

<b>Zad. E14</b>	<b>I PRACOWNIA FIZYCZNA</b> <b>Instytut Fizyki US</b>
<b>Temat:</b>	<b>Wyznaczanie długości fali świetlnej za pomocą siatki dyfrakcyjnej</b>

*Cel:* Wyznaczenie długości fali świetlnej za pomocą siatki dyfrakcyjnej. Zapoznanie studenta ze zjawiskiem dyfrakcji i interferencji światła, wyznaczenie stałej siatki dyfrakcyjnej oraz długości fal promieniowania elektromagnetycznego. Wykształcenie u studenta kompetencji w zakresie samodzielnego posługiwania się aparaturą pomiarową oraz analizy i interpretacji wyników pomiarów.

*Przyrządy:* ława optyczna z podziałką mm, laser półprzewodnikowy na statywie, siatki dyfrakcyjne, ekran, przymiar wstęgowy zwijany, diafragma (przysłona kołowa), ołówek.

## 1. ZAGADNIENIA

1. Własności światła lasera. Zasada działania lasera półprzewodnikowego.
2. Uwarunkowania bezpiecznej pracy ze światłem laserowym.
3. Równanie fali świetlnej oraz jej parametry.
4. Dyfrakcja i interferencja fal świetlnych.
5. Zasada Huygensa. Opis dyfrakcji Fraunhofera i Fresnela.

## 2. OPIS ZAGADNIENIA

Siatka dyfrakcyjna jest szeregiem równoległych szczelin o jednakowej szerokości, przedzielonych nieprzezroczystymi dla światła przegrodami o tej samej szerokości. Odległość między szczelinami  $d$  nazywamy **stałą siatki**. Gdy szczeliny znajdujące się w odległości  $d$  od siebie, są oświetlone płaską falą elektromagnetyczną, to fale wychodzące z takich szczelin będą ulegały dyfrakcji i jednocześnie będą ze sobą interferowały. Obraz prążków interferencyjnych ilustruje rys. 1 (zaczepnięty z Wikipedii). Prążki jasne powstają dla kątów  $\alpha_k$  spełniających warunek, tzw. równanie siatki dyfrakcyjnej

$$k\lambda = d \sin \alpha_k, \quad (1)$$

gdzie:  $\lambda$  – długość fali,

$k$  – rząd widma odpowiadający kątowi  $\alpha_k$ .

Funkcję  $\sin \alpha_k$  możemy wyrazić przez odległość ekranu od przeszkody  $L$  oraz przez  $x_k$  – Rys. 3, czyli odległość prążka  $k$ -tego rzędu od centrum – punkt „0”, zapiszemy wzorem

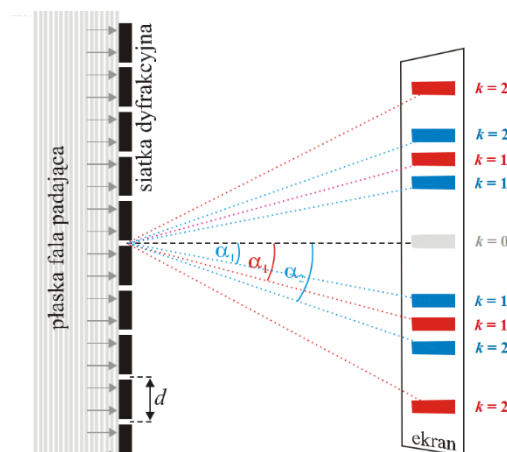
$$\sin \alpha_k = \frac{x_k}{\sqrt{x_k^2 + L^2}}. \quad (2)$$

Na podstawie literatury zapoznać się z zagadnieniami.

## 3. PRZEBIEG WYKONANIA ĆWICZENIA

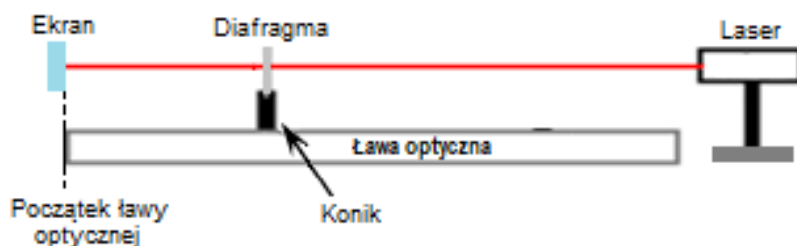
**Nie wolno patrzeć bezpośrednio w wiązkę promieniowania laserowego!**  
**Upewnij się, czy światło laserowe nie oślepi cię i inne osoby poprzez odbicia.**

1. Sprawdzić ustawienie ławy optycznej – powinna być ustawiona prostopadle do ściany na której jest ekran. Płaszczyzna ekranu powinna przechodzić przez początek ławy optycznej – ułatwi to pomiar odległości od ekranu poprzez odczyt ze skali na ławie.



