_+x \quad \text{alias} \quad z = z_0 e^{k_+x} = (y'_0 - k_-y_0)e^{k_+x}. \quad (3.16)$$

Dengan memasukkan nilai z dari persamaan (3.16) ke persamaan (3.14), diperoleh

$$y' - k_-y = (y'_0 - k_-y_0)e^{k_+x} \quad (3.17)$$

yang merupakan persamaan Bernoulli, yang penyelesaiannya adalah

$$\begin{aligned} y &= e^{k_-x} \left(y_0 + (y'_0 - k_-y_0) \int_0^x e^{(k_+ - k_-)x} dx \right) \\ &= e^{k_-x} \left(y_0 + \frac{y'_0 - k_-y_0}{k_+ - k_-} (e^{(k_+ - k_-)x} - 1) \right) \\ &= e^{k_-x} \frac{(k_+ - k_-)y_0 + (y'_0 - k_-y_0)(e^{(k_+ - k_-)x} - 1)}{k_+ - k_-} \\ &= e^{k_-x} \frac{(k_+y_0 - y'_0) + (y'_0 - k_-y_0)e^{(k_+ - k_-)x}}{k_+ - k_-} \end{aligned}$$

alias

$$y = \frac{(y'_0 - k_-y_0)e^{k_+x} + (k_+y_0 - y'_0)e^{k_-x}}{k_+ - k_-} \quad (3.18)$$

yang merupakan penyelesaian umum dari persamaan (3.11).

Apabila $k_- = k_+ = k$, maka persamaan (3.18) menjadi

$$\begin{aligned} y &= \lim_{k_- \rightarrow k} \frac{(y'_0 - k_-y_0)e^{k_+x} + (k_+y_0 - y'_0)e^{k_-x}}{k_+ - k_-} \\ &= - \lim_{k_- \rightarrow k} (-y_0e^{kx} + (ky_0 - y'_0)xe^{k-x}) \\ &= -(-y_0e^{kx} + (ky_0 - y'_0)xe^{kx}) \end{aligned}$$

alias

$$y = ((y'_0 - ky_0)x + y_0)e^{kx}. \quad (3.19)$$

3.3 Persamaan Diferensial Eksak

Andaikan $x \in \mathbb{R}$, $y \mapsto x$, $y' := dy/dx$, dan $M, N \mapsto (x, y)$.

Persamaan diferensial

$$M dx + N dy = 0 \quad \text{alias} \quad M + Ny' = 0 \quad (3.20)$$

dikatakan *eksak* apabila terdapat $F \mapsto (x, y)$ sedemikian

$$\frac{\partial F}{\partial x} = M \quad \text{dan} \quad \frac{\partial F}{\partial y} = N. \quad (3.21)$$

Apabila persamaan (3.20) merupakan persamaan diferensial eksak, maka persamaan tersebut dapat dituliskan

$$dF/dx = 0 \quad \text{alias} \quad F = F_x(0). \quad (3.22)$$

Penyelesaian persamaan (3.21) adalah

$$F = F_{x,y}(0, y) + \int_0^x M \partial x = F_{x,y}(x, 0) + \int_0^y N \partial y \quad (3.23)$$

alias

$$\frac{\partial^2 F}{\partial x \partial y} = \frac{\partial M}{\partial y} = \frac{\partial N}{\partial x} \quad (3.24)$$

yang merupakan syarat agar persamaan (3.20) eksak.

Dari persamaan (3.21), (3.23), dan (3.24), diperoleh

$$\frac{\partial F}{\partial y} = \frac{d}{dy} F_{x,y}(0, y) + \int_0^x \frac{\partial M}{\partial y} \partial x = N \quad (3.25)$$

alias

$$\frac{d}{dy} F_{x,y}(0, y) + \int_0^x \frac{\partial N}{\partial x} \partial x = N \quad (3.26)$$

alias

$$\frac{d}{dy} F_{x,y}(0, y) - N_{x,y}(0, y) = 0 \quad (3.27)$$

alias

$$F_{x,y}(0, y) = F_{x,y}(0, 0) + \int_0^y N_{x,y}(0, y) dy. \quad (3.28)$$

Substitusi persamaan (3.28) ke persamaan (3.23) menghasilkan

$$F = F_{x,y}(0, 0) + \int_0^y N_{x,y}(0, y) dy + \int_0^x M \partial x \quad (3.29)$$

yang merupakan penyelesaian dari persamaan (3.21).

Substitusi persamaan (3.29) ke persamaan (3.22) menghasilkan

$$\int_0^y N_{x,y}(0, y) dy + \int_0^x M \partial x = F_x(0) - F_{x,y}(0, 0) \quad (3.30)$$

yang merupakan penyelesaian dari persamaan (3.20).

3.4 Persamaan Diferensial Tak Eksak

Apabila persamaan (3.24) tidak dipenuhi, maka persamaan (3.20) disebut *persamaan diferensial tak eksak*.

Agar supaya persamaan (3.20) menjadi persamaan diferensial eksak, maka kedua ruas dari persamaan (3.20) harus dikalikan dengan *faktor integral* $u \mapsto (x, y)$, sehingga

$$uM dx + uN dy = 0 \quad (3.31)$$

yang akan dipaksa menjadi eksak.

