应用全息变间距光栅的极紫外成像光谱仪 光学系统设计

刘 壮^{1,2} 巩 岩¹

(¹中国科学院长春光学精密机械与物理研究所应用光学国家重点实验室,吉林长春130033)
²中国科学院研究生院,北京100049

摘要 随着对太阳等离子体活动物理过程研究的深入,对太阳极紫外成像光谱仪的性能要求越来越高,而设计高性能太阳极紫外成像光谱仪的一个重要方法就是应用变间距光栅。提出了一种应用全息变间距光栅的太阳极紫外成像光谱仪的设计方法:首先设计系统的初始光学结构,然后根据全息变间距光栅光程差原理,利用1stopt软件的通用全局优化算法计算出像差小的光栅,最后用 Zemax 软件对整个系统进行建模与优化。给出了设计实例,设计出的太阳极紫外成像光谱仪工作波长范围为 17~21 nm,视场为 2400″,空间分辨率为 0.6″,光谱分辨率为 0.00225 nm/pixel,长度约为 2 m。在光谱范围内,空间方向与光谱方向的均方根半径以及截止频率范围内的调制传递函数均满足要求。

Design of Optical System for Solar Extreme-Ultraviolet Imaging Spectrometer Using Holographic Varied Line Spacing Grating

Liu Zhuang^{1,2} Gong Yan¹

⁽¹ State Key Laboratory of Applied Optics, Changchun Institute of Optics, Fine Mechanics and Physics, Chinese Academy of Sciences, Changchun, Jilin 130033, China ² Graduate University of Chinese Academy of Sciences, Beijing 100049, China

Abstract With the in-depth research in the physical process of solar activities, the demand for the performance of solar extreme-ultraviolet imaging spectrometer is increasing. One important method of designing high-performance sun extreme-ultraviolet imaging spectrometer is to use the holographic varied line spacing grating. The design method is presented in this paper as follows. The initial optical structure of the system is designed firstly. Then the grating whose aberration is small is calculated based on holographic varied line spacing grating's optical path difference theory and universal global optimization of 1stopt software. The entire system is modeled and optimized with optical design software Zemax finally. A design example is given with the working band of $17 \sim 21$ nm, the field of view of 2400'', the spatial resolution of 0.6'', the spectral resolution of 0.00225 nm/pixel, and the length of about 2 m. In the spectral range, the root mean square radii in spatial direction and spectral direction and the modulation transfer function in the cutoff frequency range all satisfy the requirement.

Key words optical design; imaging spectrometer; holographic varied line spacing grating; universal global optimization; extreme ultraviolet; Zemax software

OCIS codes 120.4570; 090.2890; 340.7480

导师简介: 巩 岩(1968—),男,研究员,博士生导师,主要从事光机集成设计和系统装调技术等方面的研究。 E-mail: ygng2000@sina.com

收稿日期: 2012-06-01; 收到修改稿日期: 2012-07-01

基金项目:国家自然科学基金(40974110)资助课题。

作者简介:刘 壮(1986—),博士研究生,主要从事光学系统设计和成像光谱技术等方面的研究。

E-mail: zhuangzhilingyun2007@yahoo.com.cn

1引 言

太阳极紫外成像光谱仪(SEUIS)是用于观测太 阳极紫外波段光谱辐射线的仪器。通过测量和分析 太阳重要辐射线的强度与线形,可获得太阳大气中 等离子体的温度、密度、流速与分布量等信息,为研 究日冕变热、太阳风加速等太阳活动的机理提供了 必要条件^[1]。

自从 1971 年 9 月人类首次应用 SEUIS 以来, 这种仪器已为太阳物理活动的研究提供了大量有价 值的资料,同时随着科学家对太阳探索的深入,对这 一仪器 探测能力的要求也越来越高。高性能的 SEUIS 必须兼备高空间分辨率、高光谱分辨率、高 灵敏度与结构紧凑等属性。传统的光学元件很难同 时满足这些要求。目前最先进的 SEUIS 是由 Solar B 卫星所搭载的极紫外成像光谱仪(EIS),视场角为 512",像元空间分辨率为1.0(") /pixel,光谱分辨率 为 0.00223 nm/pixel,总长度约为 3 m,采用线密度 为 4200 mm⁻¹的光栅^[2]。

变间距光栅具有任意变化的沟槽外形,因而可 以通过控制基底与沟槽的形状来改变光线经过光栅 后的光程差,进而提高成像质量。它的应用为提高 相关光学系统的性能提供了极好的技术条件,是未 来高性能 SEUIS 发展的必然趋势。目前在国内,中 国科学院长春光学精密机械与物理研究所已可制作 出全息凹面变间距光栅^[3,4]。