Rys. 1.

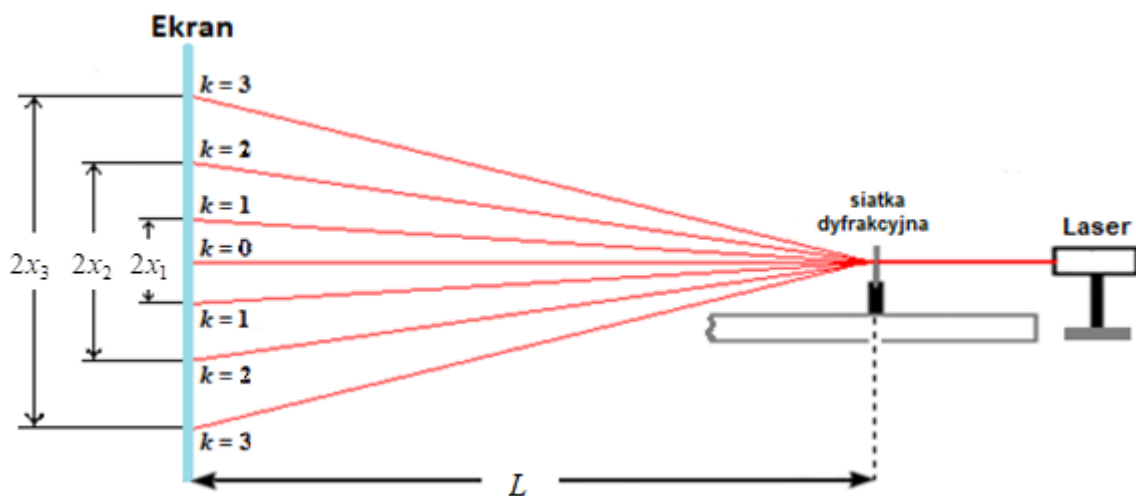
2. Ustawić laser półprzewodnikowy i diafragmę na ławie optycznej zgodnie z rys. 2.



Rys. 2. Schemat układu doświadczenia do ustawienia biegu światła lasera, ekranu i ławy optycznej.

3. Włączyć laser i zaobserwować emisję światła. **Zwrócić baczność uwagę na bezpieczeństwo.** Ustawić odpowiednią wielkość otworu diafragmy. Przesuwaj diafragmę na ławie optycznej od położenia wyjścia źródła lasera do końca ławy i z powrotem. Tak skoryguj pozycję źródła, aby w każdym położeniu diafragmy na ławie optycznej światło przechodziło przez jej środek i padało prostopadłe na ekran. Pozycja ta wyznacza projekcję źródła światła bez efektu dyfrakcji. Położenie „0”, zaznaczyć ołówkiem na ekranie, celem późniejszej weryfikacji ustawienia. Po ustawieniu zdejmij diafragmę z ławy.

**Uwaga:** Światło z lasera powinno padać **ZAWSZE** dokładnie prostopadłe na ekran. Korekcja jego położenia podczas pomiarów może wprowadzać istotne błędy w pomiarze. W razie stwierdzenia zmiany położenia ekranu pomiary należy powtórzyć.



Rys. 3. Schemat układu fotometrycznego. Celem uwidocznienia obrazu interferencyjnego ekran narysowano w pionie (faktycznie jest w poziomie).

4. Wstaw siatkę dyfrakcyjną pomiędzy źródło światła a ekran – Rys. 3. Na ekranie powinny być widoczne prążki interferencyjne – w poziomie. Jeśli nie są w poziomie należy odpowiednio przechylić siatkę dyfrakcyjną. Na ekranie zaznaczyć ołówkiem położenia prążków.

**Uwaga: Wyłączyć laser** na czas pomiarów odległości.

5. Dokonać pomiaru odległości  $L$  od ekranu do siatki (pomiar wykonać 3-krotnie).
6. Dokonać pomiaru odległości między prążkami skrajnymi o tej samej wartości  $k$  ( $k = 1, 2, 3, 4, 5$  aż do ostatniego widocznego). Pomiar powtórzyć 3-krotnie. Po pomiarze zetrzeć zaznaczenia z ekranu.
7. Pomiary wykonać dla 5 różnych odległości  $L$  od min. odległości ok. 300 mm do maksymalnej.
8. W razie możliwości pomiary powtórzyć dla innej siatki dyfrakcyjnej lub lasera zielonego.