Oleh karena itu, dari persamaan (3.31), haruslah berlaku

$$\frac{\partial(uM)}{\partial y} = \frac{\partial(uN)}{\partial x} \quad (3.32)$$

alias

$$\frac{\partial u}{\partial y} M + u \frac{\partial M}{\partial y} = \frac{\partial u}{\partial x} N + u \frac{\partial N}{\partial x} \quad (3.33)$$

alias

$$u = \frac{N \partial u / \partial x - M \partial u / \partial y}{\partial M / \partial y - \partial N / \partial x}. \quad (3.34)$$

Apabila ternyata u hanya bergantung pada x saja, maka tentu saja $\partial u / \partial x = du / dx$ dan $\partial u / \partial y = 0$, sehingga persamaan (3.34) menjadi

$$u = \frac{N}{\partial M / \partial y - \partial N / \partial x} \frac{du}{dx} \quad (3.35)$$

alias

$$\frac{\partial M / \partial y - \partial N / \partial x}{N} dx = \frac{du}{u} \quad (3.36)$$

alias

$$\int_0^x \frac{\partial M / \partial y - \partial N / \partial x}{N} dx = \ln \frac{u}{u_0} \quad (3.37)$$

alias

$$u = u_0 \exp \int_0^x \frac{\partial M / \partial y - \partial N / \partial x}{N} dx. \quad (3.38)$$

Sekali lagi, peubah u pada persamaan (3.38) harus bergantung pada x saja. Apabila u tersebut masih bergantung pada y juga, maka u yang diperoleh dari persamaan (3.38) bukanlah faktor integral sebagaimana dimaksud sebelumnya, sehingga persamaan (3.31) gagal dijadikan persamaan diferensial eksak.

3.5 Kalkulus Variasi yang Lebih Umum

Andaikan ada besaran \mathcal{L} yang bergantung pada $q^1, \dots, q^n, \partial_1 q^1, \dots, \partial_1 q^n, \dots, \dots, \dots, \partial_m q^1, \dots, \partial_m q^n, t^1, \dots, t^m$, di mana $\partial_j q^i := \partial q^i / \partial t^j$. Kita akan membuat nilai

$$I := \int_{t_-^m}^{t_+^m} \dots \int_{t_-^1}^{t_+^1} \mathcal{L} dt^1 \dots dt^m \quad (3.39)$$

menjadi stasioner, yaitu bahwa $\delta I = 0$, dengan menganggap $\delta t^j = 0$, serta

$$(\delta q^i)_{t^1, \dots, t^m}(t^1, \dots, t^{j-1}, t_-^j, t^{j+1}, \dots, t^m) = (\delta q^i)_{t^1, \dots, t^m}(t^1, \dots, t^{j-1}, t_+^j, t^{j+1}, \dots, t^m) = 0 \quad (3.40)$$

untuk setiap $j \in \{1, \dots, m\}$, sehingga

$$\int_{t_-^m}^{t_+^m} \dots \int_{t_-^1}^{t_+^1} \sum_{i=1}^n \left(\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial q^i} \delta q^i + \sum_{j=1}^m \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial q^i / \partial t^j)} \delta \frac{\partial q^i}{\partial t^j} \right) dt^1 \dots dt^m = 0. \quad (3.41)$$

Karena $\delta(\partial q^i / \partial t^j) = \partial(\delta q^i) / \partial t^j$, maka persamaan (3.41) menjadi

$$\int_{t_-^m}^{t_+^m} \dots \int_{t_-^1}^{t_+^1} \sum_{i=1}^n \left(\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial q^i} - \sum_{j=1}^m \frac{\partial}{\partial t^j} \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial q^i / \partial t^j)} \right) \delta q^i dt^1 \dots dt^m = 0. \quad (3.42)$$

Karena persamaan (3.42) berlaku untuk sebarang variasi dan batas-batas integrasi, maka persamaan (3.42) menjadi

$$\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial q^i} - \sum_{j=1}^m \frac{\partial}{\partial t^j} \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial q^i / \partial t^j)} = 0. \quad (3.43)$$

Apabila $m = 1$, $t^1 = t$, dan $\mathcal{L} = L$, maka persamaan (3.43) menjadi

$$\frac{\partial L}{\partial q^i} - \frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}^i} = 0. \quad (3.44)$$

Andaikan ada p buah kendala, yaitu $\varphi_k = 0$, dengan $\varphi_k \mapsto (q^1, \dots, q^n, t^1, \dots, t^m)$, untuk semua $k \in \{1, \dots, p\}$, maka Lagrangian \mathcal{L} pada persamaan (3.43) dapat diganti dengan $\mathcal{L} + \sum_{k=1}^p \lambda_k \varphi_k$, dengan λ_k adalah *pengali Lagrange*, sehingga persamaan (3.43) menjadi

$$\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial q^i} - \sum_{j=1}^m \frac{\partial}{\partial t^j} \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial q^i / \partial t^j)} + \sum_{k=1}^p \lambda_k \frac{\partial \varphi_k}{\partial q^i} = 0. \quad (3.45)$$

Diferensial dari persamaan $\varphi_k = 0$ adalah

$$\sum_{i=1}^n \frac{\partial \varphi_k}{\partial q^i} dq^i + \sum_{j=1}^m \frac{\partial \varphi_k}{\partial t^j} dt^j = 0, \quad (3.46)$$

sehingga persamaan (3.46) dapat diringkas bentuknya menjadi

$$\sum_{i=1}^n a_{ki} dq^i + \sum_{j=1}^m b_{kj} dt^j = 0, \quad (3.47)$$

di mana $a_{ki} := \partial\varphi_k/\partial q^i$ dan $b_{kj} := \partial\varphi_k/\partial t^j$, sehingga persamaan (3.45) menjadi

$$\frac{\partial\mathcal{L}}{\partial q^i} - \sum_{j=1}^m \frac{\partial}{\partial t^j} \frac{\partial\mathcal{L}}{\partial(\partial q^i/\partial t^j)} + \sum_{k=1}^p \lambda_k a_{ki} = 0. \quad (3.48)$$

Apabila pada persamaan (3.47) tidak ditemukan φ_k yang memenuhi persamaan $\partial\varphi_k/\partial q^i = a_{ki}$ dan $\partial\varphi_k/\partial t^j = b_{kj}$, maka bentuk diferensial pada persamaan (3.47) disebut *diferensial tak eksak*. Oleh karena itu, untuk mencari $q^1, \dots, q^n \mapsto (t^1, \dots, t^m)$ dan $\lambda_1, \dots, \lambda_p$, diperlukan n buah persamaan (3.48) dan p buah persamaan (3.47).

