



เครื่องมือที่ใช้ในทางแสงมีอยู่หลายชนิด แต่ที่สำคัญและใช้ประโยชน์มาก ก็คือ เลนซ์ กระจกโค้ง ปริซึม เกรตติง แต่อุปกรณ์ที่จะนำมาทดสอบในที่นี้ คือ เลนซ์ ซึ่งใช้สำหรับรวมแสงให้เกิดภาพใด ๆ ที่ต้องการ เช่น ใช้เป็นเลนซ์ของกล้องถ่ายรูป จุดประสงค์สำคัญของ เลนซ์ถ่ายรูป คือ ถ่ายภาพได้ชัดแจ่มสวยงาม หรือเหมือนของเดิม ฉะนั้น เลนซ์ที่จะนำมาใช้จึงต้องมีคุณภาพดี ไม่มีความคลาด (Aberration) ดังนั้นจึงมีวิธีที่จะทดสอบคุณภาพของ เลนซ์ถ่ายรูปหลายวิธี เช่น โดยการถ่ายภาพที่ถ่ายโดยเลนซ์นั้น ๆ หรือ เลนซ์ที่นำไปใช้ประกอบเป็นกล้องจุลทรรศน์ หรือโทรทรรศน์ ก็ต้องทดสอบคุณภาพเสียก่อน เช่นกัน ฉะนั้นเมื่อนำไปใช้งานแล้ว จะทำให้เสียผลงาน ส่วนการทดสอบคุณภาพ มีอยู่หลายวิธี แล้วแต่จะทดสอบอะไร วิธีไหนจะสะดวก และได้ผลรวดเร็วกว่า คงจะอธิบายต่อไป

### สตาร์เทสต์ (Star test)

เป็นวิธีทดสอบความคลาด (Aberration) ของเลนส์ใกล้วัตถุของกล้องโทรทรรศน์ (Telescope objective) โดยการสังเกตภาพของต้นแสงที่เป็นจุด (Real or artificial star) ซึ่งทำมุมเล็กมาก และเลนส์ไม่สามารถแยกภาพให้เห็นชัดแจ่มได้ โดยที่กล้องโทรทรรศน์จะต้องมีเลนส์ใกล้วัตถุที่ไม่มีความคลาด ภาพที่ตรงจุดโฟกัส (focus) จะเป็นดวงกลม (central disc) ที่ล้อมรอบด้วยวงสว่างและวงมืดสลับกัน

เพื่อให้การทดลองเห็นชัดแจ่มกว่านี้ การทดสอบความคลาดทรงกลมของเลนส์ใกล้วัตถุ ทำได้โดยการรับภาพที่ใกล้เคียงกับภาพตรงจุดโฟกัส เช่นที่จุดภายในและภายนอกจุดโฟกัส เช่นที่จุดภายในและภายนอกจุดโฟกัส นั่นคือระยะภาพที่รับได้ใกล้เคียงเข้ามาหรือห่างออกไปจากเลนส์ใกล้วัตถุนั้นสังเกตได้จากวงมืดยาว (Diffraction ring pattern) จำนวนของวงมืดและสว่างเมื่อระยะห่างไปกว่าจุดโฟกัส ถ้าหากวงมืดยาว (Ring pattern)

