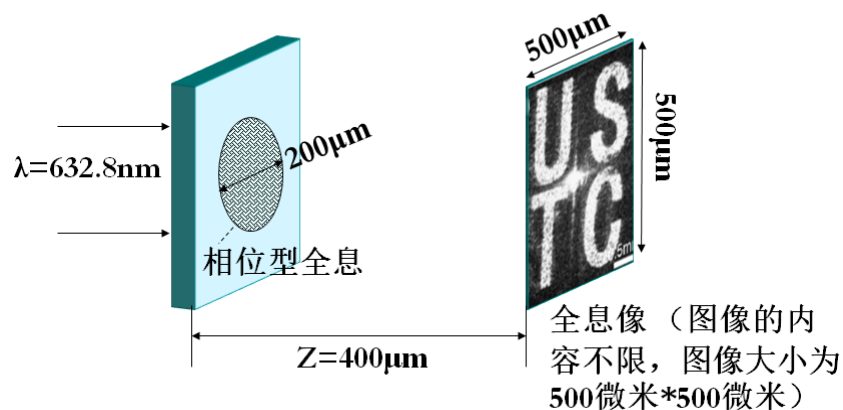


计算全息作业报告

PB18020539 黄韞飞

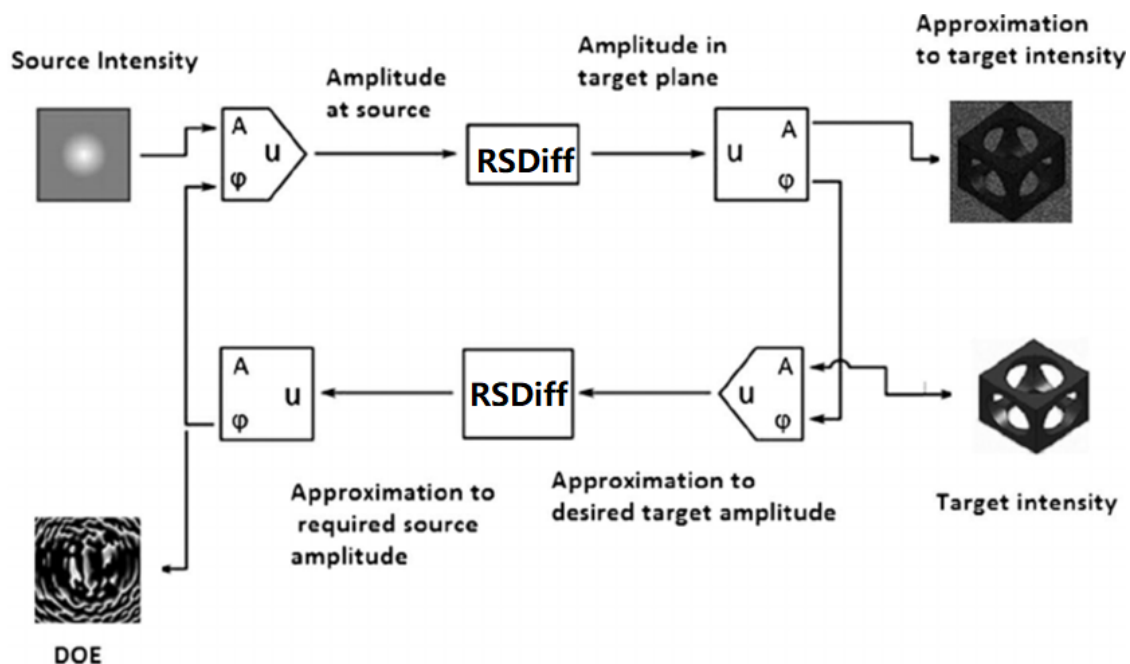
题目



如上图所示，一束632.8nm激光，入射到直径为200微米的相位型全息片上，其透射光在z=400微米处，形成一个500μm * 500μm的图像（图像内容自定）。结合角谱方法或Rayleigh-Sommerfeld衍射，自主搭建GS算法，优化以下两种情况下的全息片位相分布。

- 1.当全息片的像素单元尺寸为0.3μm*0.3μm时的位相分布
- 2.当全息片的像素单元尺寸为2μm*2μm时的位相分布
- 3.比较两种情况的区别，并分析原因

