

组合图形法在光学检验中的应用

李锡善 蒋安民 夏青生

(中国科学院上海光机所)

提要: 本文报导了组合干涉图的产生、特性及在光学材料和光学元件检验中的应用。

Application of composite pattern method in optical testing

Li Xishan, Jiang Anmin, Xia Qingsheng

(Shanghai Institute of Optics and Fine Mechanics, Academia Sinica)

Abstract: In this paper, the formation, properties and the application of composite interferograms in the testing of optical materials and optical elements are reported.

当我们使用台曼干涉仪(图1)或裴索干涉仪(图2)检验光学材料或光学元件时,在视场中可能看到几组不同的干涉条纹。下面以台曼干涉仪为例,来说明这些条纹的形成、性质和应用。从图1可以看出,若不考虑样品的二次反射,在视场中将会出现 O_0 、 O_0' 、 O_1 、 O_2 和 O_3 五束相干光束(确保光源的相干性)。它们分别表示:透过 M_3 被 M_1 反射并再次透过 M_3 的光(O_0);被 M_3 的第一面和 M_2 反

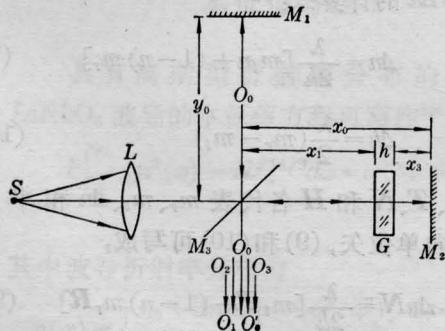


图1 台曼-格林干涉仪光路图

S—光源; L—准直透镜; M_1 、 M_2 —平面反射镜;
 M_3 —平面分光镜; G—样品

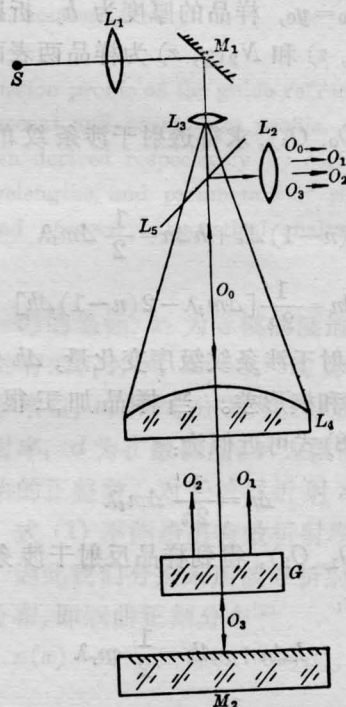


图2 裴索干涉仪光路示意图

S—光源; L_1 、 L_3 、 L_4 —准直系统; L_2 —观测系统;
 M_2 —标准平面镜; G—样品; L_5 —分光镜

收稿日期: 1981年5月22日。

射并自准回来的光(O_0)；被样品第一面所反射的光(O_1)；被样品第二面反射的光(O_2)；透过样品，被 M_2 反射后，又透过样品被 M_3 所反射的光(O_3)。后三者是只考虑了最后被 M_3 的第一面所反射的光，如果考虑 M_3 第二面的反射，还应该加上三束与这三者相对应的光，共为八束相干光束。但在 M_3 的一个面镀有半反射层和 M_3 是比较理想的平板玻璃情况下或者是楔形板的情况下，后面的可以忽略，只有五束相干光。每两束光均可形成一组干涉条纹。由于光强的差别，几组条纹的对比度有些不同，可见度也不相同。由(O_0, O_0)形成无样品时的本底条纹，由(O_0, O_3)形成样品的透射干涉条纹，由(O_1, O_2)得到样品两表面的反射干涉条纹，(O_0, O_1)和(O_0, O_2)分别形成反映样品表面平整度的干涉条纹，(O_1, O_3)和(O_2, O_3)产生附加干涉条纹。

