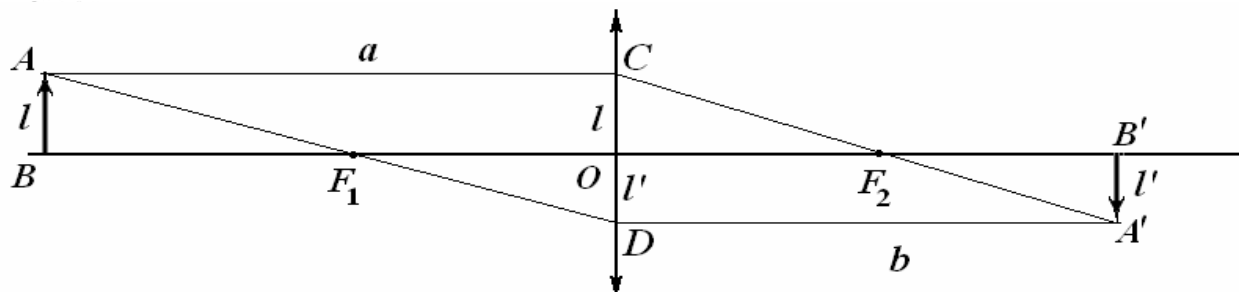


Задание 3. Глаз.

Часть 1. Введение.



1.1 Построение изображения проводится традиционно:

- от точки A проводим луч AC , параллельный главной оптической оси, после преломления луч пройдет через точку заднего фокуса CF_2 ;

- от точки A проводим луч, проходящий через точку переднего фокуса F_1 до пересечения с плоскостью линзы AF_1D , после преломления этот луч пойдет параллельно главной оптической оси; продлеваем его до пересечения с лучом CF_2 - точки A' , которая и является изображением точки A .

1.2 Обозначим размер предмета AB - l , а размер изображения $A'B'$ - l' . Из подобия треугольников ACD и F_1OD следует

$$\frac{l+l'}{a} = \frac{l'}{F}. \quad (1)$$

Аналогично, из подобия треугольников $A'CD$ и F_2OC следует

$$\frac{l+l'}{b} = \frac{l}{F}. \quad (2)$$

Складывая эти уравнения, получим требуемое соотношение

$$\frac{l+l'}{a} + \frac{l+l'}{b} = \frac{l+l'}{F} \Rightarrow \frac{1}{a} + \frac{1}{b} = \frac{1}{F}. \quad (3)$$

1.3 Прежде всего, с помощью формулы линзы найдем расстояние от линзы до изображения предмета

$$\frac{1}{a} + \frac{1}{b} = \frac{1}{F} \Leftrightarrow b = \frac{aF}{a-F}. \quad (4)$$

Теперь подставим в полученную формулу линзы (3), измененные расстояния от линзы до предмета и до изображения

$$\frac{1}{a+\Delta a} + \frac{1}{b+\Delta b} = \frac{1}{F}$$

и воспользуемся приведенной в условии приближенной формулой для обоих слагаемых:

$$\frac{1}{a} - \frac{\Delta a}{a^2} + \frac{1}{b} - \frac{\Delta b}{b^2} = \frac{1}{F}.$$

Из этого соотношения (с учетом связи между исходными расстояниями) получим требуемый результат:

$$\frac{\Delta b}{b^2} = -\frac{\Delta a}{a^2} \Rightarrow \Delta b = -\Delta a \left(\frac{b}{a} \right)^2 = -\Delta a \left(\frac{F}{a-F} \right)^2. \quad (5)$$

The diagram shows a horizontal beam with a central origin O . A force F_1 acts to the left at a distance a to the left of O . A force F_2 acts downwards at a distance b to the right of O . A virtual displacement Δa is shown as a horizontal arrow pointing left at the point of application of F_1 . A virtual displacement Δb is shown as a vertical arrow pointing down at the point of application of F_2 . Dashed lines indicate the original and displaced positions of the beam segments.