算法：



代码：

HW3_1.m

```
1 %Holography Simulation(GS Algorithm)
2 clear,clc,clf
```

```

3  rng(1)
4  Figure=im2double(imread('wujing.jpg'));
5  Target(:,:)=Figure(:,:,1);
6  z=400;lambda=0.6328;tolerance=0.8;stepxy=0.3;k=2*pi/lambda;ntarget=500;
7  Target=imresize(Target,ntarget/length(Target));
8  x=(-ntarget/2):stepxy:(ntarget/2);y=(-ntarget/2):stepxy:(ntarget/2);
9  nscreen=length(x);
10 Target=imresize(Target,nscreen/ntarget);
11 [xx,yy]=meshgrid(x,y);
12 r=sqrt(xx.^2+yy.^2);
13 Amp=zeros(nscreen,nscreen);
14 Amp(r<100)=1;
15 phase0=2*pi*rand(nscreen,nscreen);screen=Amp.*exp(1i*phase0);
16 U=RSDiff(z,x,k,screen);
17 % U=fft2(screen);
18 correlate=ErrorCriterion(abs(U).^2,Target);
19 fprintf('\n\t correlate\n')
20 count=1;
21 fprintf('%d\t %f\n',count,correlate);
22 while correlate<tolerance && count<=200
23     A=sqrt(Target).*exp(1i*angle(U));
24     B=RSDiff(-z,x,-k,A);
25     % B=ifft2(A);
26     C=Amp.*exp(1i*angle(B));
27     U=RSDiff(z,x,k,C);
28     % U=fft2(C);
29     count=count+1;
30     correlate=ErrorCriterion(abs(U).^2,Target);
31     fprintf('%d\t %f\n',count,correlate);
32 end
33 imagesc(0:nscreen*stepxy,0:nscreen*stepxy,abs(U).^2)
34 saveas(gcf,'wujing_Holo.jpg')
35 figure;
36 imagesc(0:nscreen*stepxy,0:nscreen*stepxy,angle(B));colorbar
37 saveas(gcf,'wujing_Phase.jpg')

```

RSDiff.m

```

1  function Out = RSDiff(z,s,k,object)
2  %function RSDiff uses the formula in article2006 to calculate image
3  eta=s;x=s;y=s;
4  n=length(s);
5  U=[object,zeros(n,n-1);zeros(n-1,n),zeros(n-1,n-1)];
6  X=[x(1)-s(n+1-(1:(n-1))),x((n:2*n-1)-n+1)-s(1)];
7  Y=[y(1)-eta(n+1-(1:(n-1))),y((n:2*n-1)-n+1)-eta(1)];
8  [XX,YY]=meshgrid(X,Y);
9  r=sqrt(XX.^2+YY.^2+z.^2);
10 G=1/(2*pi)*exp(1i*k*r)./r*z./r.*(1./r-1i*k);
11 S=ifft2(fft2(U).*fft2(G));
12 Out=S(n:end,n:end);
13 end

```

ErrorCriterion.m

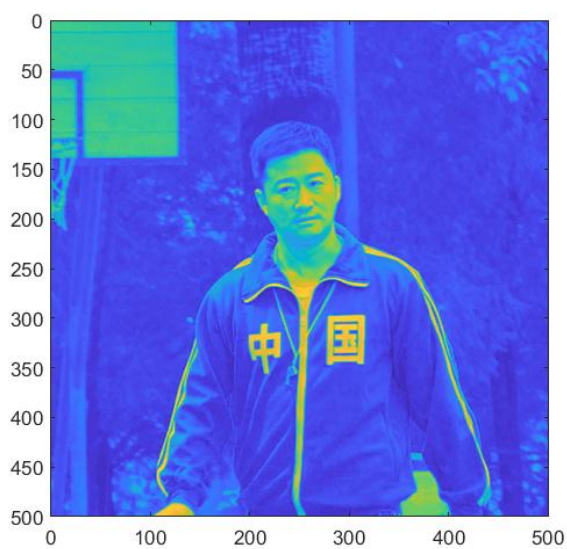
```

1 function correlate = ErrorCriterion(Target,Figure)
2 %Returns the correlation coefficient of Target and Figure
3 Target1=Target/max(max(Target));
4 Figure1=Figure/max(max(Figure));
5 correlate=min(min(corrcoef(Target1,Figure1)));
6 end