3.6 Fungsi Peubah Kompleks

Ada sebuah bilangan imajiner $i \in \mathbb{C}$ yang memenuhi sifat $i^2 = -1$. Tentu saja, $i^{4n} = 1$, $i^{4n+1} = i$, $i^{4n+2} = -1$, dan $i^{4n+3} = -i$ untuk setiap $n \in \mathbb{Z}$.

Apabila ada pemetaan $f : \mathbb{R}^n \times \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{C}$, maka dengan bantuan deret Taylor, diperoleh

$$\begin{aligned} f(x_1, \dots, x_n, i) &= \sum_{j_1, \dots, j_n, k=0}^{\infty} \frac{1}{j_1! \cdots j_n! k!} f_{j_1 \dots j_n k}(0) x_1^{j_1} \cdots x_n^{j_n} i^k \\ &= \sum_{j_1, \dots, j_n=0}^{\infty} \frac{x_1^{j_1} \cdots x_n^{j_n}}{j_1! \cdots j_n!} \sum_{k=0}^{\infty} \left(\left(\frac{f_{j_1 \dots j_n(4k)}(0)}{(4k)!} - \frac{f_{j_1 \dots j_n(4k+2)}(0)}{(4k+2)!} \right) \right. \\ &\quad \left. + i \left(\frac{f_{j_1 \dots j_n(4k+1)}(0)}{k!} - \frac{f_{j_1 \dots j_n(4k+3)}(0)}{(4k+3)!} \right) \right) \end{aligned} \quad (3.49)$$

di mana

$$f_{j_1, \dots, j_n, k}(X_1, \dots, X_n, Y) := \lim_{x_1 \rightarrow X_1} \cdots \lim_{x_n \rightarrow X_n} \lim_{y \rightarrow Y} \frac{\partial^{j_1 + \dots + j_n + k} f(x_1, \dots, x_n, y)}{\partial x_1^{j_1} \cdots \partial x_n^{j_n} \partial y^k}. \quad (3.50)$$

Dari persamaan (3.49), tampak bahwa $f(x_1, \dots, x_n, i)$ dapat dinyatakan dalam bentuk $u + iv$, di mana $u, v \in \mathbb{R}$, yaitu bahwa $u := \operatorname{Re} f(x_1, \dots, x_n, i)$ dan $v := \operatorname{Im} f(x_1, \dots, x_n, i)$ berturut-turut adalah bagian riil dan imajiner dari $f(x_1, \dots, x_n, i)$.

Andaikan ada sebuah bilangan kompleks $z \in \mathbb{C}$. Apabila pada persamaan (3.49), $n = 2$ serta $x := x_1 := \operatorname{Re} z$ dan $y := x_2 := \operatorname{Im} z$, maka $f(x, y, i) = u + iv = f(z) =: w$, di mana $u, v \mapsto (x, y)$, sedemikian $u := \operatorname{Re} f(z)$ dan $v := \operatorname{Im} f(z)$, serta kali ini $f : \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{C}$.

Fungsi $f : \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{C}$ dikatakan *analitik / reguler / holomorfis / monogenik* pada suatu daerah $A \subseteq \mathbb{C}$, di mana $\dim A = \dim \mathbb{C}$, apabila f memiliki turunan yang tunggal di setiap titik pada daerah A tersebut.

Apabila fungsi f tersebut analitik pada daerah A tersebut, maka pada daerah A berlaku

$$\frac{\partial w}{\partial x} = \frac{\partial u}{\partial x} + i \frac{\partial v}{\partial x} = \frac{dw}{dz} \frac{\partial z}{\partial x} = \frac{dw}{dz} \quad (3.51)$$

serta

$$\frac{\partial w}{\partial y} = \frac{\partial u}{\partial y} + i \frac{\partial v}{\partial y} = \frac{dw}{dz} \frac{\partial z}{\partial y} = i \frac{dw}{dz}. \quad (3.52)$$

Dari persamaan (3.51) dan (3.52), diperoleh

$$\frac{dw}{dz} = \frac{\partial u}{\partial x} + i \frac{\partial v}{\partial x} = -i \frac{\partial u}{\partial y} + \frac{\partial v}{\partial y} \quad (3.53)$$

sehingga

$$\frac{\partial u}{\partial x} = \frac{\partial v}{\partial y} \quad \text{dan} \quad \frac{\partial v}{\partial x} = -\frac{\partial u}{\partial y} \quad (3.54)$$

yang merupakan akibat dari ke-analitik-an f di A .

Apabila f analitik di A , maka

$$\begin{aligned} \oint_{\partial A} f(z) dz &= \oint_{\partial A} (u + iv)(dx + i dy) = \oint_{\partial A} (u dx - v dy) + i \oint_{\partial A} (v dx + u dy) \\ &= - \int_A \left(\frac{\partial u}{\partial y} + \frac{\partial v}{\partial x} \right) dx \wedge dy + i \int_A \left(\frac{\partial u}{\partial x} - \frac{\partial v}{\partial y} \right) dx \wedge dy = 0 \end{aligned} \quad (3.55)$$

akibat persamaan (3.54).

Apabila $f : \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{C}$ analitik di $A \subseteq \mathbb{C}$ di mana $\dim A = \dim \mathbb{C}$, serta $a \in A$, maka

$$\oint_{\partial A} \frac{f(z)}{z-a} dz = 2\pi i f(a). \quad (3.56)$$

Dengan menurunkan kedua ruas persamaan (3.56) terhadap a sebanyak $n-1$ kali, diperoleh

$$\oint_{\partial A} \frac{f(z)}{(z-a)^n} dz = \frac{2\pi i}{(n-1)!} f^{(n-1)}(a). \quad (3.57)$$

Dengan memasukkan $f(z) = 1$ ke dalam persamaan (3.57), diperoleh

$$\oint_{\partial A} \frac{dz}{(z-a)^n} = 2\pi i \delta_{1n}. \quad (3.58)$$

Titik $a \in \mathbb{C}$ disebut *kutub tingkat- n* menurut fungsi $f : \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{C}$ apabila $f(z)$ dapat dinyatakan sebagai

$$f(z) = a_0 + \sum_{j=1}^{\infty} a_j (z-a)^j + \sum_{j=1}^{\infty} \frac{b_j}{(z-a)^j} \quad (3.59)$$

di mana $a_0, a_j, b_j \in \mathbb{C}$ adalah konstanta, sedemikian rupa sehingga $n \in \mathbb{N}$ adalah nilai terbesar yang memenuhi $b_n \neq 0$.