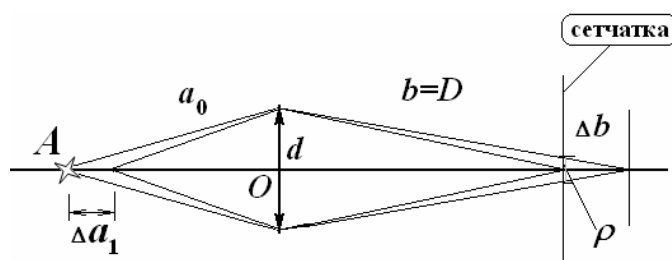
$$b = D. \quad (6)$$
$$\frac{1}{a_0} + \frac{1}{D} = \frac{1}{F} \Rightarrow F_0 = \frac{a_0 D}{a_0 + D} = \frac{250 \cdot 24}{250 + 24} \approx 21,9_{\text{mm}}.$$
$$F_{\min} = 22 \text{ } \mu\text{M}, \quad F_{\max} = 24 \text{ } \mu\text{M}. \quad (7)$$

A diagram of a circular sensor array. A large circle represents the array with radius r (labeled $2r$ for the diameter). Inside this circle, smaller circles represent individual sensors, each with radius ρ . The sensors are arranged in a hexagonal grid. A label "рецепторы" (sensors) points to one of the small circles.

7

Следовательно, положение изображения, формируемого зрачком, может не попадать точно на сетчатку, а отстоять от нее на некотором расстоянии Δb , таком, чтобы размер пятна на экране не превышал ρ . Рисунок иллюстрирует ход лучей в такой ситуации (масштаб смещения сильно преувеличен). Диаметр зрачка обозначен $d = 4,0 \text{ мм}$.

Из рисунка следует, что предельное смещение изображения должно удовлетворять соотношению



$$\frac{\rho}{\Delta b} = \frac{d}{D + \Delta b}.$$

Учитывая, что $\Delta b \ll D$, получим

$$\Delta b = \frac{D\rho}{d}. \quad (9)$$

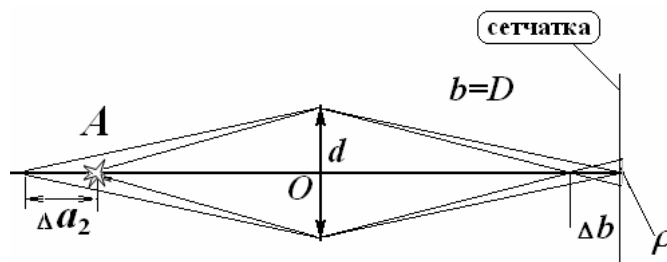
Теперь можно воспользоваться соотношением (5) для определения возможного смещения рассматриваемого предмета

$$\frac{\Delta b}{b^2} = -\frac{\Delta a}{a^2} \Rightarrow \Delta a_1 = -\Delta b \left(\frac{a}{b} \right)^2 = -\rho \frac{D}{d} \left(\frac{a_0}{D} \right)^2 = -2,0 \cdot 10^{-3} \frac{24}{4,0} \left(\frac{250}{24} \right)^2 \approx -1,3 \text{ мм}. \quad (10)$$

3.2 В этом случае решение полностью аналогично, что подтверждается рисунком хода лучей при удалении предмета.

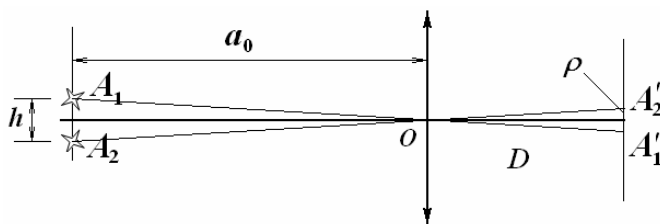
Поэтому

$$\Delta a_2 \approx 1,3 \text{ мм}. \quad (11)$$



Часть 4. Разрешающая способность.

В этом случае расстояние между изображениями $A'_1 A'_2 \leq \rho$ двух точек должно быть больше, чем среднее расстояние между рецепторами ρ . Положения изображений A'_1 и A'_2 проще всего найти, проведя лучи через оптический центр зрачка O . Из подобия треугольников находим минимальное расстояние



$$\frac{h}{a_0} = \frac{\rho}{D} \Rightarrow h = \rho \frac{a_0}{D} = 2,0 \cdot 10^{-3} \frac{250}{24} \approx 2,1 \cdot 10^{-2} \text{ мм}. \quad (11)$$