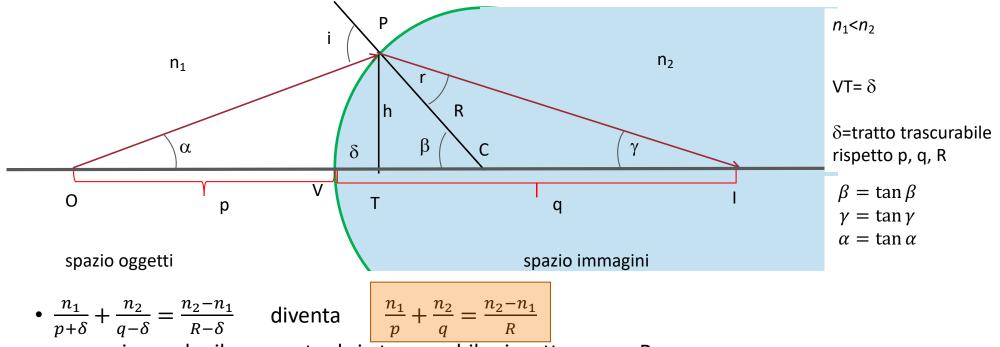
# Esperimentazioni 2

Modulo di Ottica e Fisica Moderna

## Lezione 2

Le lenti sottili (caso particolare di lenti)

### Diottro sferico: formazione dell'immagine



se assumiamo che il segmento d sia trascurabile rispetto a p, q, R

- L'equazione del diottro ci fornisce una relazione tra la posizione p della sorgente e la posizione q dell'immagine indipendentemente dal valore di  $\alpha$
- in approssimazione di Gauss il diottro trasforma fasci omocentrici in fasci rifratti omocentrici.
- L'equazione del diottro e' detta anche <u>equazione di Cartesio</u> (formula di Abbe) e i punti di coordinate p e q che la soddisfano sono detti *punti coniugati* rispetto al diottro.

### Diottro sferico -> equazioni principali e formule

#### Equazione del diottro

$$\frac{n_1}{p} + \frac{n_2}{q} = \frac{n_2 - n_1}{R}$$

$$\frac{f_1}{p} + \frac{f_2}{q} = 1$$

$$\frac{f_1}{f_2} = \frac{n_1}{n_2}$$

$$f_2 - f_1 = R$$

#### Fuochi posteriore e anteriore del diottro

$$f_2 = \lim_{p \to \infty} q = R \frac{n_2}{n_2 - n_1}$$
 $f_1 = \lim_{q \to \infty} p = R \frac{n_1}{n_2 - n_1}$ 

#### Ingrandimento

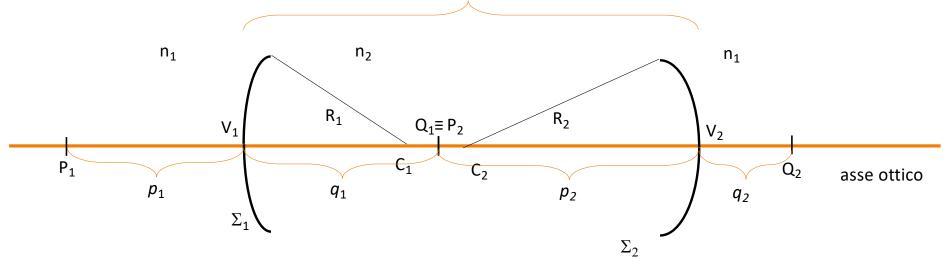
$$I = \frac{y'}{y} = \frac{q - R}{p + R} = \frac{n_1 q}{n_2 p}$$

#### Diottro sferico >> lenti

Il diottro è il punto di partenza per spiegare il funzionamento di qualsiasi sistema ottico, in particolare sistemi ottici centrati, in condizioni di approssimazione di Gauss

Una lente è una successione di 2 diottri semplici: è una porzione di materiale trasparente di indice di rifrazione n delimitato da due superfici sferiche con raggi di curvatura  $R_1$  e  $R_2$  e con centri di curvatura disposti sull'asse ottico. Generalmente considereremo lenti in aria (delimitate a sinistra e destra da un mezzo con indice di rifrazione n=1).