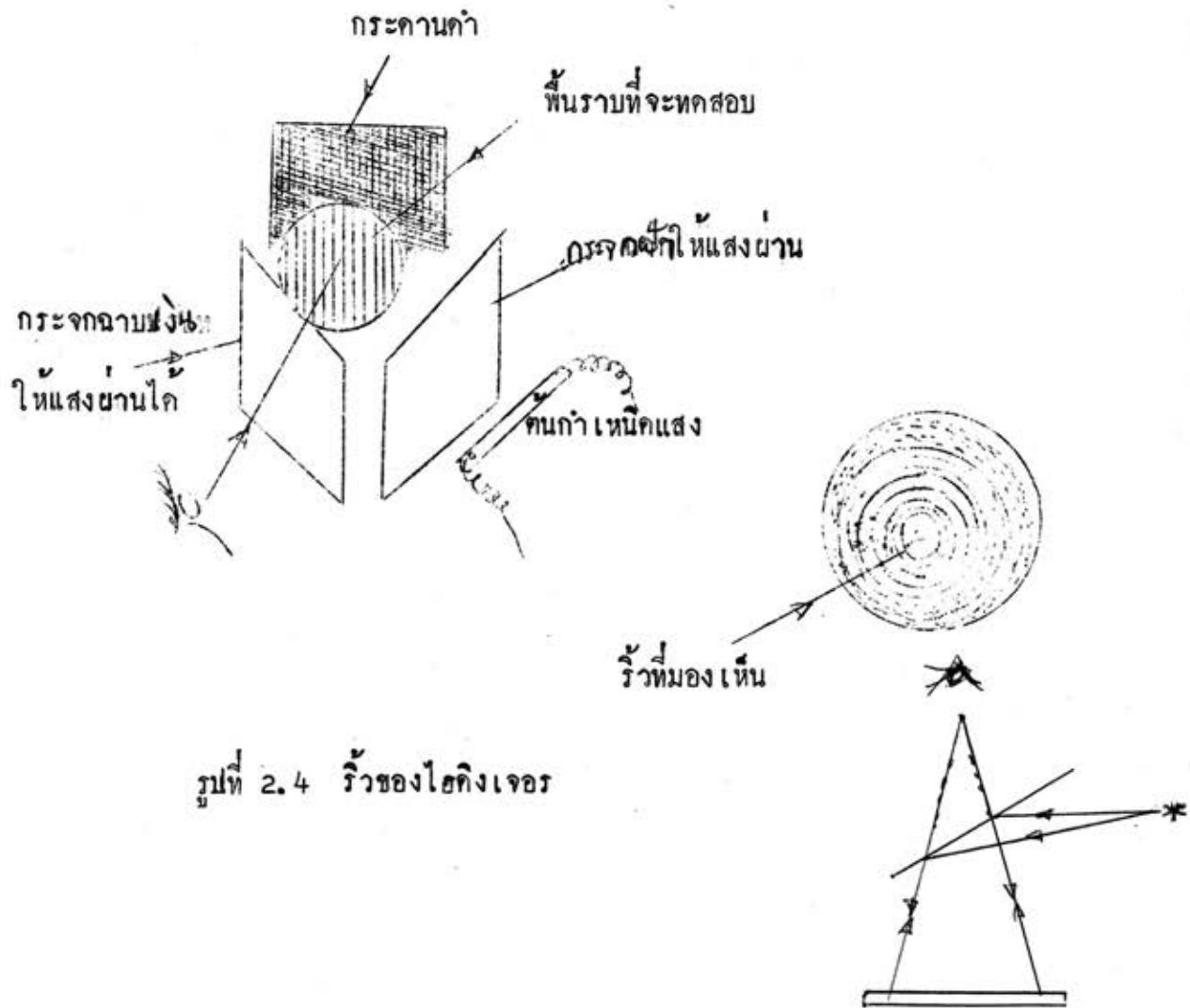
เหล่านี้เหมือนกันทุกประการทั้งภายในและภายนอกของจุดโฟกัส แสดงถึงคุณภาพดีของเลนส์ใกล้วัตถุอันนั้น