Apabila pada wilayah $A \subseteq \mathbb{C}$, di mana $\dim A = \dim \mathbb{C}$, terdapat p buah kutub, yaitu $a_1, \dots, a_p \in \mathbb{C}$, maka

$$f(z) = a_{0k} + \sum_{j=1}^{\infty} a_{jk} (z-a_k)^j + \sum_{j=1}^{\infty} \frac{b_{jk}}{(z-a_k)^j} \quad (3.60)$$

untuk setiap $j \in \{1, \dots, p\}$. Apabila $a_j \in A_j \subset A$ adalah satu-satunya kutub di wilayah A_j , maka tentu saja

$$\begin{aligned} \oint_{\partial A} f(z) dz &= \sum_{k=1}^p \oint_{\partial A_k} f(z) dz = \sum_{k=1}^p b_{jk} \oint_{\partial A_k} \frac{dz}{(z-a_k)^j} = 2\pi i \sum_{k=1}^p b_{jk} \delta_{1j} \\ &= 2\pi i \sum_{k=1}^p b_{1k} = 2\pi i \sum_{k=1}^p R(f, a_k) \end{aligned} \quad (3.61)$$

di mana $b_{1k} := R(f, a_k)$ disebut sebagai *residu* fungsi f di titik a_k .

Untuk memperoleh nilai b_{1k} , dapat dilakukan prosedur sebagai berikut.

Dari persamaan (3.60), apabila a_k adalah kutub tingkat- n menurut fungsi f , maka untuk setiap $m \in \mathbb{N}_0$ yang memenuhi $m \geq n$, berlaku

$$(z-a_k)^m f(z) = a_{0k} (z-a_k)^m + \sum_{j=1}^{\infty} a_{jk} (z-a_k)^{j+m} + \sum_{j=1}^{\infty} b_{jk} (z-a_k)^{m-j} \quad (3.62)$$

lalu

$$\begin{aligned} \frac{d^{m-1}}{dz^{m-1}} ((z-a_k)^m f(z)) &= m! a_{0k} (z-a_k) + \sum_{j=1}^{\infty} \frac{(j+m)!}{(j+1)!} a_{jk} (z-a_k)^{j+1} \\ &\quad + \sum_{j=1}^{\infty} \frac{(m-j)!}{(1-j)!} b_{jk} (z-a_k)^{1-j} \end{aligned} \quad (3.63)$$

lalu

$$\begin{aligned} \frac{1}{(m-1)!} \frac{d^{m-1}}{dz^{m-1}} ((z-a_k)^m f(z)) &= ma_{0k}(z-a_k) + \sum_{j=1}^{\infty} \frac{(j+m)!}{(j+1)!(m-1)!} a_{jk}(z-a_k)^{j+1} \\ &+ \sum_{j=1}^{\infty} \frac{(m-j)!}{(1-j)!(m-1)!} b_{jk}(z-a_k)^{1-j} \end{aligned} \quad (3.64)$$

lalu

$$\frac{1}{(m-1)!} \lim_{z \rightarrow a_k} \frac{d^{m-1}}{dz^{m-1}} ((z-a_k)^m f(z)) = b_{1k}, \quad (3.65)$$

sehingga persamaan (3.61) menjadi

$$\oint_{\partial A} f(z) dz = 2\pi i \sum_{k=1}^p \frac{1}{(m_k-1)!} \lim_{z \rightarrow a_k} \frac{d^{m_k-1}}{dz^{m_k-1}} ((z-a_k)^{m_k} f(z)) \quad (3.66)$$

di mana $m_k \in \mathbb{N}_0$ yang memenuhi $m_k \geq n$ untuk setiap $k \in \{1, \dots, p\}$.

Bab 4

Gelombang

4.1 Deret Fourier

Suatu fungsi $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ dikatakan *periodik* dengan periode $T \in \mathbb{R}^+$ apabila $f(t+T) = f(t)$ untuk setiap $t \in \mathbb{R}$. Setiap fungsi periodik f ini dapat dinyatakan sebagai *deret Fourier*

$$f(t) = Ka_0 + \sum_{n=1}^{\infty} \left(a_n \cos \frac{2n\pi t}{T} + b_n \sin \frac{2n\pi t}{T} \right) \quad (4.1)$$

di mana $K, a_0, a_n, b_n \in \mathbb{R}$ adalah tetapan yang hendak dicari kemudian, untuk setiap $n \in \mathbb{N}$. Interval periode dari f adalah himpunan interval terbuka $(c, c+T) \subseteq \mathbb{R}$ untuk suatu $c \in \mathbb{R}$. Apabila didefinisikan $2\pi t/T =: u$, maka persamaan (4.1) dapat ditulis kembali menjadi

$$f(t) = Ka_0 + \sum_{n=1}^{\infty} (a_n \cos nu + b_n \sin nu) \quad (4.2)$$

sehingga

$$\int_{2\pi c/T}^{2\pi(c+T)/T} f(t) du = 2\pi Ka_0 \quad (4.3)$$

alias

$$a_0 = \frac{1}{KT} \int_c^{c+T} f(t) dt. \quad (4.4)$$

Demikian pula,

$$\int_{2\pi c/T}^{2\pi(c+T)/T} f(t) \cos mu du = \pi \sum_{n=1}^{\infty} a_n \delta_{mn} \equiv \pi a_m \quad (4.5)$$

alias

$$a_n = \frac{2}{T} \int_c^{c+T} f(t) \cos \frac{2n\pi t}{T} dt \quad (4.6)$$

untuk setiap $n \in \mathbb{N}$.