### Lente sottile: due diottri in successione

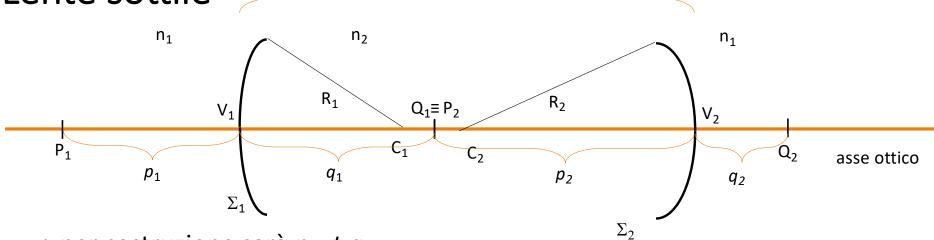


- supponiamo di avere 2 **diottri sferici in successione**, e sia *t* la distanza tra i 2 vertici
- scriviamo l'equazione di cartesio per il primo e per il secondo diottro separatamente, assumendo che l'immagine generata dal primo diventi oggetto per il secondo (Q₁≡ P₂)

$$-\frac{n_1}{p_1} + \frac{n_2}{q_1} = \frac{n_2 - n_1}{R_1}$$
$$-\frac{n_2}{p_2} + \frac{n_1}{q_2} = \frac{n_1 - n_2}{R_2}$$

- per costruzione sarà  $p_2=t-q_1$ 

#### Lente sottile



• per costruzione sarà  $p_2=t-q_1$ 

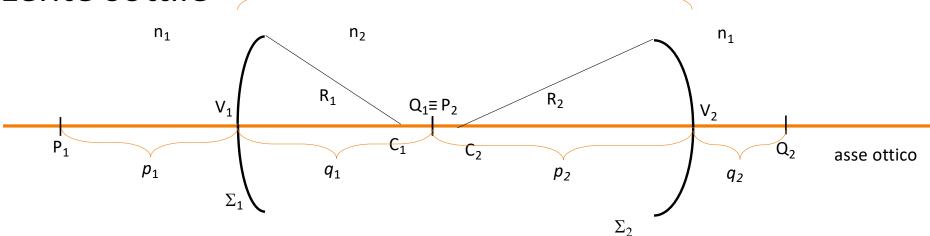
$$-\frac{n_1}{p_1} + \frac{n_2}{q_1} = \frac{n_2 - n_1}{R_1}$$
$$-\frac{n_2}{t - q_1} + \frac{n_1}{q_2} = \frac{n_1 - n_2}{R_2}$$

• supponendo **t trascurabile** rispetto alle altre grandezze in gioco ( $t-q_1 \rightarrow -q_1$ ) e sommando membro a membro

$$-\frac{n_1}{p_1} + \frac{n_2}{q_1} - \frac{n_2}{q_1} + \frac{n_1}{q_2} = \frac{n_2 - n_1}{R_1} + \frac{n_1 - n_2}{R_2} \rightarrow \frac{n_1}{p_1} + \frac{n_1}{q_2} = (n_2 - n_1) \left(\frac{1}{R_1} - \frac{1}{R_2}\right)$$

$$ightarrow rac{1}{p_1} + rac{1}{q_2} = rac{(n_2 - n_1)}{n_1} \left(rac{1}{R_1} - rac{1}{R_2}
ight)$$
 Elisa Palazzi - Exp 2 - Lezione 2

#### Lente sottile



• abbiamo ottenuto che:

$$- \frac{1}{p_1} + \frac{1}{q_2} = \frac{(n_2 - n_1)}{n_1} \left( \frac{1}{R_1} - \frac{1}{R_2} \right)$$