ถ้าหากเลนส์ใกล้วัตถุอันนั้นไม่มีความคลาด ที่จุดที่รับภาพทั้งภายในและภายนอกของจุดโฟกัสจะปรากฏว่าได้ภาพเหมือนกัน แต่หากเป็นแบบแก้เกินไป (Over correction) ภาพที่รับภายนอกจุดโฟกัสจะชัดเกินกว่าภาพที่รับที่จุดภายในโฟกัส ถ้าเป็นพวกแก้ช้อยไป (Under correction) ภาพที่รับได้จะกลับกัน ซึ่งส่วนใหญ่ของการเกิดความคลาดก็คือภาพขาดความสมมาตร (Symmetry) จุดประสงค์ในการทดลองก็เพื่อถ่ายภาพและบันทึกผลของภาพที่ถ่ายได้ ที่จุดใกล้กว่าโฟกัสและไกลกว่าจุดโฟกัสของเลนส์ ใกล้วัตถุซึ่งหาได้เมื่อทราบความยาวของทางเดินของแสงระหว่างแสงตกใกล้ขอบเลนส์ (Marginal ray) และแสงตกกลางเลนส์ (Paraxial ray)

#### ทดสอบโดยวิธีของฮาร์ทแมน (Hartmann test)

Hartmann เป็นผู้คิดวิธีขึ้นขึ้น จากสมมุติฐานที่เกี่ยวกับลำแสงทั้งหมดที่มาตกแกน ซึ่งความจริงแล้ว อันนี้ทางไกลกับที่เป็นจริง โดยเฉพาะในกรณีของกล้องจุลทรรศน์และกระจกโค้ง Hartmann test ใช้วิธีพิจารณาแต่ละลำแสง โดยคิดทั้งขนาดและทิศทาง ถ้าลำแสงทั้งหมดที่ออกจากเลนส์หรือกระจกมาตกแกนที่จุดใด ซึ่งถ้าเป็นลำแสงแคบ ๆ ที่ไม่ยุ่งยาก แต่ถ้าเลนส์ที่มีรูรับแสง (Aperture) ใหญ่กว่า 4 นิ้ว และมีความผิดปกติในรูปร่างก็ที่จะทำให้ลำแสงที่ออกมาจากเลนส์ ไม่ตกแกนทั้งหมด สำหรับกระจกโค้งอย่างใหญ่ ซึ่งจำเป็นต้องทำให้ถูกต้องในเรื่องรูปร่าง เพราะอาจจะเกิดเหตุดังกล่าวแล้วได้ และแสงสะท้อนที่ตกแกน

ก็จะมีเพียงเล็กน้อยเท่านั้น เมื่อใช้วิธีของ Hartmann กับกล้องดูดาวขนาดใหญ่ มักจะ  
ใช้เจาะรูเรียงเป็นแถว เพื่อให้แสงที่ตกลงมาพิจารณาได้ง่ายขึ้น ฉะนั้นจึงสมมติรังสีแคบ ๆ  
ของแสงที่ผ่านรูที่เจาะไว้ตัดกันทั้งหมด และจุดที่ตัดกันตามระยะแกนนอน อนุมานได้จาก  
การวัดระยะจากจุดต่าง ๆ แต่ละคู่บนภาพฉาย ภายในและภายนอกจุดโฟกัส การตัดกัน  
ของลำแสงแต่ละคู่ ที่แนวแกนถือคล้ายกับว่าเป็นโฟกัสของแต่ละแถบ (zone) โดยให้รู  
ที่เจาะไว้ในแถบเหล่านี้ จะเห็นความคลาดแหงแถบ (Zone aberration curve)  
ได้อย่างชัดเจน ความแตกต่างระหว่างจุดโฟกัสของแต่ละรู ในแต่ละแถบเกิดจากความ  
ความคลาดทรงกลม