设 $x_0 = y_0$ ，样品的厚度为 h ，折射率为 n 。 $N_1(y, z)$ 和 $N_2(y, z)$ 为样品两表面的面形函数。

对(O_0, O_3)，求得透射干涉条纹的干涉方程：

$$(n-1)\Delta h + h\Delta n = \frac{1}{2}\Delta m_t \lambda \quad (1)$$

$$\Delta n = \frac{1}{2h}[\Delta m_t \lambda - 2(n-1)\Delta h] \quad (2)$$

Δm_t 为透射干涉条纹级序变化量， Δh 包括面形不平度和楔形差。当样品加工很好时， $\Delta h \rightarrow 0$ ，(8)式可近似为：

$$\Delta n = \frac{1}{2h}\Delta m_t \lambda \quad (3)$$

对(O_1, O_2)，得到样品反射干涉条纹的干涉方程：

$$h\Delta n + n\Delta h = \frac{1}{2}m_r \lambda \quad (4)$$

$$\Delta n = \frac{1}{2h}(m_r \lambda - 2n\Delta h) \quad (5)$$

Δh 可表示为面形函数和楔差之和，

$$\Delta h = [N_1(y, z) + N_2(y, z)]\lambda + \frac{m_r \lambda}{2n} \quad (6)$$

对(O_0, O_1)，得到样品第一表面干涉方程

$$\Delta N_1(y, z) = \frac{1}{2}m_i \lambda \quad (7)$$

即干涉条纹的变化完全取决于样品表面加工平整度。

对第二表面，可得到关于(O_0, O_2)的干涉方程

$$\Delta N_2(y, z) = \frac{1}{2}m_o \lambda \quad (8)$$

上述各式所属的干涉条纹级数，其正负一般可由实验确定。

由式(2)和(5)可以看出，若要精确测定材料内部的折射率分布 Δn ，必然涉及到 Δh 、 $N_1(y, z)$ 、 $N_2(y, z)$ 和样品楔角 $\theta = \frac{\lambda}{2na}$ (a 为反射条纹间隔)。目前， Δh 、 N_1 、 N_2 和 θ 的精确测定比较困难，即使某一量单独可精确测定，各量在样品上逐点正确组合也很困难。在实际测量中，一般对样品提出较高的加工要求。为了克服这一困难，近年来出现了光学材料均匀性的全息干涉检验法^[1~3]。文献[1]可同时测定 Δn 和 Δh ，文献[2]和[3]则是分别测定 Δn 和 Δh 。同时，全息干涉法也有一定局限性，测定过程较麻烦，目前还难以普遍推广使用。如果采用普通照相术，能将公式(1)和(4)所代表的两组干涉条纹正确地重合在一起，那么(1)和(4)即可联立求解，得到 Δn 和 Δh 的计算式：

$$\Delta n = \frac{\lambda}{2h}[m_i n + (1-n)m_r] \quad (9)$$

$$\Delta h = \frac{\lambda}{2}(m_r - m_i) \quad (10)$$

设 \mathbf{R} 、 \mathbf{T} 、 \mathbf{N} 和 \mathbf{H} 各代表 m_r 、 m_i 、 Δn 和 Δh 增加方向单位矢，(9)和(10)可写成：

$$\Delta n \mathbf{N} = \frac{\lambda}{2h}[m_i \mathbf{T} + (1-n)m_r \mathbf{R}] \quad (9')$$

$$\Delta h \mathbf{H} = \frac{\lambda}{2h}[m_r \mathbf{R} - m_i \mathbf{T}] \quad (10')$$

也可写成另一种矢量形式：

$$\text{grad } n = \frac{\lambda}{2h} [nv_t \mathbf{T} + (1-n)v_r \mathbf{R}] \quad (11)$$

$$\text{grad } h = \frac{\lambda}{2} (v_r \mathbf{R} - v_t \mathbf{T}) \quad (12)$$

v_r 和 v_t 为反射条纹和透射条纹的条纹密度, \mathbf{R} 和 \mathbf{T} 为各自的法向单位矢量。(11)和(12)是测定折射率分布的普遍公式, (9)和(10)表示两点间的差值, 是(11)和(12)的积分结果。

下面分几种情况讨论式(11)和(12):

$$(1) \text{ grad } n = 0, \quad (\text{grad } h \neq 0)$$

由(11)式得到:

$$nv_t \mathbf{T} + (1-n)v_r \mathbf{R} = 0$$

$$nv_t \mathbf{T} = (n-1)v_r \mathbf{R}$$

两非零矢量相等, 必共线, 即 $\mathbf{T} \parallel \mathbf{R}$ 。但可能有两种情况, 同向平行 ($\mathbf{R} \uparrow \mathbf{T}$) 和反向平行 ($\mathbf{R} \downarrow \mathbf{T}$)。