Risultato che vale solo quando t è molto piccolo

- a questo punto possiamo definire
  - p<sub>1</sub>=p distanza oggetto
  - q<sub>2</sub>=q distanza immagine

$$\frac{1}{p} + \frac{1}{q} = \frac{(n_2 - n_1)}{n_1} \left(\frac{1}{R_1} - \frac{1}{R_2}\right)$$

#### Lenti sottili: fuochi

l'equazione

$$\frac{1}{p} + \frac{1}{q} = \frac{(n_2 - n_1)}{n_1} \left( \frac{1}{R_1} - \frac{1}{R_2} \right)$$

• ci permette di definire i fuochi di una lente sottile 
$$-f_2 = \lim_{p \to \infty} q \Rightarrow \frac{1}{f_2} = \frac{(n_2 - n_1)}{n_1} \left( \frac{1}{R_1} - \frac{1}{R_2} \right)$$
$$-f_1 = \lim_{q \to \infty} p \Rightarrow \frac{1}{f_1} = \frac{(n_2 - n_1)}{n_1} \left( \frac{1}{R_1} - \frac{1}{R_2} \right)$$

$$f_1 = \lim_{q \to \infty} p \Rightarrow \frac{1}{f_1} = \frac{(n_2 - n_1)}{n_1} \left( \frac{1}{R_1} - \frac{1}{R_2} \right)$$

I FUOCHI DI UNA LENTE SOTTILE SONO UGUALI  $f_1 = f_2 = f$ 



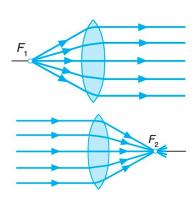
$$-\frac{1}{p} + \frac{1}{q} = \frac{1}{f}$$

$$- \frac{1}{f} = \frac{(n_2 - n_1)}{n_1} \left( \frac{1}{R_1} - \frac{1}{R_2} \right)$$

formula di Huygens

equazione del costruttore di lenti

Elisa Palazzi - Exp 2 - Lezione 2



Il fatto che I fuochi nella lente sottile siano uguali significa che io posso usare la lente sottile in modo simmetrico, ovvero guardandola da tutte e due le parti.

Ribaltando la lente sul suo asse otteniamo un comportamento identico → laboratorio

### Lenti sottili: potere diottrico, punti coniugati, piano focale

• Potere diottrico o potere rifrangente: e' l'inverso della distanza focale espressa in metri. L'unita' di misura e' la diottria, cioe' il potere rifrangente di una lente con distanza focale di un metro:

#### P[diottrie] = 1 / f[metri]

- Punto oggetto e punto immagine si dicono punti coniugati. Se il punto oggetto si muove su un piano, il punto immagine si muove su un altro piano: i due piani si dicono coniugati.
- I punti di un **piano focale** (piano perpendicolare all'asse ottico passante per un fuoco) hanno per coniugati punti all'infinito. Per questo tutti i raggi uscenti da un punto del piano focale hanno come immagine raggi tra loro paralleli

- D = 1/f = potere diottrico (o convergente o potenza) della lente
- D si misura in diottrie se f è espressa in metri

- f > 0 per una lente convergente
- f < 0 per una lente divergente

### Lenti sottili convergenti

$$\frac{1}{p} + \frac{1}{q} = \frac{1}{f} = \frac{(n_2 - n_1)}{n_1} \left(\frac{1}{R_1} - \frac{1}{R_2}\right)$$

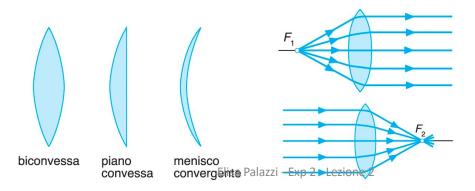
 <u>Lenti convergenti</u>: i raggi paralleli all'asse passano per F2 nello spazio di trasmissione (a destra della lente) in cui le immagini sono reali. Per queste lenti f > 0. Si possono avere lenti convergenti in diverse configurazioni :