Demikian pula,

$$\int_{2\pi c/T}^{2\pi(c+T)/T} f(t) \sin mu du = \pi \sum_{n=1}^{\infty} b_n \delta_{mn} \equiv \pi b_m \quad (4.7)$$

alias

$$b_n = \frac{2}{T} \int_c^{c+T} f(t) \sin \frac{2n\pi t}{T} dt. \quad (4.8)$$

untuk setiap $n \in \mathbb{N}$.

Agar persamaan (4.4) dan (4.6) memiliki bentuk yang seragam, maka haruslah $K = 1/2$, sehingga persamaan (4.1) dapat ditulis kembali menjadi

$$f(t) = \frac{1}{2}a_0 + \sum_{n=1}^{\infty} \left(a_n \cos \frac{2n\pi t}{T} + b_n \sin \frac{2n\pi t}{T} \right). \quad (4.9)$$

Perpaduan antara persamaan (4.4) dan (4.6) adalah

$$a_n = \frac{2}{T} \int_c^{c+T} f(t) \cos \frac{2n\pi t}{T} dt \quad (4.10)$$

untuk setiap $n \in \mathbb{N}_0$.

Karena $\cos \alpha = (e^{i\alpha} + e^{-i\alpha})/2$ dan $\sin \alpha = (e^{i\alpha} - e^{-i\alpha})/(2i)$, maka persamaan dapat ditulis kembali menjadi

$$f(t) = \frac{1}{2}a_0 + \frac{1}{2} \sum_{n=1}^{\infty} \left(a_n(e^{2in\pi t/T} + e^{-2in\pi t/T}) - ib_n(e^{2in\pi t/T} - e^{-2in\pi t/T}) \right). \quad (4.11)$$

alias

$$f(t) = \sum_{n \in \mathbb{Z}} c_n e^{2in\pi t/T} \quad (4.12)$$

di mana

$$c_0 = \frac{1}{2}a_0 = \frac{1}{T} \int_c^{c+T} f(t) dt \quad (4.13)$$

serta

$$c_n = \frac{1}{2}(a_n - ib_n) = \frac{1}{T} \int_c^{c+T} f(t) e^{-2in\pi t/T} dt \quad (4.14)$$

dan

$$c_{-n} = \frac{1}{2}(a_n + ib_n) = \frac{1}{T} \int_c^{c+T} f(t) e^{2in\pi t/T} dt \quad (4.15)$$

keduanya untuk setiap $n \in \mathbb{N}$.

Gabungan dari persamaan (4.13), (4.14), dan (4.15) adalah

$$c_n = \frac{1}{T} \int_c^{c+T} f(t) e^{-2in\pi t/T} dt \quad (4.16)$$

untuk setiap $n \in \mathbb{Z}$.

Tentu saja, dari persamaan (4.9), diperoleh

$$\langle f^2 \rangle_{(c,c+T)} := \frac{1}{T} \int_c^{c+T} (f(t))^2 dt = \frac{1}{4}a_0^2 + \frac{1}{2} \sum_{n=1}^{\infty} (a_n^2 + b_n^2) \quad (4.17)$$

yang merupakan *identitas Parseval* untuk deret Fourier.

Dari persamaan (4.13), (4.14), dan (4.15), diperoleh

$$a_0 = 2c_0, \quad a_n = c_n + c_{-n}, \quad \text{dan} \quad b_n = i(c_n - c_{-n}) \quad (4.18)$$

untuk setiap $n \in \mathbb{N}$, sehingga persamaan (4.17) menjadi

$$\begin{aligned} \langle f^2 \rangle_{(c,c+T)} &= c_0^2 + \frac{1}{2} \sum_{n=1}^{\infty} ((c_n^2 + c_{-n}^2 + 2c_n c_{-n}) - (c_n^2 + c_{-n}^2 - 2c_n c_{-n})) \\ &= c_0^2 + 2 \sum_{n=1}^{\infty} c_n c_{-n} = c_0^2 + 2 \sum_{n=1}^{\infty} |c_n|^2 = \sum_{n \in \mathbb{Z}} |c_n|^2 \end{aligned} \quad (4.19)$$

yang merupakan bentuk lain dari identitas Parseval untuk deret Fourier, mengingat $c_{-n} = c_n^*$ dari persamaan (4.14) dan (4.15).

Bab 5

Optika

5.1 Irisan Kerucut

Salah satu tempat kedudukan permukaan kerucut yang memiliki setengah sudut puncak $\beta \in (0, \pi/2)$ adalah

$$C(\beta) := \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid z^2 = (x^2 + y^2) \cot^2 \beta\}. \quad (5.1)$$

Salah satu tempat kedudukan bidang datar yang dipakai untuk mengiris $C(\beta)$ adalah

$$P(\alpha, h) := \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid z = y \tan \alpha - h\} \quad (5.2)$$

di mana $\alpha \in (0, \pi/2)$ adalah sudut kemiringan dari $P(\alpha, h)$, serta $h \in \mathbb{R}$ adalah kerendahan dari $P(\alpha, h)$.

Selanjutnya, akan dicari $C(\beta) \cap P(\alpha, h)$.

Apabila dilakukan transformasi koordinat

$$x' = x, \quad y' = y, \quad \text{dan} \quad z' = z + h, \quad (5.3)$$

lalu dilanjutkan

$$x'' = x', \quad y'' = y' \cos \alpha + z' \sin \alpha, \quad \text{dan} \quad z'' = -y' \sin \alpha + z' \cos \alpha, \quad (5.4)$$

kemudian dibalik menjadi

$$x' = x'', \quad y' = y'' \cos \alpha - z'' \sin \alpha, \quad \text{dan} \quad z' = y'' \sin \alpha + z'' \cos \alpha, \quad (5.5)$$

serta

$$x = x' = x'', \quad y = y' = y'' \cos \alpha - z'' \sin \alpha, \quad \text{dan} \quad z = z' - h = y'' \sin \alpha + z'' \cos \alpha - h, \quad (5.6)$$

maka $C(\beta)$ menjadi

$$\begin{aligned} C''(\alpha, \beta, h) &:= \{(x'', y'', z'') \in \mathbb{R}^3 \mid (y'' \sin \alpha + z'' \cos \alpha - h)^2 \\ &= (x''^2 + (y'' \cos \alpha - z'' \sin \alpha)^2) \cot^2 \beta\}, \end{aligned} \quad (5.7)$$

serta $P(\alpha, h)$ menjadi

$$P'' := \{(x'', y'', z'') \in \mathbb{R}^3 \mid z'' = 0\}. \quad (5.8)$$

Andaikan $S(\alpha, \beta, h) := C''(\alpha, \beta, h) \cap P''$, maka

$$S(\alpha, \beta, h) = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid (y \sin \alpha - h)^2 = (x^2 + y^2 \cos^2 \alpha) \cot^2 \beta\} \quad (5.9)$$

yang merupakan salah satu bentuk *irisian kerucut*.