$\mathbf{R} \uparrow \mathbf{T}$ 时:

$$nv_t = (n-1)v_r$$

$$v_t/v_r = (n-1)/n, \quad \left(\frac{m_t}{m_r} = \frac{n-1}{n} \right) \quad (13)$$

$\mathbf{R} \downarrow \mathbf{T}$ 时:

$$nv_t = (1-n)v_r$$

$$v_t/v_r = (1-n)/n, \quad \left(\frac{m_t}{m_r} = \frac{1-n}{n} \right) \quad (14)$$

$$(2) \text{ grad } h = 0, \quad (\text{grad } n \neq 0)$$

由(12)得到:

$$v_r \mathbf{R} - v_t \mathbf{T} = 0$$

$$v_r \mathbf{R} = v_t \mathbf{T}$$

$\mathbf{R} \uparrow \mathbf{T}$ 时, $v_r = v_t$

$\mathbf{R} \downarrow \mathbf{T}$ 时, $v_r = -v_t$

$$(3) \text{ grad } n + \frac{1}{h} \text{ grad } h = 0$$

此时, 必有:

$$\begin{cases} |\text{grad } n| = \frac{1}{h} |\text{grad } h| \\ \mathbf{N} \uparrow \mathbf{H} \text{ (反向平行)} \end{cases} \quad (15)$$

\mathbf{N} 和 \mathbf{H} 分别为 $\text{grad } n$ 和 $\text{grad } h$ 的法向单位矢量。此时, \mathbf{N} 、 \mathbf{H} 、 \mathbf{R} 、 \mathbf{T} 四矢量共线。

$$|\text{grad } n|^2 = \frac{\lambda^2}{4h^2} |nv_t \mathbf{T} + (1-n)v_r \mathbf{R}|^2$$

$$= \frac{\lambda^2}{4h^2} |n^2 v_t^2 + (1-n)^2 v_r^2$$

$$+ 2nv_t v_r (1-n) \cos \varphi|$$

φ 为 \mathbf{R} 和 \mathbf{T} 的夹角, φ 取值为 0 或 π , 所以,

$$|\text{grad } n| = \begin{cases} \frac{\lambda}{2h} [nv_t + (1-n)v_r] & (\mathbf{R} \uparrow \mathbf{T}) \\ \frac{\lambda}{2h} [nv_t - (1-n)v_r] & (\mathbf{R} \downarrow \mathbf{T}) \end{cases} \quad (16)$$

同样得到:

$$\frac{1}{h} |\text{grad } h| = \begin{cases} \frac{\lambda}{2h} (v_r - v_t) & (\mathbf{R} \uparrow \mathbf{T}) \\ \frac{\lambda}{2h} (v_r + v_t) & (\mathbf{R} \downarrow \mathbf{T}) \end{cases} \quad (17)$$

随着 φ 角的不同, 两组条纹的调制比不同。测量时必须十分注意

(4) $\text{grad } n \neq 0, \text{ grad } h \neq 0$ 的一般情况,

当 $\cos \varphi > 0$, 即 $-\frac{\pi}{2} < \varphi < \frac{\pi}{2}$ 时,

$$|\text{grad } n| = \frac{\lambda}{2h} [v_t^2 n^2 + (1-n)^2 v_r^2$$

$$+ 2v_r v_t (1-n)n \cos \varphi]^{1/2}$$

$$|\text{grad } h| = \frac{\lambda}{2} [v_r^2 + v_t^2 - 2v_r v_t \cos \varphi]^{1/2}$$

或者

$$|\Delta n| = \frac{\lambda}{2h} [n^2 m_t^2 + (1-n)^2 m_r^2$$

$$+ 2m_r m_t n (1-n) \cos \varphi]^{1/2}$$

$$|\Delta h| = \frac{\lambda}{2} [m_r^2 + m_t^2 - 2m_r m_t \cos \varphi]^{1/2}$$

当 $\cos \varphi < 0$, 即 $\frac{\pi}{2} < \varphi < \frac{3\pi}{2}$ 时,

$$|\text{grad } n| = \frac{\lambda}{2h} [v_t^2 n^2 + (1-n)^2 v_r^2$$

$$- 2nv_r v_t (1-n) \cos \varphi]^{1/2}$$

$$|\text{grad } h| = \frac{\lambda}{2} [v_r^2 + v_t^2 + 2v_r v_t \cos \varphi]^{1/2}$$