- lente biconvessa
- lente piano convessa
- menisco convergente

$$R1 > 0$$
  $R2 < 0 \rightarrow f > 0$ 

$$R1 > 0$$
  $R2 = \infty \rightarrow f > 0$ 

$$R1 > 0$$
  $R2 > 0$  con  $R1 < R2 \rightarrow f > 0$ 



Assumiamo che  $n_2$ - $n_1 > 0$  sempre

### Lenti sottili divergenti

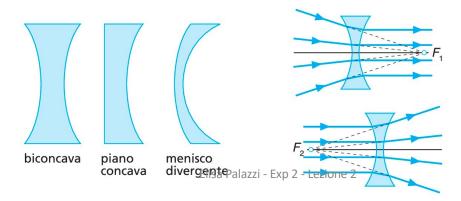
$$\frac{1}{p} + \frac{1}{q} = \frac{1}{f} = \frac{(n_2 - n_1)}{n_1} \left(\frac{1}{R_1} - \frac{1}{R_2}\right)$$

- <u>Lenti divergenti</u>: i raggi paralleli all'asse divergono: i loro <u>prolungamenti</u> si incontrano in F2 nello spazio di incidenza (a sinistra della lente) in cui le immagini sono virtuali. Per le lenti divergenti f < 0. Si possono avere in diverse configurazioni:
  - lente biconcava
  - lente piano concava
  - menisco divergente

$$R1 < 0 \quad R2 > 0 \quad \rightarrow \quad f < 0$$

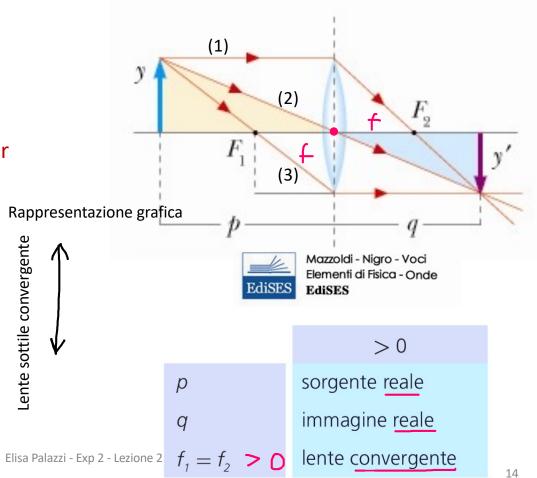
$$R1 < 0$$
  $R2 = \infty \rightarrow f < 0$ 

$$R1 > 0$$
  $R2 > 0$  con  $R1 > R2 \rightarrow f < 0$ 



### Costruzione dell'immagine: lente convergente

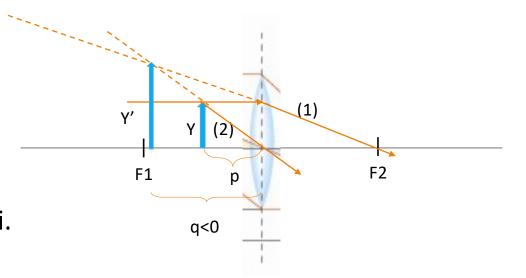
- Per costruire l'immagine di un oggetto (nota la distanza focale f) si possono usare tre raggi
  - quello parallelo all'asse ottico che ha come immagine il raggio passante per il secondo fuoco (1),
  - quello che passa per il centro ottico, che non viene deviato (2)
  - quello passante per il primo fuoco che ha come immagine il raggio parallelo all'asse ottico (3).
- Con la stessa lente l'immagine è reale o virtuale a seconda della posizione dell'oggetto (si veda prossima slide)



### Costruzione dell'immagine: lente convergente

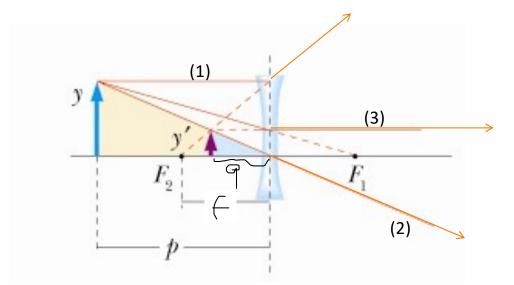
- immagine virtuale ottenuta con una lente convergente: la distanza dell'oggetto dalla lente è inferiore alla distanza focale (p < f)</li>
- l'immagine è costruita sfruttando i prolungamenti dei raggi principali.
   Essi (linee tratteggiate) convergono in un punto nello spazio degli oggetti.
  - q<0
  - immagine virtuale