## 4. OPRACOWANIE WYNIKÓW POMIARÓW

1. Obliczyć wartości średnie, odchylenia standardowe, niepewności pomiaru z mierzonych odległości  $L$ ,  $x_k$ . (Patrz wzór (A) w p. 1 dodatku).  
Niepewność całkowitą  $u(L_i)$  wyznaczamy dla każdej  $i$ -tej odległości  $L_i$ .  
Niepewność całkowitą  $u(x_{k,i})$  wyznaczamy oddzielnie dla każdego  $k$ -tego rzędu przy tej samej odległości  $L_i$ .
2. Wartości długości fali światła laserowego  $\lambda$  obliczamy dla każdego z przypadków tj. dla  $i$ -tej odległości  $L_i$  ( $i = 1, 2, 3, 4, 5$ ) i  $k$ -tego rzędu prążka interferencyjnego ( $k = 1, 2, 3, 4, 5$ ), ze wzoru, który otrzymujemy z (1) i (2):

$$\lambda_{k,i} = \frac{d}{k_i} \frac{x_{k,i}}{\sqrt{x_{k,i}^2 + L_i^2}} = \frac{d}{k_i} \left( 1 + \left( \frac{L_i}{x_{k,i}} \right)^2 \right)^{-\frac{1}{2}}. \quad (3)$$

gdzie indeks  $i$  numeruje pomiar dla kolejnej odległości siatki dyfrakcyjnej od ekranu,

$d$  – stała siatki dyfrakcyjnej,  $k_i$  – rząd prążka interferencyjnego dla odległości  $L_i$ .

$x_{k,i}$  – połowa odległości między prążkami skrajnymi o tej samej wartości  $k$  dla  $i$ -tej odległości  $L_i$ .

3. Ze wszystkich uzyskanych wartości  $\lambda_{k,i}$  wyznacz wartość średnią  $\lambda$  długości fali światła emitowanego przez laser.
4. (Nieobowiązkowe.) Wyznacz niepewność standardową  $u(\lambda)$  z prawa przenoszenia niepewności pomiarów\*. Przyjmij, że wartości  $d$  i  $k_i$  we wzorze (3) są dokładnymi.

Można to zrobić bez odwoływania się do rachunku różniczkowego korzystając z metody elementarnej – ze wzorów (C) i (B) w dodatku *Niepewność pomiaru*. Zauważmy, że  $\lambda_{k,i}$  jest funkcją tylko dwóch zmiennych – odległości  $x_{k,i}$  oraz  $L_i$ . Korzystając ze wzoru (B), dla postaci funkcji (3), oblicz udziały niepewności  $u_{L_i}(\lambda_{k,i})$  oraz  $u_{x_{k,i}}(\lambda_{k,i})$ .

Następnie oblicz, korzystając ze wzoru (C), całkowitą niepewność  $u(\lambda)$ .

5. Oblicz niepewność  $u(\lambda)$  jako odchylenie standardowe.
6. Korzystając z przedziałowego kryterium zgodności wyników pomiarów\*\* porównać otrzymane wartości długości fali dla lasera półprzewodnikowego ( $645 \pm 10$ ) nm.

## 5. Dokonać dyskusji wyników, zapisać wnioski i uwagi dotyczące doświadczenia.

### LITERATURA

1. *Ćwiczenia laboratoryjne z fizyki w politechnice*. Red. T. Rewaj. Warszawa, PWN, 1985 (lub inne wyd.).
2. Dryński T.: *Ćwiczenia laboratoryjne z fizyki*, p. 59. Warszawa, PWN, 1977.
3. Halliday D., Resnick R., Walker J.: *Podstawy fizyki*, t. 4, rozdz. 36, 37. Warszawa, PWN, 2007.
4. Instrukcje wybrane z Pracowni Fizycznych: a) *Pomiar długości fali świetlnej za pomocą siatki dyfrakcyjnej i spektrometru*. – [http://www.if.pw.edu.pl/~labfiz1p/cmsimple2\\_4/Instrukcje\\_pdf/24.pdf](http://www.if.pw.edu.pl/~labfiz1p/cmsimple2_4/Instrukcje_pdf/24.pdf)  
b) *Wyznaczanie długości fali świetlnej za pomocą siatki dyfrakcyjnej*.  
<http://lpf.wppt.pwr.edu.pl/opisy/cw084.pdf>

## \*Niepewność pomiaru

Niepewność całkowita wielkości  $x$  mierzonej bezpośrednio:

$$u(x) = \sqrt{\frac{1}{n(n-1)} \sum_{i=1}^n (x_i - \bar{x})^2 + \frac{(\Delta_d x)^2}{3} + \frac{(\Delta_t x)^2}{3} + u_e^2(x)} \quad (\text{A})$$

gdzie

pierwszy składnik pod pierwiastkiem – niepewność standardowa średniej  
następnymi przyczynkami niepewności pomiaru są

$\Delta_d x$  – niepewność wzorcowania (niepewność wynikająca z dokładności przyrządu)

$\Delta_t x$  – niepewności wyników zaczerpniętych z literatury, tablic lub kalkulatora

$u_e(x)$  – niepewność standardowa eksperymentatora.