本文提出了一种应用全息变间距光栅的 SEUIS的设计方法。设计了一种太阳极紫外成像 光谱仪光学系统,在设计时加入记录光学系统的设 计,可将记录光路的信息及时反馈到成像系统。该 SEUIS设计的综合性能较应用等间距光栅 SEUIS 的性能有了提高。

2 设计原理

2.1 太阳极紫外成像光谱仪的特点

在极紫外波段存在大量原子共振线与吸收线, 任何材料对此波段辐射都存在严重的吸收,所以相 关元件多采用反射式的光学元件,尽管如此,反射率 通常也较低^[5]。想要提高系统的灵敏度,必须尽可 能地减少元件数量,这给高性能 SEUIS 的设计带来 了极大的制约。目前,能量利用率最高的 SEUIS 结 构只采用两个反射面——望远系统采用离轴抛物面 反射镜,分光系统采用无像散等间距光栅。无像散 等间距光栅在放大率大于1时的成像质量差。为提 高系统的空间分辨率与光谱分辨率,可采用的方法 只能是增加望远系统的焦距,增加光栅的入射臂长 度或是增加光栅的线密度,最终将会增大系统的长 度与研制成本。

2.2 全息变间距光栅光程差原理

2.2.1 变间距光栅使用光路光程差理论

SEUIS 的分光系统由入射狭缝、凹面光栅、探测器组成。图 1 所示为一个椭球面凹面光栅的 SEUIS 分光系统的光学结构图。假设入射狭缝上 一点 A(x,y,z) 发出的一条光线在距离光栅中心点 O第n 条沟槽的点 P(ξ,w,l) 发生衍射,从点 P 衍射 的波长为λ的第m 级光通过点 B,则光线 APB 的光 程函数为

 $F = \langle AP \rangle + \langle PB \rangle + nm\lambda, \qquad (1)$

式中〈・〉表示线段的长度。后置光学系统设计的主要内容就是通过调整光栅基底与栅距的参数令 *F* 取最小值。根据费马定理,得到扩展方程

$$F = \sum_{i=0}^{\infty} \sum_{j=0}^{\infty} \sum_{k=0}^{\infty} w^{i} l^{j} z^{k} F_{ijk},$$

$$j = 2n, n = 0, 1, 2, 3, \cdots, \qquad (2)$$

z为入射狭缝上入射点的 Z 坐标, Fijk 函数可展开为

$$F_{ijk} = M_{ijk} + \frac{m\lambda}{\lambda_0} H_{ijk}.$$
 (3)

假设 α 、 β 分别是与 Y 坐标具有相同正负号的入射角 与衍射角,r、r['] 为入射狭缝、探测器到点 O 的距离。 M_{ijk} 是 α 、 β 、r、r['] 和光栅基底结构参数a、b、c 的函数。 H_{ijk} 为光栅的沟槽函数, λ_0 为用于记录的激光波长 (取 $\lambda_0 = 441.6 \text{ nm}$), λ 为指定的波长。 M_{ijk} 的具体表 达为^[6]

$$\begin{cases} M_{000} = r + r' \\ M_{100} = -\sin \alpha - \sin \beta \\ M_{200} = T_A + T_B \\ M_{020} = S_A + S_B \\ \end{bmatrix} M_{300} = \frac{T_A \sin \alpha}{r} + \frac{T_B \sin \beta}{r'} \quad . \tag{4}$$

2.2.2 全息变间距光栅记录光路光程差理论

全息光栅通过在涂有光刻胶的光栅基底上记录 两束相干光的干涉条纹,经显影、刻蚀、镀膜等工艺 加工而成。目前已发展出多种全息变间距光栅的记 录方法,包括两球面波干涉记录和两非球面波干涉 记录等。两非球面波干涉记录的变间距光栅由于具 有更多可优化的记录结构参数因而更适合于对成像



图 1 SEUIS 分光系统的光学结构图

Fig.1 Optical structure of SEUIS spectral system 质量要求较高的光学系统。应用变间距光栅后, SEUIS 分光系统可有更大的放大率和更好的成像 质量,进而可以提高系统的空间分辨率、光谱分辨率 或者可以缩短系统的长度。产生非球面波的方法包 括使用辅助反射镜、使用多模可变型反射镜与使用 辅助光栅^[7,8]。为提高工程实现性,采用使用辅助 球面反射镜的方法。