(ingrandimento oggetti → lente di ingrandimento)



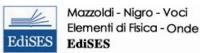
A seconda di dove si posizione l'oggetto, anche l'immagine di una lente convergente può essere virtuale

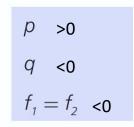
### Costruzione dell'immagine: lente divergente



#### • lente divergente:

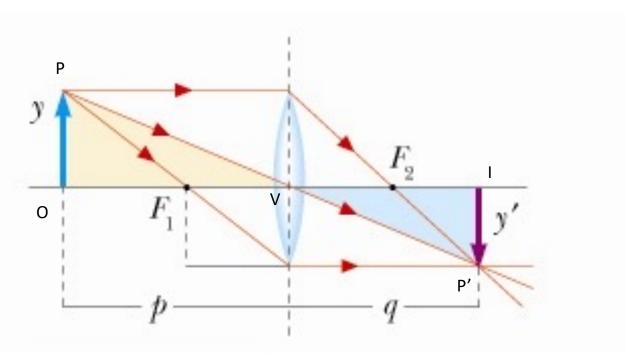
 usiamo sempre i 3 raggi fondamentali ma poichè divergono dopo la lente è necessario tracciare i prolungamenti (tratteggiati) per identificare l'immagine





sorgente reale
immagine virtuale
lente divergente

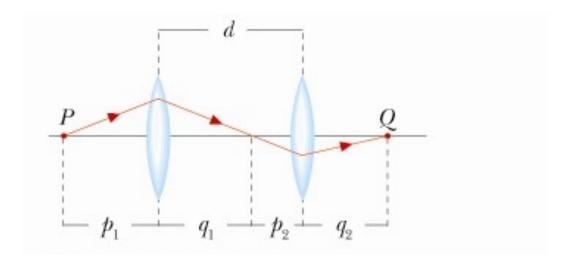
# Ingrandimento lineare



- consideriamo l'oggetto Y (per semplicità assunto bidimensionale)
- l'immagine sarà chiamata Y' (Y'>0 immagine capovolta; Y'<0 immagine diritta)
- osservando che i triangoli POV e P'IV sono simili possiamo scrivere che

Y:Y'=p:q da cui l'ingrandimento lineare 
$$I = \left| \frac{Y'}{Y} \right| = \left| \frac{q}{p} \right|_{1}$$

#### Sistema di lenti sottili



#### Consideriamo

- un sistema di 2 lenti poste in successione, di focali f<sub>1</sub> e f<sub>2</sub>
- l'immagine generata dalla prima lente diventa oggetto per la seconda

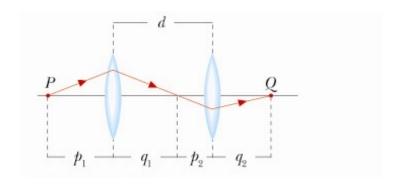
conoscendo le focali delle lenti e risolvendo il sistema si trova il punto in cui il sistema genera l'immagine

$$\frac{1}{f_1} = \frac{1}{p_1} + \frac{1}{q_1}$$

$$\frac{1}{f_2} = \frac{1}{p_2} + \frac{1}{q_2}$$

dove 
$$p_2 = d - q_1$$

#### Sistema di lenti sottili a contatto



- Consideriamo
  - un sistema di 2 lenti poste in successione
  - l'immagine generata dalla prima lente diventa oggetto per la seconda
  - la distanza tra le lenti è pari a zero