**Złożoną niepewność standardową  $u(y)$**  – niepewność dla funkcji kilku zmiennych

$y = f(x_1, \dots, x_i, \dots, x_N)$  oblicza się korzystając z prawa przenoszenia niepewności pomiarów bezpośrednich.

Obliczanie niepewności  $u(y)$  można dokonać bez odwoływania się do rachunku różniczkowego korzystając z metody elementarnej – wzoru zalecanego przez Przewodnik GUM<sup>1</sup> poprzez obliczanie udziałów niepewności

$$u_i(y) = \frac{1}{2} \left| f(x_1, \dots, x_i + u(x_i), \dots, x_N) - f(x_1, \dots, x_i - u(x_i), \dots, x_N) \right| \quad (\text{B})$$

( $u_i(y)$  – zmiana wartości funkcji  $f$  spowodowana zmianą  $x_i$  o  $+u(x_i)$  i o  $-u(x_i)$ ).

i obliczanie  $u(y)$  jako sumy geometrycznej udziałów:

$$u(y) = \sqrt{\sum_{i=1}^N u_i^2(y)}. \quad (\text{C})$$

W przypadku gdy zależność funkcyjna dla  $f$  ma postać jednomianu:  $y = c x_1^{\alpha_1} x_2^{\alpha_2} \dots x_n^{\alpha_n}$ ,  $c$  – stała, wówczas wygodnie jest korzystać z prawa propagacji niepewności względnych<sup>2</sup>

$$\frac{u(y)}{|y|} = \sqrt{\sum_{i=1}^N [\alpha_i u_r(x_i)]^2}, \quad (\text{D})$$

gdzie  $u_r(x_i) = u(x_i)/|x_i|$  – względna niepewność pomiaru wielkości  $x_i$ .

## \*\* Porównywanie wyników

Chcąc porównać otrzymane wyniki z wynikiem tablicowym  $x^T$ , korzystamy z przedziałowego kryterium zgodności wyników pomiarów, czyli sprawdzamy czy dla naszych wyników spełniona jest nierówność:

$$|\bar{x} - x^T| \leq u(\bar{x}) + u(x^T). \quad (\text{E})$$

Jeżeli powyższa nierówność nie zachodzi, należy zastąpić niepewność  $u$  przez niepewność rozszerzoną  $U$ , gdzie  $U(x) = k u(x)$  a współczynnik  $k$ , w naszym przypadku należy przyjąć 2. Jeśli i wówczas ta nierówność nie jest spełniona to znaczy, że wyniki nie są zgodne.

Niepewność rozszerzona (*expanded uncertainty*) – zdefiniowana przez „wielkość określającą przedział wokół wyniku pomiaru, taki że można oczekiwać, iż obejmie on dużą część wartości, które w uzasadniony sposób można przyporządkować wielkości mierzonej.”

Obie niepewności są powiązane zależnością  $U = k u$ , gdzie  $k$  – współczynnik rozszerzenia. Współczynnik rozszerzenia  $k$  zależy jest od liczby pomiarów oraz poziomu ufności (określany jest często mianem *współczynnika Studenta-Fishera*  $t_{n,a}$ ), w większości przypadków przyjmujemy  $k = 2$

<sup>1</sup> *Guide to the Expression of Uncertainty in Measurement*, ISO, Switzerland 1993, 1995; (dokument wydany w imieniu BIPM, IEC, IFCC, ISO, IUPAC, IUPAP, OML). Fundamentalny dokument zbiorowego autora – zespołu międzynarodowych organizacji naukowo-technicznych – dla ustanowienia procedury wyrażania niepewności pomiaru, jest wydany przez Międzynarodową Organizację Normalizacyjną (ISO) Publikacja jest udostępniona online: [http://www.bipm.org/utis/common/documents/jcgm/JCGM\\_100\\_2008\\_E.pdf](http://www.bipm.org/utis/common/documents/jcgm/JCGM_100_2008_E.pdf)

<sup>2</sup> Niepewność względna w Przewodniku GUM nie ma oddzielnego oznaczenia. W sytuacjach nie powodujących nieporozumień będzie stosowany zapis z indeksem dolnym „r” tj.  $u_r(y) \equiv u(y)/y$ .