### การทดสอบกำลังแยก (Test of Resolution)

จากปรากฏการณ์เลี้ยวเบนของแสง ภาพของวัตถุที่เป็นจุดจะไม่เป็นจุด แต่จะเกิดเป็นดวง มีเส้นผ่าศูนย์กลาง  $\frac{1.22\lambda}{n'\sin u'}$  เมื่อ  $\lambda$  เป็นความยาวคลื่นของแสง  $n'$  เป็นดัชนีหักเหของตัวกลางที่ภาพอยู่  $u'$  เป็นมุมที่รังสีเข้าสู่กระพุ่มมโทที่ลึกกับแกนในผังภาพ เป็นที่ยอมรับแล้วว่า ภาพของวัตถุที่เป็นสองจุดที่อยู่ติดกัน ถือว่าแยกกันได้เมื่อจุดศูนย์กลางของภาพ อยู่ห่างกันเท่ากับรัศมีของ Airy disc  $\frac{0.61\lambda}{n'\sin u'}$  ในการทดสอบกำลังแยกของเลนส์ ทดสอบโดยการถ่ายภาพ เป็นการทดสอบที่เหมาะสมที่จะทราบกำลังแยกของเลนส์ที่จะใช้ การที่ภาพเห็นเป็นดวงเนื่องจากแสงเลี้ยวเบนไปติดกันเมื่อคนแสงเป็นจุด ทำให้กำลังแยกลดน้อยลง และมีผลทำให้ภาพที่ได้มีความคมชัดน้อยลง เพื่อหลีกเลี่ยงผลดังกล่าวจึงต้องทดสอบก่อน โดยการใช้เลนส์ที่จะทดสอบถ่ายภาพของแผนภูมิของคอมบ์ ก็จะทราบกำลังแยกของเลนส์ โดยนำฟิล์มที่ถ่ายภาพนั้นไปตรวจด้วยกล้องไมโครสโคป ก็จะทราบได้ทันทีว่า กำลังแยกของเลนส์เป็นอย่างไร แมวากล้องที่ใช้ถ่ายภาพจะเป็นกล้องชนิดก็ตาม กำลังแยกก็ไม่สู้จะคืนัก

### 3. ริ้วแบบนิวตัน (Newton's fringe)

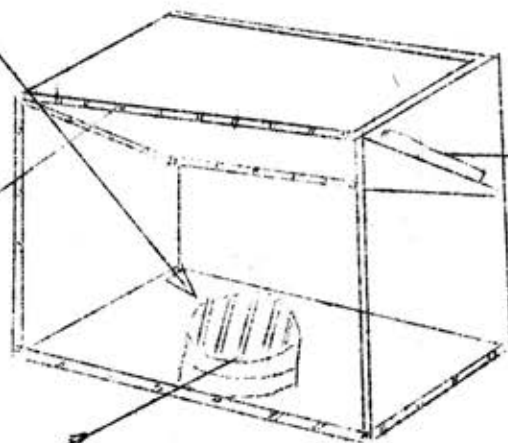
เป็นวิธีทดสอบเครื่องมือทางแสงอย่างง่าย ๆ เป็นพวกที่ใช้คนแสง เป็นแสงสีเดียวที่มีความยาวคลื่น  $\lambda$  ริ้วมืด - สว่าง (Fringe) ที่เราแลเห็นเกิดจากการแทรกสอดของแสงในช่องที่เป็นฟิล์มอากาศ (Air - film) ระหว่างพื้นแก้วซึ่งริ้วมืด - สว่าง เหล่านี้ แทนความห่างระหว่างสองผิวของแก้ว และระหว่างริ้วมืด - สว่าง ที่ตัดกันสองริ้ว ความหนาของฟิล์มอากาศจะเปลี่ยนไปที่ละ  $\frac{\lambda}{2}$  และริ้วมืด - สว่างอาจจะแสดงถึงลักษณะของพื้นแก้วที่วางไว้ติดกัน อาจจะเป็นพื้นราบหรือพื้นโค้งที่จะทดสอบ ถ้าเป็นริ้วมืด - สว่าง ของแผ่นแก้วราบทั้งสอง จะเห็นเป็นเส้นตรงชัดเจน เมื่อเราเอียงแผ่นแก้วนั้นขึ้นเล็กน้อยและให้แสงสีเดียวตกกระทบจะเห็นกลุ่มของริ้วมืด - สว่าง ที่ขนานกัน มีระยะห่างเท่ากัน ถ้าเป็นพื้นโค้งหรือพื้นเว้า บนพื้นราบจะให้ริ้วมืด - สว่าง เป็นวงกลม ดังรูป 2.2 เป็นหีบกระจุก สำหรับทดสอบคุณภาพของพื้นแก้ว ว่าอย่างไร เมื่อนำพื้นที่ที่ต้องการทดสอบไปวางบนพื้นราบมาตรฐาน จะเห็นริ้วมืด - สว่าง เป็นรูปต่าง ๆ ดังรูป (2,3) ซึ่งเป็นพื้นโค้งวางบนพื้นราบมาตรฐาน รูปร่างที่ปรากฏนั้นความแตกต่างในระยะระหว่างวงหนึ่ง ๆ กับวงถัดไปประมาณ  $\frac{\lambda}{2}$  ซึ่งใช้หาว่าเป็นพื้นนูนหรือเว้า Newton's fringe นี้เหมาะสำหรับเปรียบเทียบหาความเรียบของพื้นผิวที่ต้องการทราบคุณภาพกับพื้นเรียบมาตรฐาน และอาจใช้ทดสอบพื้นผิวที่ทราบรัศมีความโค้ง โดยวางบนแผ่นมาตรฐานที่ทราบรัศมีความโค้งเหมือนกันแต่โค้งกลับกัน