Apabila $\alpha = 0$, maka $S(\alpha, \beta, h)$ menjadi sebuah lingkaran.

Apabila $0 < \alpha < \pi/2 - \beta$, maka $S(\alpha, \beta, h)$ menjadi sebuah elips.

Apabila $\alpha = \pi/2 - \beta$, maka $S(\alpha, \beta, h)$ menjadi sebuah parabola.

Apabila $\pi/2 - \beta < \alpha < \pi/2$, maka $S(\alpha, \beta, h)$ menjadi sebuah hiperbola.

5.2 Vektor Pantul dan Vektor Bias

Dalam ruang hampa \mathbb{R}^3 , sinar dengan arah rambat $\hat{i} \in \mathbb{R}^3$ yang mengenai sebuah bidang datar yang memiliki arah normal $\hat{N} \in \mathbb{R}^3$ akan memantul dengan arah

$$\hat{r} = \hat{i} - 2(\hat{i} \cdot \hat{N})\hat{N}. \quad (5.10)$$

Dalam ruang hampa \mathbb{R}^3 , sinar dengan arah rambat $\hat{i} \in \mathbb{R}^3$ yang memasuki medium berindeks bias mutlak $n \in \mathbb{R}$, di mana bidang batas kedua medium memiliki arah normal $\hat{N} \in \mathbb{R}^3$, akan membias dengan arah

$$\hat{r} = (\hat{r} \cdot \hat{N})\hat{N} + (\hat{r} - (\hat{r} \cdot \hat{N})\hat{N}) \quad (5.11)$$

di mana (menurut hukum Snellius pembiasan)

$$\hat{i} - (\hat{i} \cdot \hat{N})\hat{N} = n(\hat{r} - (\hat{r} \cdot \hat{N})\hat{N}) \quad (5.12)$$

yang kuadrat magnitudonya adalah

$$1 - (\hat{i} \cdot \hat{N})^2 = n^2(1 - (\hat{r} \cdot \hat{N})^2) \quad (5.13)$$

alias

$$(\hat{r} \cdot \hat{N})^2 = 1 - n^{-2}(1 - (\hat{i} \cdot \hat{N})^2) \quad (5.14)$$

alias

$$\hat{r} \cdot \hat{N} = \sqrt{1 - n^{-2}(1 - (\hat{i} \cdot \hat{N})^2)} \operatorname{sgn}(\hat{r} \cdot \hat{N}). \quad (5.15)$$

Karena $\operatorname{sgn}(\hat{r} \cdot \hat{N}) = \operatorname{sgn}(\hat{i} \cdot \hat{N})$, maka persamaan (5.15) menjadi

$$\hat{r} \cdot \hat{N} = \sqrt{1 - n^{-2}(1 - (\hat{i} \cdot \hat{N})^2)} \operatorname{sgn}(\hat{i} \cdot \hat{N}). \quad (5.16)$$

Dari persamaan (5.12) dan (5.16), maka persamaan (5.11) menjadi

$$\hat{r} = \hat{N} \sqrt{1 - n^{-2}(1 - (\hat{i} \cdot \hat{N})^2)} \operatorname{sgn}(\hat{i} \cdot \hat{N}) + n^{-1}(\hat{i} - (\hat{i} \cdot \hat{N})\hat{N}) \quad (5.17)$$

alias

$$\hat{r} = n^{-1} \left(\hat{i} + \hat{N} \left(\sqrt{n^2 - 1 + (\hat{i} \cdot \hat{N})^2} \operatorname{sgn}(\hat{i} \cdot \hat{N}) - \hat{i} \cdot \hat{N} \right) \right). \quad (5.18)$$

5.3 Bayangan Titik akibat Dilatasi oleh Titik Garis dan Bidang

Apabila titik $\vec{r} \in \mathbb{R}^3$ didilatasi oleh sebuah titik $\vec{r}_0 \in \mathbb{R}^3$ dengan faktor skala $k \in \mathbb{R}$, maka bayangannya adalah $\vec{r}' \in \mathbb{R}^3$ sedemikian

$$\vec{r}' = \vec{r} + (k - 1)(\vec{r} - \vec{r}_0) \quad (5.19)$$

alias

$$\vec{r}' = k\vec{r} + (1 - k)\vec{r}_0. \quad (5.20)$$

Dilatasi $k = -1$ boleh dikatakan sebagai pencerminan.

Apabila titik $\vec{r} \in \mathbb{R}^3$ didilatasi oleh sebuah garis lurus $\{\vec{r} \in \mathbb{R}^3 \mid (\vec{r} - \vec{r}_0) \times \vec{v} = \vec{0}\}$, di mana $\vec{r}_0, \vec{v} \in \mathbb{R}^3$, dengan faktor skala $k \in \mathbb{R}$, maka bayangannya adalah $\vec{r}' \in \mathbb{R}^3$ sedemikian

$$\vec{r}' = \vec{r} + (k - 1)\hat{v} \times ((\vec{r} - \vec{r}_0) \times \hat{v}) \quad (5.21)$$

di mana $\hat{v} := \vec{v}/v$ dan $v := |\vec{v}|$.