关于利用辅助反射镜的全息光栅的像差理论, Namioka 等^[9]已有很详细的论述。图 2 所示为利用 这种全息光栅的记录光学系统的原理图。点 C 和点 D 是两相干点光源,从 C、D 点发出的球面波前由反 射镜 M_1 、 M_2 (曲率半径分别为 R_c 、 R_D ,反射镜的中 心分别为 O_c 、 O_D)反射产生非球面波前,两波前在 光栅基底上的光刻胶上干涉形成变化的条纹。来自 C、D的光束经反射后,分别射向基底的中心O点。光 学系统被设置在直角坐标系内,原点为 O 点,x 轴与 光栅表面平行,点 C、D、 O_c 、 O_D 在 X-Y 平面内。 p_c 、 p_D 、 q_c 、 q_D 分别是线段 CO_c 、 CO_D 、 O_cO 、 O_DO 的长度; 角度 η_c 、 η_D 分别是光线在 O_c 、 C_D 点与镜面法线之间



图 2 非球面波前记录系统的原理图 Fig. 2 Schematic diagram of an aspheric wavefront recording system

的夹角,当逆时针测量时为正;角度 γ 、 δ 与 OC、OD 的 Y 坐标的正负号相同。

假设基底表面上的一点 *P*(ξ,w,l),*C*(*D*)发出 并照射到点 *P*的光线在球面反射镜的*Q_c*(*Q_D*)点发 生反射。点 *P*产生干涉边缘最大光强的条件的沟槽 数为

$$n = \frac{1}{\lambda_0} (\langle CQ_C \rangle + \langle Q_CP \rangle - \langle DQ_D \rangle - \langle Q_DP \rangle) - \langle Q_DP \rangle - \langle Q_$$

 $(\langle CO_c \rangle + \langle O_c O \rangle - \langle DO_D \rangle - \langle Q_D O \rangle),$ (5) 式中 *n* 是从光栅表面中心 *O* 到点 *P* 的沟槽数目。基 底采用椭球面,即是双圆锥面,随着光学加工、检测 技术的发展,这一类型的光学表面已可以加工并得 到了应用^[10]。*P* 是椭球面光栅上的一点,椭球面方 程为

$$\frac{(\xi-a)^2}{a^2} + \frac{w^2}{b^2} + \frac{l^2}{c^2} = 1,$$
 (6)

式中a,b,c分别为椭球面X,Y,Z方向的半轴长。将 (6)式经级数展开得到 ξ 的表达式:

$$\boldsymbol{\xi} = \frac{aw^2}{2b^2} + \frac{al^2}{2c^2} + \frac{aw^4}{8b^4} + \frac{aw^2l^2}{4b^2c^2} + \frac{al^4}{8c^4} + O(w^6, l^6).$$
⁽⁷⁾

将(7)式代入(5)式,沟槽数可扩展为

$$n = \frac{1}{\lambda_0} \Big[n_{10} + \frac{1}{2} (n_{20} w^2 + n_{02} l^2 + n_{30} w^3 + n_{12} w l^2) + \frac{1}{8} (n_{40} w^4 + 2n_{22} w^2 l^2 + n_{04} l^4) + \cdots \Big], \qquad (8)$$

式中,

$$\begin{cases}
n_{10} = \sin \delta - \sin \gamma \\
n_{20} = T_C - T_D \\
n_{02} = \overline{S_C} - \overline{S_D} \\
n_{30} = \frac{T_C \sin \gamma}{r_C} - \frac{T_D \sin \delta}{r_D} - \frac{2(A_{10})_C^2}{R_1} K_C \sin \eta_C + \\
- \frac{2(A_{10})_D^2}{R_2} K_D \sin \eta_D \\
n_{12} = \frac{\sin \gamma}{r_C} \left(\frac{1}{r_C} - \frac{r_C' \cos \gamma}{r_C \rho}\right) - \\
- \frac{\sin \delta}{r_D} \left(\frac{1}{r_D'} - \frac{r_D' \cos \delta}{r_C \rho}\right) + \frac{2}{\rho_1} (A_{10})_C (B_{01})_C V_C \\
- \sin \eta_C - \frac{2}{\rho_2} (A_{10})_D (B_{01})_D V_D \sin \eta_D \\
\dots \end{cases}$$
(9)

SEUIS 在太阳同步轨道不需要很大的视场, *z* 相对其他参数来说很小,在这种情况下,可忽略A点的 Z 坐标,即 z = 0,于是可用 n_{ij} 表示 H_{ijk} 。

2.3 通用全局优化算法

全局优化算法的特点是在使用迭代法时不必给 出合适初始值,可以在取值范围内找出最优解。经 实践,虽然这种算法并不能求解出全局最佳解,但在 计算速度、结果拟合程度上优于目前常用的单一遗 传算法、退火算法等。该算法可以胜任文中所需的 计算。