### 4. ริ้วแบบไฮคิงเจอร์ (Haidinger's fringe)

วิธีนี้เหมาะที่สุดสำหรับทดสอบคุณภาพของพื้นผิวเรียบขนานดังรูป 2.4 แสดงถึงริ้ว (Fringe) ที่สังเกตเห็นซึ่งมีรูปร่างดังรูป และทิศทางที่สหภาพสุคา ซึ่งริ้วเหล่านี้คล้ายกับริ้วแบบนิวตัน (Newton's fringe) ที่เกิด เนื่องจากพื้นโค้งบนพื้นราบแตกต่างกับริ้วแบบนิวตัน ตรงที่ริ้วแบบนิวตันสังเกตเห็นภาพที่ฟิล์มอากาศ (Air film) ระหว่างพื้นราบและพื้นโค้ง แต่ริ้วแบบไฮคิงเจอร์ (Haidinger fringe) สังเกตที่ระยะไกลสุด (Infinity) ควบตาเปล่าหรือกล้องโทรทรรศน์ และริ้วแบบนิวตันแทนลำดับของจุดที่มีทางเดินของแสง เท่ากัน ส่วนริ้วแบบไฮคิงเจอร์แทนลำดับของจุดที่แสงเข้าตาเรา ทำมุมเท่ากันกับพื้นผิวราบขนาน และ

ทิศทางสำหรับ fringe

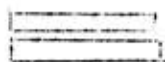
แผ่นกระจกฝ้า



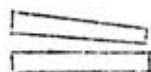
ต้นแสง เป็นแสง  
ปรอทหรือนีออนหรือ  
อื่นๆ

แผ่นแก้วที่จะทดสอบกับแผ่นแก้วราบ

รูปที่ 2.2 การวัดรีวิวของนิวตัน



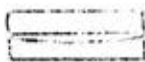
แผ่นแก้วเอียงทำมุม เล็กน้อย



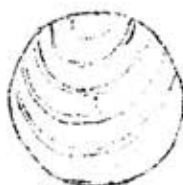
เอียงทำมุมมากขึ้น



มากขึ้น



พื้นหน้าขนานกัน



เอียง เล็กน้อย

ไปตามเส้นทะแยงมุม



เอียง ไปตามแกน

รูปที่ 2.3 แสดงรีวิวต่างๆเมื่อแผ่นแก้วทดลองทำมุมต่างๆ  
กับแผ่นแก้วราบ หรือพื้นหน้าโค้ง

