# Esperienza di ottica

# Diffrazione

Arianna Genuardi, Matteo Romano, Vittorio Strano, Florinda Tesi

# Indice

1	Introduzione	1
	Strumentazione   2.1 Software	<b>2</b>
3	Procedimento	2
4	Risultati	2
5	Conclusioni	2
$\mathbf{A}$	Approssimazione angolo $\theta$	2

## 1 Introduzione

Questo esperimento vuole rilevare il carattere ondulatorio della luce tramite il fenomeno della **diffrazione**, causata dal passaggio del fascio di luce per una fenditura di dimensioni a comparabili alla sua lunghezza d'onda  $\lambda$ . Per far ciò verrà analizzata la figura d'interferenza formata su uno schermo a distanza L dalla fenditura (Figura 1).

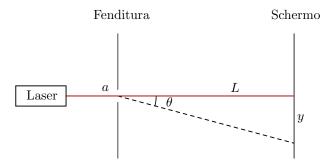


Figura 1: Illustrazione dell'apparato strumentale

La legge che descrive l'intensità della luce su un punto dello schermo a distanza y dal centro è l'Equazione 1 come ricavato in Appendice A.

$$I(y) = I_0 \operatorname{sinc}^2 \left( \frac{\pi a}{\lambda} \cdot \frac{y}{L} \right) \tag{1}$$

Per trovare i punti di minimo basta porre  $\frac{ay}{\lambda L} \in \mathbb{Z} \setminus \{0\}$ ovvero

$$y \in \left\{ m \frac{\lambda L}{a} : m \in \mathbb{Z} \setminus \{0\} \right\}$$
 (2)

## 2 Strumentazione

- Laser con lunghezza d'onda  $\lambda = 650 \, \mathrm{nm}$
- $\bullet$  Fenditura di larghezza variabile da 0.02, 0.04 e 0.08 mm con errore di  $\pm 0.005\,\mathrm{mm}$
- Guida con riga di lunghezza pari a 1.2 m e risoluzione 1 mm, su cui montare i vari strumenti
- Schermo utile per centrare il laser orizzontalmente
- *Light sensor* in grado di campionare l'intensità luminosa con tre diverse scale e dotato di fenditura variabile 0.5, 1 e 1.5 mm
- Rotary motion sensor capace di misurare la rotazione relativa al punto di avvio della misurazione con una risoluzione di 0.09°. Il fattore di conversione lineare utilizzando la guida dentata, indicato nel manuale, è circa 0.0126 m/rad
- Guida dentata lunga 21 cm su cui è montato il sensore di rotazione
- Interfaccia per collegare il sensore ad un computer

#### 2.1 Software

• Pasco Capstone per controllare l'interfaccia

### 3 Procedimento

Il laser è stato collocato allo zero del supporto ottico. All'altra estremità sono presenti i due sensori di luminosità e movimento solidali tra loro e collegati ad un computer tramite l'interfaccia, che servirà a registrare i dati.

Sono state spente le luci della stanza e tramite le manopole poste dietro allo strumento il puntatore è stato allineato orizzontalmente al centro dello schermo posto di fronte ad esso. Una volta rimosso lo schermo, il laser è stato allineato verticalmente al centro dell'apertura del detector per evitare l'interazione con il bordo di quest'ultima.

Successivamente è stata inserita la fenditura, regolata a  $0.02\,\mathrm{mm}$ , a  $4\,\mathrm{cm}$  di distanza dal laser ed è stata selezionata l'apertura del detector di  $1.5\,\mathrm{mm}$ .

Dopo aver impostato la giusta sensibilità del detector, dal computer sono state avviate le misurazioni; successivamente i sensori sono stati spostati da un estremo all'altro della guida dentata in modo da registrare l'intensità luminosa nei vari punti.

Con l'apertura del detector a 1.5 mm sono stati effettuati più set per ciascuna fenditura in modo da verificare la ripetibilità dei dati raccolti. Successivamente è stato raccolto un set di dati per ogni combinazione di fenditura e apertura del detector per analizzare l'effetto delle variabili al contorno.

## 4 Risultati

## 5 Conclusioni

# A Approssimazione angolo $\theta$

La legge che descrive l'intensità della luce su un punto dello schermo a distanza y dal centro è l'Equazione 3.

$$I(\theta) = I_0 \operatorname{sinc}^2 \left( \frac{\pi a}{\lambda} \cdot \sin(\theta) \right)$$
 (3)

in cui  $\theta$  è l'angolo formato in corrispondenza della fenditura tra la retta perpendicolare allo schermo, passante per il suo centro, e quella passante per il punto dello schermo preso in analisi.

Dato che la distanza tra la fenditura e lo schermo  $L\gg y$  è possibile applicare l'approssimazione in Equazione 4.

$$\sin(\theta) \approx \theta = \arctan\left(\frac{y}{L}\right) \approx \frac{y}{L}$$
 (4)

Si giunge quindi all'Equazione 1 utilizzata per il fit.