3 设计结果

3.1 太阳极紫外成像光谱仪光学结构设计

设定太阳极紫外成像光谱仪的工作波段为 17.0~21.0 nm,光学结构设计结果如图 3 所示,结 构参数如表 1 所示。望远系统采用常用的离轴抛物 面结构,焦平面处设置狭缝限制系统的视场。系统 一次曝光可对 0.6"×2400"的区域成像,抛物面镜绕 狭缝为轴旋转以达到扫描的目的,通过扫描可对太 阳某一活动区域成像。为最大限度地减小系统体 积,同时使成像质量满足要求,入射光路总体成"Z" 字形,取望远镜焦距 f=1237.589 mm,光栅放大率 r'/r=2.78,线密度设为 2000 mm⁻¹,m 取+1 级。 通过公式(sin α +sin β) $d=\lambda$ 计算,设光栅入射角度 为 3°,光栅到探测器的距离被设置为 2000 mm。探 测器选用已制造出的背照射超薄 APS-CMOS,阵列 规模为 4096 pixel×3072 pixel,像元尺寸为 5 μ m× 5 μ m,2×2个像元合并使用。空间方向两个探测器 合并使用以满足视场的需求[11,12]。

光

表 1 SEUIS 的具体结构参数

Table 1 Detailed structural parameters of SEUIS

| Structural | Parameter value | | |
|---|-----------------|--|--|
| Spatial resolution /(") | 0.6 | | |
| Spectral resolution /(nm • $pixel^{-1}$) | 0.00225 | | |
| Entrance aperture /mm | 120 | | |
| Telescope focal length /mm | 1237.589 | | |
| Telescope decenter /mm | 140 | | |
| Plate scale /[µm/(")] | 6 | | |
| Slit size $/\mu m$ | 3.6×11060 | | |
| Slit resolution /(") | 0.6 | | |
| Grating incidence angle /(°) | 3 | | |
| Grating entrance arm /mm | 720.00 | | |
| Grating exit arm /mm | 2000.00 | | |
| Grating constant /nm | 500 | | |
| $y \rightarrow x$ | | | |



3.2 全息凹面光栅的设计

光栅设计中的关键是通过求解方程组得出可令 光栅成像质量最好的结构参数与记录参数。将工作 波长范围均分为 N 份,建立光栅像差函数

$$F = \sum_{l=1}^{N} \omega_{l} \left\{ \sum_{i}^{4} \sum_{j}^{4} \rho_{ij} \left| F_{ijl} \left[a, b, c, p_{C}, q_{C}, R_{C}, \eta_{C}, p_{D}, q_{D}, R_{D}, \eta_{D}, \gamma, \delta, r'(\lambda_{l}) \right] \right\}, j = 2n, n = 0, 1, 2, \cdots$$

(10)

其中, r'(λ_i)为不同波长对应的光栅中点到像面的 距离,ω_i为不同波长对应的权重因子,ρ_{ij}为不同像 差项对应的权重因子。多次计算,取目标函数值较小 的解,建模确定对应成像质量的好坏,根据成像质量 不断修改对应的权重 $\omega_l = \rho_{ij}$,然后再计算,往复循 环直到得出满意的结果。为简化计算过程,先确定角 度变量 $\gamma = -26.206^\circ, \delta = 26.206^\circ$ 。所得光栅记录 参数如表 2 所示。

| Table 2 Detailed parameters of | holographic | grating |
|--------------------------------|-------------|---------|
|--------------------------------|-------------|---------|

| Parameter | a /mm | b/mm | c/mm | p_c/mm | p_D/mm | $q_{ m C}/{ m mm}$ |
|---------------------|---------------|-------------|-------------------|-----------------------|-------------------------|--------------------|
| Before optimization | 1300.125 | 1175.391 | 1173.976 | 327.915 | 498.905 | 324.649 |
| After optimization | 1345.617 | 1192.705 | 1194.105 | 334.232 | 443.783 | 316.777 |
| Parameters | $q_D/{ m mm}$ | $R_C/ m mm$ | R_D/mm | $\eta_{ m C}/(\circ)$ | $\eta_{ m D}/(\degree)$ | |
| Before optimization | 431.318 | -2499.133 | -500.009 | 66.864 | 52.901 | |
| After optimization | 401.660 | 2534.947 | 569.025 | 65.641 | 52.508 | |

