综合物理实验预习笔记——数字全息及实时光学再现

物理(4+4)1801 胡喜平 U201811966

个人网站 https://hxp.plus/ 电子邮件 hxp201406@gmail.com

2020年11月17日

1 实验原理

1.1 全息图的记录

由惠更斯-菲涅尔原理可知,任何物体发出的光波可以看成是由物体上各点发出的球面波总和。光的 电场分布可以由复振幅表示为

$$\vec{E}_o(\vec{r}) = A_o(\vec{r}) \exp\left[-i\varphi_o(r)\right] \tag{1}$$

但是传统相机都只能记录光强不能记录相位,因此相片没有立体感。

要想记录光的全部信息,需要借助全息图。常用的方法是干涉法,使具有振幅和相位信息的物体发出的光,和一束参考光干涉,参考光的振幅相位已知,测量到的干涉光的相位振幅已知,因此能反推出物体发出的光的相位和振幅。

假设物光 \vec{E}_o 和参考光 \vec{E}_r 照射在一个感光材料上,感光材料可以记录光强,其中

$$\vec{E}_{o}(x,y) = A_{o}(x,y) \exp\left[-i\varphi_{o}(x,y)\right]$$
(2)

$$\vec{E}_r(x,y) = A_r(x,y) \exp\left[-i\varphi_r(x,y)\right] \tag{3}$$

这两束光叠加后产生的光强是

$$I = (\vec{E}_o + \vec{E}_r) (\vec{E}_o + \vec{E}_r)^* = E_o^2 + E_r^2 + \vec{E}_o \vec{E}_r^* + \vec{E}_o^* \vec{E}_r$$
 (4)

代入2和3,得出

$$I(x,y) = A_o^2 + A_r^2 + A_o A_r \left\{ \exp\left[i\left(\varphi_r - \varphi_o\right)\right] + \exp\left[i\left(\varphi_o - \varphi_r\right)\right] \right\}$$
 (5)

可以看出,参考光的引入,使得物光的相位信息被转化成了光强,因此可以被感光的芯片或者电子元器件捕获。

将记录介质曝光即可得到全息图, 其中全息图上每一点的振幅透射系数和曝光时的光强成线性关系, 即

$$t(x,y) = \beta_0 + \beta I(x,y) \tag{6}$$

1.2 全息图的再现

将感光介质生成的全息图放在透射式空间光调制器上, 另照射到透射式空间光调制器的再现光为

$$\vec{E}_r'(x,y) = A_r' \exp\left(-i\varphi_r'\right) \tag{7}$$

则经过空间调制器后光的复振幅为

$$\vec{E}_q(x,y) = \vec{E}_r't \tag{8}$$

将 5、7和 6代入,得到

$$\vec{E}_g = A_r' \exp\left(-i\varphi_r'\right) \left[\beta_0 + \beta \left(A_o^2 + A_r^2 + A_o A_r \left\{\exp\left[i\left(\varphi_r - \varphi_o\right)\right] + \exp\left[i\left(\varphi_o - \varphi_r\right)\right]\right\}\right)\right]$$
(9)

当复现光和参考光相位相同,即 $\varphi_r = \varphi'_r$ 时

$$\vec{E}_{q}(x,y) = (\beta_{0} + \beta A_{o}^{2} + \beta A_{r}^{2}) \vec{E}_{r}' + \beta A_{r} A_{r}' \vec{E}_{o} + \beta A_{r} A_{r}' \vec{E}_{o}^{*} \exp[-2i\varphi_{r}]$$
(10)

第一项是投射过来的复现光, 算噪声。第二项是沿着原来物光传播方向传播的投射光, 呈原来物体的虚像。第三项是物光的共轭光波, 在原来物体对称位置呈实像。

2 实验内容

- 计算机模拟全息(数字记录,数字再现)
- 可视数字全息(数字记录,光学再现)
- 数字全息(光学记录,数字再现)
- 实时传统全息(光学记录,光学再现)