或者:

$$|\Delta n| = \frac{\lambda}{2h} [m_r^2 n^2 + (1-n)^2 m_t^2 - 2nm_r m_t (1-n) \cos \varphi]^{1/2}$$

$$|\Delta h| = \frac{\lambda}{2} [m_r^2 + m_t^2 + 2m_r m_t \cos \varphi]^{1/2}$$

显然,只有当两组条纹的走向一致时,才能得到式(9)和(10),多数情况是表示 m_r 和 m_t 在同一方向上的投影。 m_r 和 m_t 走向完全一致只是一种特殊情况。

$$m_t = \int_0^s v_t \cos(\mathbf{T}, \mathbf{S}) ds$$

$$m_r = \int_0^s v_r \cos(\mathbf{R}, \mathbf{S}) ds$$

\mathbf{S} 为计算路径的方向矢量, \mathbf{R} 和 \mathbf{T} 均投影于 \mathbf{S} 上,成为共线矢量。从而, (9) 和 (10) 方能成立。

由上面几种情况的讨论可以看出,随着两组条纹的走向不同 (φ 角不同), $\text{grad } n$ 和 $\text{grad } h$ (或 Δn 和 Δh) 的计算结果不同。为此必须从实验上确定 \mathbf{R} 、 \mathbf{T} 、 \mathbf{N} 和 \mathbf{H} 的走向。这在实际上是可做到的。 \mathbf{H} 的走向用平行光管容易知道。 \mathbf{N} 的取向可用局部加热法测出,如图3所示。当玻璃局部加热时,条纹弯向低折射率方向。另外,也可对方程(11)和(12)给出一定的边界条件,使之有定解。这些条件主要是通过控制样品的加工精度(楔差和平度)来达到。下面推导这些边界条件。



图3 A点局部加热时的干涉条纹变化

令下列两方程:

$$\begin{cases} h \text{grad } n + (n-1) \text{grad } h = \frac{1}{2} v_t \mathbf{T} \lambda & (18) \\ h \text{grad } n + n \text{grad } h = \frac{1}{2} v_r \mathbf{R} \lambda & (19) \end{cases}$$

同时大于零,得到:

$$\begin{cases} h \text{grad } n + (n-1) \text{grad } h > 0 & (20) \\ h \text{grad } n + n \text{grad } h > 0 & (21) \end{cases}$$

由(20)看出:

$$|h \text{grad } n + (n-1) \text{grad } h| > 0$$

$$[h^2 (\text{grad } n)^2 + (n-1)^2 (\text{grad } h)^2$$

$$+ 2h(n-1) \text{grad } n \text{grad } h \cos \alpha]^{1/2} > 0$$

α 为 \mathbf{N} 和 \mathbf{H} 的夹角, $-1 < \cos \alpha < 1$, 取

$\cos \alpha = -1$, 可确保上式大于零, 上式变为

$$\pm [h \text{grad } n - (n-1) \text{grad } h] > 0$$

取“+”根,

$$\text{grad } h < \frac{h}{n-1} \text{grad } n \quad (22)$$

取“-”根,

$$\text{grad } h > \frac{h}{n-1} \text{grad } n \quad (23)$$

同样由式(21)得到

$$\text{grad } h < \frac{h}{n} \text{grad } n \quad (\text{取“+”根}) \quad (24)$$

$$\text{grad } h > \frac{h}{n} \text{grad } n \quad (\text{取“-”根}) \quad (25)$$

能同时满足不等式(20)和(21)的 $\text{grad } h$ 为:

$$(i) \quad \text{grad } h < \frac{h}{n} \text{grad } n \quad (26)$$

$$(ii) \quad \text{grad } h > \frac{h}{n-1} \text{grad } n \quad (27)$$

若令原方程同时小于零,可得到同样结果。

显然 $\text{grad } h$ 和 $\text{grad } n$ 均有一个取向问题,其值可正,也可负。所以(26)和(27)仍为不定式。前面说过,用实验可确定其走向,但较麻烦。如果能够取 $\text{grad } h > 0$ 或 $\text{grad } h < 0$ 二者之中的一种情况,(26)和(27)便完全确定。 $\text{grad } h$ 的走向在样品加工时即可确定。不妨取 $\text{grad } h > 0$, 这样便可得出方程(18)和(19)的定解边界条件:

$$|\Delta h| > \frac{h}{n-1} |\Delta n|, \text{ 或 } |\Delta h| < \frac{h}{n} |\Delta n|$$