3.3 太阳极紫外成像光谱仪光学系统优化结果

利用上一步所得的光栅记录参数,在光学设计软件 Zemax 中将系统整体建模、优化,得出最终光

栅结构参数与记录参数如表 2 所示,记录光路如 图 4 所示;图 5、图 6 所示分别为 SEUIS 空间方向 与光谱方向均方根(RMS)半径随波长的变化曲线。 由图 6 可知,该设计中光谱范围内所有波长的 RMS 半径值均小于像元合并后总尺寸的 1/2。图 7 所示 为像差最大的 17.0 nm 处的调制传递函数(MTF)



曲线。从图中可以看出,波长 17.0 nm 处各视场在 特征频率50 lp/mm处的 MTF 均大干 0.4。以上数 据表明这一设计的成像质量较好。





Fig. 4 Schematic diagram of varied line spacing grating's recording optical system



图 5 像面处空间方向 RMS 半径值随波长变化曲线 Fig. 5 Curves of RMS radius of spatial direction versus wavelength at the imaging plane





结 4 论

结合 SEUIS 发展的趋势,提出了一种应用全息 变间距光栅的太阳极紫外成像光谱仪的设计方法。 设计了一种太阳极紫外成像光谱仪,与已应用的太 阳极紫外成像光谱仪相比较,在视场、空间分辨率与 体积方面均有所提高。将变间距光栅的记录光路设 计加入整体设计中,说明了其光栅加工的可能性,同 时可将记录光路的信息及时反馈到成像系统。这一 方法也可用于其他极紫外波段的成像光谱仪与光谱



图 7 系统 17.0 nm 的 MTF 曲线 Fig. 7 MTF curves of system in 17.0 nm

仪的光学系统设计。

文 怣 老 献

- 1 R. A. Harrison, E. C. Sawyer, M. K. Carter et al.. The coronal diagnostic spectrometer for the solar and heliospheric observatory[J]. Solar Phys., 1995, 162(1-2): 233~290
- 2 J. L. Culhane, L. K. Harra, A. M. James et al.. The EUV imaging spectrometer for Hinode [J]. Solar Phys., 2007, 243(1): 19~61
- 3 Kong Peng, Bayanheshig, Li Wenhao et al.. Optimization of double-grating flat-field holographic concave grating spectrograph [J]. Acta Optica Sinica, 2011, 31(2): 0205001
- 孔 鹏,巴音贺希格,李文昊等.双光栅平场全息凹面光栅光谱 仪的优化设计[J]. 光学学报, 2011, 31(2): 0205001
- 4 Kong Peng, Tang Yuguo, Bayanheshig et al.. Compensation effects between parameter errors of flat-field holographic concave gratings[J]. Acta Optica Sinica, 2011, 31(7): 05007001 孔 鹏, 唐玉国, 巴音贺希格等. 平场全息凹面光栅结构参量误 差之间的补偿作用[J]. 光学学报, 2011, 31(7): 05007001
- 5 Zhang Lichao. Progress in EUV multilayer coating technologies [J]. Chinese Journal of Optics and Applied Optics, 2010, 3(6): $554 \sim 565$

张立超. 极紫外多层膜技术研究进展[J]. 中国光学与应用光学, 2010, 3(6): 554~565

- 6 H. Noda, T. Namioka, M. Seya. Geometric theory of the grating[J]. J. Opt. Soc. Am., 1974, 64(8): 1031~1036
- 7 Q. Ling, G. Wu, B. Liu et al.. Varied line spacing plane holographic grating recorded by using uniform line spacing plane gratings[J]. Appl. Opt., 2006, 45(21): 5059~5065
- 8 Ling Qing. Modeling and Optimization of Recording Optics for Varied Line Spacing Holographic Gratings[D]. Hefei: University

of Science and Technology of China, 2006

凌 青.变间距全息光栅记录光路的建模与优化[D].合肥:中国科技大学,2006

- 9 T. Namioka, M. Koike. Aspheric wave-front recording optics for holographic gratings [J]. Appl. Opt., 1995, 34 (13): 2180~2186
- 10 G. Raymond Ohl, W. Preuss, A. Sohn et al.. Design and fabrication of diamond machined, aspheric mirrors for groundbased, near-IR astronomy[C]. SPIE, 2003, 4841: 677~688
- 11 Liu Zhuang, Gong Yan. Design of optical system for solar extreme-ultraviolet imaging spectrometer[J]. Spectroscopy and Spectral Analysis, 2012, 32(3): 834~838
 刘 壮, 巩 岩. 太阳极紫外成像光谱仪光学系统设计[J]. 光

谱学与光谱分析,2012,**32**(3):834~838

12 M. Prydderch, N. Waltham, Q. Morrissey *et al.*. A large area CMOS monolithic active pixel sensor for extreme ultra violet spectroscopy and imaging[C]. SPIE, 2004, 5301: 175~185

栏目编辑:韩 峰