Apabila titik $\vec{r} \in \mathbb{R}^3$ didilatasi oleh sebuah bidang datar $\{\vec{r} \in \mathbb{R}^3 \mid (\vec{r} - \vec{r}_0) \cdot \vec{N} = 0\}$, di mana $\vec{r}_0, \vec{N} \in \mathbb{R}^3$, dengan faktor skala $k \in \mathbb{R}$, maka bayangannya adalah $\vec{r}' \in \mathbb{R}^3$ sedemikian

$$\vec{r}' = \vec{r} + (k - 1)(\vec{r} - \vec{r}_0) \cdot \hat{N} \hat{N} \quad (5.22)$$

di mana $\hat{N} := \vec{N}/N$ dan $N := |\vec{N}|$.

5.4 Cermin Cekung dan Cermin Cembung

Andaikan ada sebuah benda yang tingginya $h \in \mathbb{R}$ yang mendekati nol, yang berdiri tegak lurus sumbu utama sebuah cermin cekung dengan titik fokus yang terletak sejauh $f \in \mathbb{R}$ di depan cermin cekung tersebut. Benda tersebut terletak pada posisi $s \in \mathbb{R}$ sepanjang sumbu utama di depan cermin cekung tersebut. Bayangan yang dihasilkan oleh cermin cekung tersebut terletak pada posisi $s' \in \mathbb{R}$ sepanjang sumbu utama di depan cermin cekung tersebut. Tinggi bayangan tersebut adalah $h' \in \mathbb{R}$ yang mendekati nol. Dari pengamatan geometris sifat-sifat sinar, diperoleh

$$h/(s-f) = -h'/f \quad \text{dan} \quad h/f = -h'/(s'-f). \quad (5.23)$$

Dengan mengeliminasi h dan h' dari kedua persamaan (5.23), diperoleh

$$\begin{aligned} f/(s-f) = (s'-f)/f &\Leftrightarrow f^2 = (s-f)(s'-f) &\Leftrightarrow ss' = (s+s')f \\ &\Leftrightarrow 1/f = 1/s + 1/s'. \end{aligned} \quad (5.24)$$

Dari persamaan (5.24), diperoleh $s' = sf/(s-f)$, sehingga dari persamaan (5.23), diperoleh perbesaran bayangannya, yaitu

$$M := h'/h = f/(f-s) = -s'/s. \quad (5.25)$$

Bayangan dikatakan nyata apabila $s' > 0$. Bayangan dikatakan maya apabila $s' < 0$. Bayangan dikatakan tegak apabila $h' > 0$. Bayangan dikatakan terbalik apabila $h' < 0$. Bayangan dikatakan diperbesar apabila $|M| > 1$. Bayangan dikatakan sama besar apabila $|M| = 1$. Bayangan dikatakan diperkecil apabila $|M| < 1$. Pada cermin cekung, dapat dikatakan $f > 0$. Pada cermin cembung, dapat dikatakan $f < 0$.

5.5 Lensa Cembung dan Lensa Cekung

Andaikan ada sebuah benda yang tingginya $h \in \mathbb{R}$ yang mendekati nol, yang berdiri tegak lurus sumbu utama sebuah lensa cembung dengan titik fokus yang terletak sejauh $f \in \mathbb{R}$ di belakang lensa cembung tersebut. Benda tersebut terletak pada posisi $s \in \mathbb{R}$ sepanjang sumbu utama di depan lensa cembung tersebut. Bayangan yang dihasilkan oleh lensa cembung tersebut terletak pada posisi $s' \in \mathbb{R}$ sepanjang sumbu utama di belakang lensa cembung tersebut. Tinggi bayangan tersebut adalah $h' \in \mathbb{R}$ yang mendekati nol. Dari pengamatan geometris sifat-sifat sinar, diperoleh

$$h/s = -h'/s' \quad \text{dan} \quad h/f = -h'/(s' - f). \quad (5.26)$$

Dengan mengeliminasi h dan h' dari kedua persamaan (5.26), diperoleh

$$\begin{aligned} f/s = (s' - f)/s' &\Leftrightarrow fs' = s(s' - f) &\Leftrightarrow fs' + sf = ss' \\ &\Leftrightarrow 1/f = 1/s + 1/s'. \end{aligned} \quad (5.27)$$

Dari persamaan (5.27), diperoleh $s' = sf/(s - f)$, sehingga dari persamaan (5.26), diperoleh perbesaran bayangannya, yaitu

$$M := h'/h = f/(f - s) = -s'/s. \quad (5.28)$$

Bayangan dikatakan nyata apabila $s' > 0$. Bayangan dikatakan maya apabila $s' < 0$. Bayangan dikatakan tegak apabila $h' > 0$. Bayangan dikatakan terbalik apabila $h' < 0$. Bayangan dikatakan diperbesar apabila $|M| > 1$. Bayangan dikatakan sama besar apabila $|M| = 1$. Bayangan dikatakan diperkecil apabila $|M| < 1$. Pada lensa cembung, dapat dikatakan $f > 0$. Pada lensa cekung, dapat dikatakan $f < 0$.

5.6 Kalkulus Variasi dan Prinsip Fermat

Andaikan ada sinar monokromatis yang merambat di posisi $\vec{r} \in \mathbb{R}^3$ pada waktu $t \in \mathbb{R}$ di dalam medium \mathbb{R}^3 yang berindeks bias mutlak $n \in \mathbb{R}$ dengan $n \mapsto (\vec{r}, t)$. Kecepatan sinar tersebut pada waktu t tentu saja $\vec{v} := \dot{\vec{r}} := d\vec{r}/dt$, sehingga kelajuannya adalah $v := |\dot{\vec{r}}|$. Menurut hukum Snellius, berlaku kaitan $v = c/n$, di mana c adalah kelajuan sinar dalam ruang hampa, sehingga

$$dt = c^{-1}n|d\vec{r}| = c^{-1}nv dt \quad (5.29)$$

dengan keharusan $nv/c = 1$. Oleh karena itu, dengan mengintegrasikan persamaan (5.29) dengan batas bawah $t = t_1$ dan batas atas $t = t_2$ untuk sebarang $t_1, t_2 \in \mathbb{R}$, maka diperoleh

$$\Delta t := t_2 - t_1 = \frac{1}{c} \int_{t_1}^{t_2} nv dt = \int_{t_1}^{t_2} L dt \quad (5.30)$$

di mana $L := nv/c$ (yang bergantung secara eksplisit pada \vec{r} , $\dot{\vec{r}}$, dan t) adalah *Lagrangian* dari sistem optik tersebut.