时, m_r 和 m_t 取同号; $\frac{h}{n} |\Delta n| < |\Delta h| < \frac{h}{n-1} |\Delta n|$ 时, m_r 和 m_t 取相反符号。

Δh 的正负应已知。

另外,为了计算方便,样品的表面不平度应小于 $\frac{\lambda}{2}$ 。

在样品加工时, $|\Delta h| < \frac{h}{n} |\Delta n|$ 的条件较难达到,而 $|\Delta h| > \frac{h}{n-1} |\Delta n|$ 容易实现。

对于三面无条纹、应力双折射不低于二级的大尺寸光学玻璃,其均匀性一般可进入三级范围,即 $\Delta n < \pm 1 \times 10^{-5}$ 。按上述条件,这种玻璃样品的加工要求是:

$$\Delta h > \frac{h}{n-1} \Delta n$$

若 $h=50$ 毫米, $n=1.5163$, 则

$$\Delta h > 1 \quad (\text{微米})$$

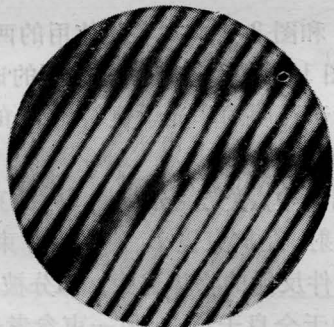
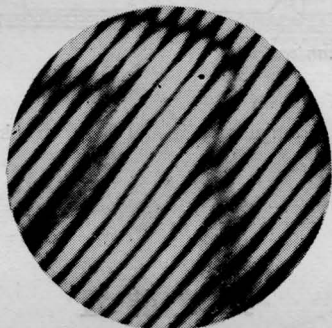


图4 裴索干涉图

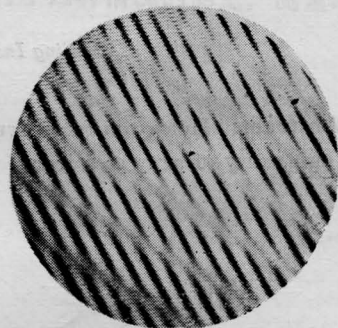
$K\phi 80 \times 50$, 均匀性4级

样品两表面不平行度大于1微米是容易加工的。当然,楔角也不能太大,太大了,条纹太密,计算困难,一般有十秒左右楔角就可以了。当然, Δh 不允许有局部突变,这在面形平度上

应给予保证。

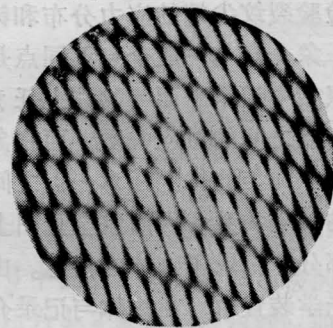
组合干涉图术在全息干涉测量中已得到广泛应用。我们采用组合图形法,测定了几块光学玻璃的均匀性。图4是两块K₀玻璃的裴索干涉图。由于干涉图既可测出样品平行度;也可看出材料内部折射率的不均匀分布, $\Delta n > 1 \times 10^{-5}$ 。因该玻璃有条纹存在,条纹本身的折射率梯度较大,约为 10^{-4} 量级。图5是一块钽玻璃的全息干涉图。图6是同块玻璃的台曼干涉图。计算结果表明,玻璃的均匀性为三级, $\Delta n \approx 6 \times 10^{-6}$ 。

不论是全息组合干涉图,还是普通组合干涉图,其主要特点是能够同时测定出 Δn 和 Δh ,使 Δn 的测量精度明显提高。同时样品的加工要求也有所降低。



$N_{312}\phi 150 \times 50$, 均匀性3级

图5 全息干涉图



$N_{312}\phi 150 \times 50$, 均匀性3级

图6 台曼干涉图

参 考 文 献

- [1] 四川大学等,《激光》,1976,3, No. 6, 18.
- [2] I. M. Siddiqui; *Optica Acta*, 1978, 25, No. 8, 737.
- [3] A. Masumura; *Opt. and Laser Tech.*, 1971, 3, No. 1, 36.