สังเกตตรง ๆ โดยที่ระนาบของพื้นผิวขนานเลื่อนไปข้าง ๆ ใด เพื่อทดสอบแต่ละพื้นที่ การที่ความหมายเปลี่ยนไปจากริมหนึ่งของพื้นผิวขนานไปถึงอีกริมหนึ่ง รั้วที่แลเห็นจะปรากฏเป็นวงมืด - สว่าง สลับกันโดยมีทางเดินของแสงต่างกัน  $\frac{\lambda}{2}$

### 5. การทดสอบแบบรอนชี (Ronchi Test)

Ronchi เป็นคนคิดขึ้นโดยใช้เกรตติ้ง (Grating) ที่มีราคาถูกราคาต่าง ๆ ทดสอบ ดังเช่นใช้เกรตติ้งที่มี 10 - 20 เส้น/ม.ม. วางเกรตติ้งไว้ในแนวแกนของแสง ถ้าหากเลนส์ที่ทดสอบไม่มีความคลาด จุดไฟคัสที่ปรากฏบนฉากจะชัดเจนนที่จุดเดียว เช่นเห็นจุดไฟคัสชัดและเงาของมันจะไม่บิดเบี้ยว (Undistorted) ปรากฏเป็นเส้นค่าขาวสลับกัน แต่หากเลนส์มีความคลาดทรงกลม จะมีแสงตกเบี่ยงไปไฟคัสที่ต่างจุดกัน และผลของการบิดเบี้ยวจะแลเห็นในเส้นค่าขาวสลับกันนั้น

### 6. การทดสอบโดยใช้ใบมีดของฟูคอล์ต (Foucault knife - edge - test)

ถ้าเป็นพื้นโค้งสะท้อนแสงขนาดใหญ่ เช่นที่ใช้ในกล้องโทรทรรศน์ (Telescope mirrors) การทดสอบด้วยแผ่นทดสอบ (Test chart) มักไม่ค่อยสะดวก พวกพื้นโค้งสะท้อนแสงที่มีรัศมียาวมักจะใช้แบบใบมีดของฟูคอล์ต (Foucault knife - edge) ดังรูป 2.5 เป็นต้นแสงรูเข็ม (Pin hole) เป็นโลหะบาง ๆ เจาะรู และใช้หลอดไฟเป็นต้นแสง และให้ภาพโดยกระจกโค้ง M ที่ S ตามองหลังภาพนี้จะแลเห็นแสงจากทุกจุดบนกระจก ถ้าใช้ใบมีด (knife-edge) ตัดแสงที่จุดไฟคัสจะแลเห็นแสงถูกตัดไปทั่วทั้งหมดอย่างสม่ำเสมอ ถ้าไปตัดที่ A เงาจะปรากฏเคลื่อนไปข้างบน ถ้าตัดที่ B เงาจะเคลื่อนที่ลง และเป็นการง่ายที่จะหาจุดที่แน่นอนของจุดไฟคัสของกระจกรูปทรงกลม และพิจารณาอย่างแน่นอน ถึงความแตกต่างของจุดไฟคัสของแต่ละแถบ โดยใช้กระดาษแข็งตัดเป็นช่อง ๆ บังให้แสงผ่าน แต่ละช่องที่ต้องการ เมื่อใบมีดตัดลำแสงใกล้หรือไกลกว่าจุดไฟคัส ซึ่งจะเห็นไม่เหมือนกัน