Dengan menggunakan kalkulus variasi, agar Δt bernilai stasioner, yaitu $\delta\Delta t = 0$, diperoleh persamaan Euler-Lagrange, yaitu

$$\frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{\vec{r}}} = \frac{\partial L}{\partial \vec{r}} \quad (5.31)$$

alias

$$\frac{d}{dt} \frac{\partial(n|\dot{\vec{r}}|)}{\partial \dot{\vec{r}}} = \frac{\partial(n|\dot{\vec{r}}|)}{\partial \vec{r}} \quad (5.32)$$

alias

$$\frac{d}{dt} \left(n \frac{d|\dot{\vec{r}}|}{d\dot{\vec{r}}} \right) = \frac{\partial n}{\partial \vec{r}} |\dot{\vec{r}}|. \quad (5.33)$$

Karena $d|\dot{\vec{r}}|/d\dot{\vec{r}} = \dot{\vec{r}}/|\dot{\vec{r}}|$, maka persamaan (5.33) menjadi

$$\frac{d}{dt} \left(\frac{n\dot{\vec{r}}}{|\dot{\vec{r}}|} \right) = \frac{\partial n}{\partial \vec{r}} \dot{\vec{r}} \quad \text{dengan} \quad \frac{n|\dot{\vec{r}}|}{c} = 1 \quad (5.34)$$

yang merupakan persamaan gerak sinar tersebut di ruang \mathbb{R}^3 .

Apabila n bersifat homogen (konstan), maka dari persamaan (5.34), diperoleh $d(\dot{\vec{r}}/|\dot{\vec{r}}|) = \vec{0}$ alias $\dot{\vec{r}}/|\dot{\vec{r}}| = (\dot{\vec{r}})_0/|(\dot{\vec{r}})_0|$, sehingga $\dot{\vec{r}} = |\dot{\vec{r}}|(\dot{\vec{r}})_0/|(\dot{\vec{r}})_0| = (c/n)(\dot{\vec{r}})_0/|(\dot{\vec{r}})_0|$ alias (diintegrasikan terhadap t) $\vec{r} = \vec{r}_0 + (ct/n)(\dot{\vec{r}})_0/|(\dot{\vec{r}})_0|$, yaitu bahwa sinar tersebut bergerak lurus beraturan dengan kelajuan c/n dan arah sebarang, seperti yang diharapkan menurut intuisi fisis yang seharusnya.

5.7 Bayangan Titik akibat Pencermian oleh Cermin Berbentuk Permukaan Bola

Bayangan dari titik $\vec{r} \in \mathbb{R}^3$ akibat cermin berbentuk permukaan bola $S^2(\vec{r}_0, R) := \{\vec{r} \in \mathbb{R}^3 \mid |\vec{r} - \vec{r}_0| = R\}$, di mana $\vec{r}_0 \in \mathbb{R}^3$ adalah titik pusat $S^2(\vec{r}_0, R)$, serta $R \in \mathbb{R}^+$ adalah jari-jari $S^2(\vec{r}_0, R)$, adalah

$$\vec{r}' = \vec{r}_0 + (R + s') \frac{\vec{r} - \vec{r}_0}{|\vec{r} - \vec{r}_0|} \quad (5.35)$$

di mana

$$s' := \frac{sf}{s-f}, \quad s := |\vec{r} - \vec{r}_0| - R, \quad \text{dan} \quad f := -\frac{1}{2}R, \quad (5.36)$$

sehingga

$$\vec{r}' = \vec{r}_0 + \left(R + \frac{sf}{s-f} \right) \frac{\vec{r} - \vec{r}_0}{|\vec{r} - \vec{r}_0|}. \quad (5.37)$$

Dari persamaan (5.36), diperoleh bentuk lain dari persamaan (5.37) adalah

$$\vec{r}' = \vec{r}_0 + \left(|\vec{r} - \vec{r}_0| - s + \frac{sf}{s-f} \right) \frac{\vec{r} - \vec{r}_0}{|\vec{r} - \vec{r}_0|} \quad (5.38)$$

alias

$$\vec{r}' = \vec{r} + \left(\frac{sf}{s-f} - s \right) \frac{\vec{r} - \vec{r}_0}{|\vec{r} - \vec{r}_0|} \quad (5.39)$$

alias

$$\vec{r}' = \vec{r} + (s' - s) \frac{\vec{r} - \vec{r}_0}{|\vec{r} - \vec{r}_0|}. \quad (5.40)$$

Daftar Pustaka

- [1] Arfken & Weber , 2005 . *Mathematical Methods for Physicist* . New York : Elsevier Academic Press Publications.
- [2] Boas, Mary L. , 1983 . *Mathematical Methods for The Physical Sciences* . New York : John Wiley & Sons.
- [3] Goldstein, Herbert , 2005 . *Classical Mechanics* . Manila : Addison-Wesley Publishing Company.
- [4] Muslim , 1997 . *Seri Fisika Dasar Bagian I : Mekanika* . Yogyakarta : Laboratorium Fisika Atom dan Inti Jurusan Fisika FMIPA UGM.
- [5] Nakahara, Mikio , 1997 . *Geometry, Topology, and Physics* . London : Institute of Physics Publishing.
- [6] Rosyid, M.F. , 2005 . *Mekanika Kuantum* . Yogyakarta : I-Es-Ye dan WGMPCDG Jurusan Fisika FMIPA UGM.
- [7] Rosyid, M.F. , 2005 . *Aljabar Abstrak dalam Fisika* . Yogyakarta : I-Es-Ye dan WGMPCDG Jurusan Fisika FMIPA UGM.
- [8] Wangsness, Roald , 1997 . *Electromagnetics Fields* . New York : John Wiley & Sons.