$$\frac{1}{f_1} = \frac{1}{p_1} + \frac{1}{q_1}$$

$$\frac{1}{f_2} = \frac{1}{p_2} + \frac{1}{q_2}$$

sostituendo nella seconda  $\mbox{dove } p_2 = d - q_1 \quad \mbox{equazione e sommando membro} \ \ \mbox{$\longrightarrow$} \ \mbox{a membro}$ a membro

$$\frac{1}{f_1} + \frac{1}{f_2} = \frac{1}{p_1} + \frac{1}{q_1} + \frac{1}{d - q_1} + \frac{1}{q_2}$$

se d=0 **ovvero le lenti sono a** contatto l'equazione diventa

$$\frac{1}{f_1} + \frac{1}{f_2} = \frac{1}{p_1} + \frac{1}{q_2}$$

ovvero 
$$\frac{1}{f_1} + \frac{1}{f_2} = \frac{1}{p} + \frac{1}{q}$$

 $\frac{1}{f_1} + \frac{1}{f_2} = \frac{1}{p_1} + \frac{1}{q_2}$  ovvero  $\frac{1}{f_1} + \frac{1}{f_2} = \frac{1}{p} + \frac{1}{q}$  dove p e q rappresentano la distanza oggetto e immagine del sistema

quindi possiamo definire un fuoco f del sistema di lentiazgontatto per cui vale

$$\frac{1}{f} = \frac{1}{f_1} + \frac{1}{f_2}$$

### Misura della focale di una lente convergente

#### **IPOTESI:**

- sistema ottico centrato
- approssimazione di Gauss

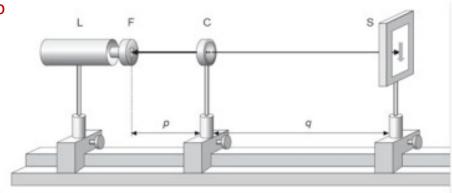
#### TESI:

- posso usare l'equazione  $\frac{1}{p} + \frac{1}{q} = \frac{1}{f}$  per determinare la distanza focale

#### **METODO:**

- uso un banco ottico graduato con proiettore (L), oggetto (freccia su diapositiva, F), lente convergente (C) e schermo (S)
- fisso e misuro la distanza p, oggetto-lente
- sposto lo schermo fino a che l'immagine non è a fuoco
- misuro la distanza q
- valuto errori su p e q
- estraggo f

La descrizione dell'esperienza è dettagliata nella dispensa "Misura della focale di una lente", reperibile su campusnet e Moodle



### Misura della focale di una lente divergente

Poichè una lente divergente non genera un'immagine reale devo utilizzare un **sistema di lenti a contatto, convergente+divergente, che sia complessivamente convergente** per usare lo stesso metodo per estrarre  $f_D$  misurando  $f_{\text{sistema}}$ 

#### **IPOTESI:**

- sistema ottico centrato, convergente
- approssimazione di Gauss

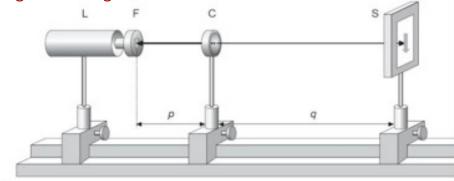
#### TESI:

- posso usare l'equazione  $\frac{1}{f_C} + \frac{1}{f_D} = \frac{1}{f_{sistema}}$  per determinare la distanza focale  $f_D$  nota  $f_C$ , misurando  $f_{sistema}$ 

#### **METODO:**

- uso un banco ottico con proiettore, oggetto, lente convergente+divergente e schermo
- fisso e misuro la distanza p, oggetto-lente
- sposto lo schermo fino a che l'immagine non è a fuoco
- misuro la distanza q
- valuto errori su p e q
- estraggo f<sub>sistema</sub>
- noto f<sub>C</sub> e f<sub>sistema</sub> estraggo f<sub>D</sub>

La descrizione dell'esperienza è dettagliata nella dispensa "Misura della focale di una lente", reperibile su campusnet e su Moodle



Elisa Palazzi - Exp 2 - Lezione 2

### Laboratorio