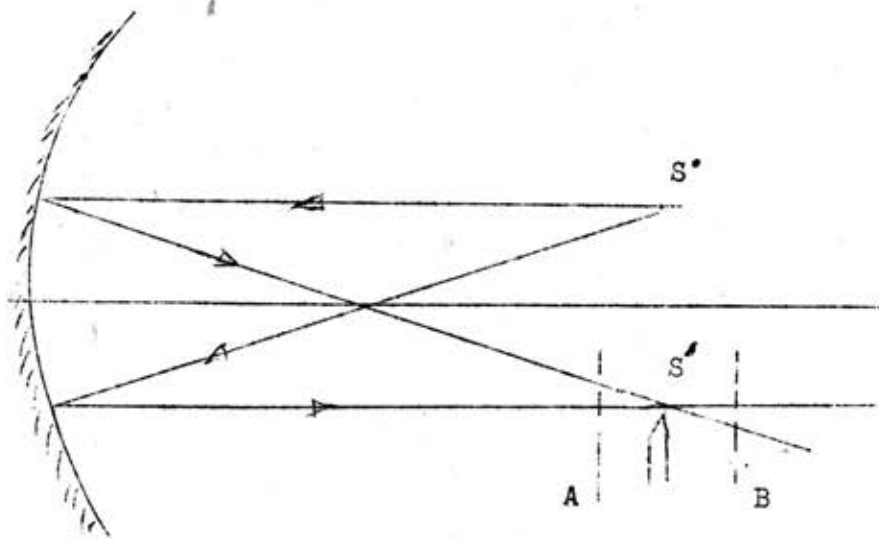


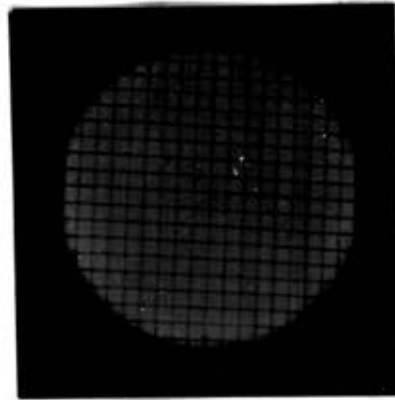
Fig. 2.5 Foucault knife - edge test



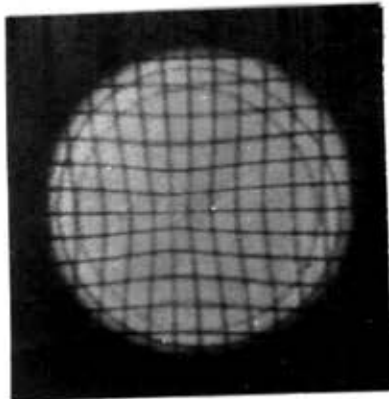
### การทดสอบคุณภาพของกระจก

วิธีที่จะทดสอบพื้นผิวสะท้อนโดยทั่วไป ใช้สังเกตการสะท้อนจากกระจกของรูปตารางสี่เหลี่ยม กำลังขยายของกระจกใช้ประโยชน์ในการหาที่มีความโค้งได้ วิธีตรวจสอบที่ใช้วัดทางยาวโฟกัสที่ยาว ๆ ของกระจกโค้งโค้งอย่างรวดเร็ว โดยเฉพาะกระจกที่ฉาบปรอทด้านหลัง ความบกพร่องของกระจกโค้ง เช่น เนื่องจากความโค้ง (Curvature of field) ความบิดเบี้ยว (Distortions) ความเอียง (Astigmatism) มีริ้วรอย (Striae) อาจตรวจพบได้รวมทั้ง การชักมันของผิวด้วย กระจกโค้งก็เป็นเครื่องมือสำคัญในระบบทัศนวิสัยที่จะต้องทดสอบให้ได้คุณภาพที่แน่นอน เช่น สมัยก่อนในการรับฟังทำสงคราม สิ่งสำคัญ ก็คือ ความลับ การที่ส่งความลับไปอย่างรวดเร็วนั้นอาศัยกระจก ส่งเป็นสัญญาณไปยังอีกแห่ง ฉะนั้นกระจกจึง เป็นเครื่องมือสำคัญที่ต้องตรวจสอบให้มีความปกติ ถ้าหากกระจกมีความบิดเบี้ยวหรือพื้นผิวผิดปกติ การแผ่กระจายของแสงสะท้อนไปในทิศทาง ๆ จะเพิ่มขึ้นด้วย ลำแสงที่แผ่กระจายไปทั่วสัญญาณก็จะถึงทุกทิศทางและไปไม่ได้ไกลนัก คุณภาพโดยทั่วไปของพื้นผิวกระจกอาจจะสังเกตเห็นโดยการสะท้อนจากรูปตารางรูปสี่เหลี่ยมจตุรัส จะปรากฏความบิดเบี้ยวจะเป็นทั้งหมดหรือบางส่วนก็ตาม การทดสอบดังนั้นก็ให้รายละเอียดที่แท้จริงของกระจกโค้งได้จากความสัมพันธ์ ของความเข้มของแสงที่สะท้อนออกมาอาจจะคำนวณได้ที่ระยะใด ๆ