```

对于像素 $2\mu m \times 2\mu m$ ，只要将程序中的stepxy=0.3改为stepxy=2即可

目标图像，文件 'Wujing.jpg' 的Red分量



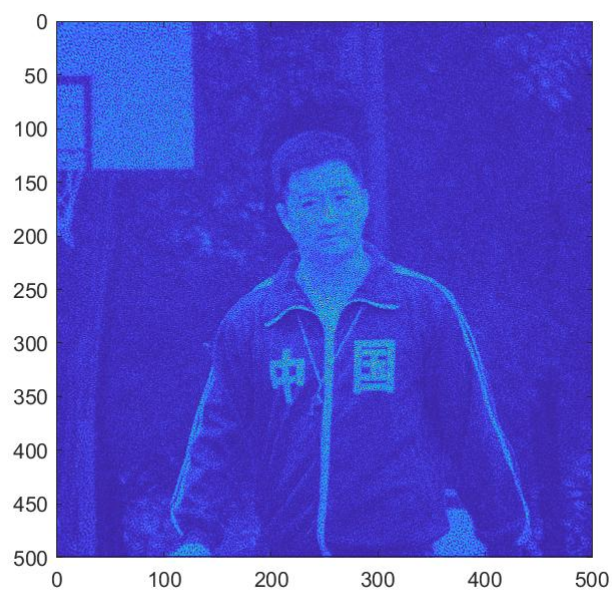
运行结果：

当stepxy=0.3时

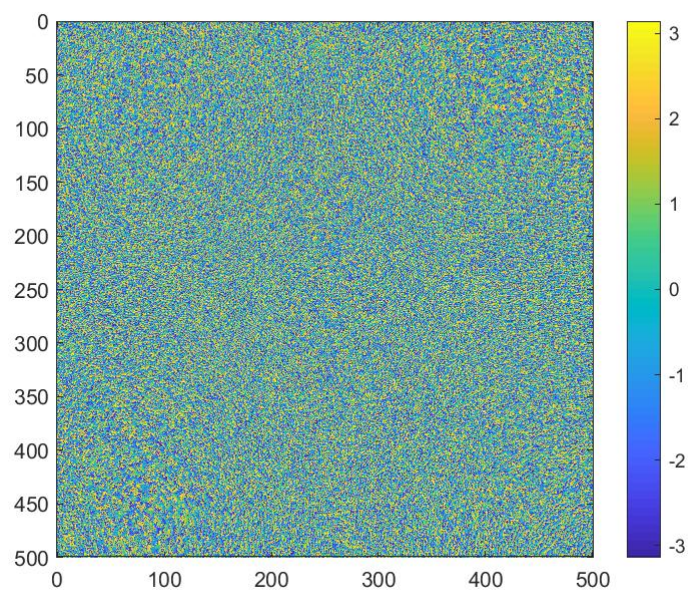
输出：

	n	correlate
1		
2	1	0.010619
3	2	0.682883
4	3	0.730488
5	4	0.753342
6	5	0.767273
7	6	0.776642
8	7	0.783485
9	8	0.788775
10	9	0.793023
11	10	0.796542
12	11	0.799516
13	12	0.802057

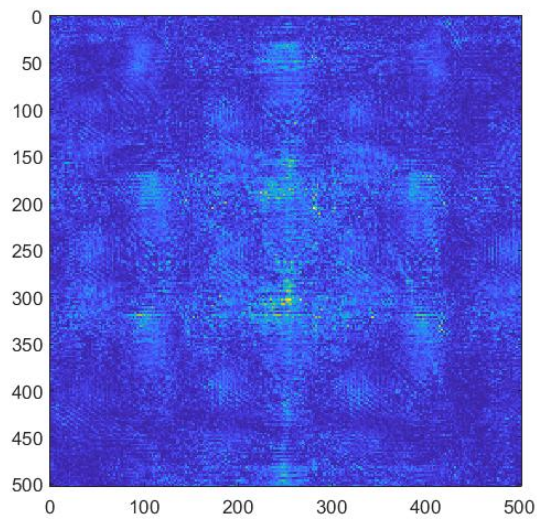
得到的光强分布



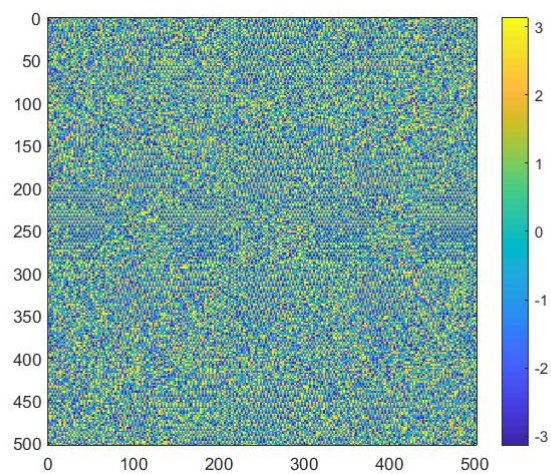
位相分布：



当stepxy=2时，无法得到预期的图像，correlate始终在0.2-0.25之间，无法趋近于1，甚至在几次循环后开始下降，循环200次后退出，得到的图像：



相位:



分析原因:

可能是因为取的step过大导致stepxy大于大于波长。在计算全息的问题中，调制光场的频率不能大于载波的频率，就例如在第二次作业中，我被建议使用小于半个波长的网格。假如在stepxy=2时取波长 $\lambda=4$ ，使得格点小于波长，则可以得到收敛的correlate和较为正常的全息图，如下图所示。与stepxy=0.3相比，分辨率下降，但是仍然可以得到图像的大致形状。