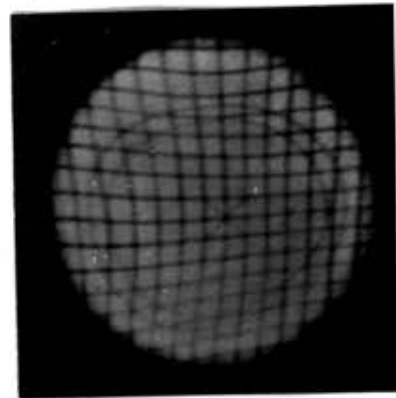
การทดสอบเกี่ยวกับความบกพร่องของกระจกโค้ง ที่มีทางยาวโฟกัสยาว ๆ อาจใช้วิธีดูกำลังขยาย ซึ่งเป็นไปไค้ที่จะทดสอบได้อย่างรวดเร็วและถูกต้อง แม้กระจกจะมีทางยาวโฟกัสเท่าใดก็ตาม โดยการวาดวงกลมขึ้นสองวงบนฉาก (Test chart) และสังเกตการสะท้อนของวงกลมเหล่านี้ก็จะทราบคุณภาพของกระจกนั้น และเส้นผ่าศูนย์กลางของวงกลมเท่าใดเหมาะแก่กระจกที่มีทางยาวโฟกัสเท่าใด อาจคำนวณหาได้



รูปที่ 2.6 แสดงถึงกระจกที่ไม่มีความคลาด

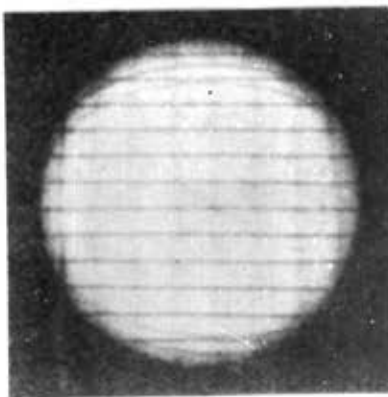


รูปที่ 2.6 ก.

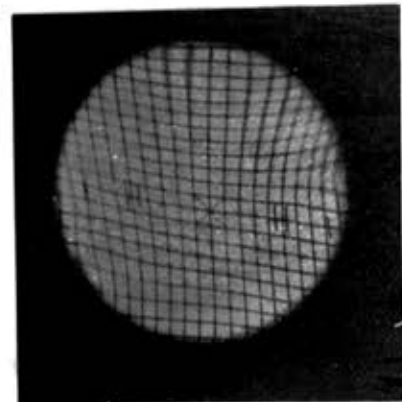


รูปที่ 2.6 ข.

แสดงถึงการสะท้อนรูปสี่เหลี่ยมและวงกลมของกระจกที่มีความคลาด



รูปที่ 2.6 ค. แสดงถึงกระจกที่มี  
เส้นซิกพื้นไม่เรียบ



รูปที่ 2.6 ง. แสดงถึงกระจกที่มี  
distortion

## วิธีทดสอบ

วางกระจกข้างที่จัดไว้ให้เหมาะ เพื่อว่าทิศทางของแสงสะท้อนจะได้เห็นใกล้เคียงกับแสงตก ส่วนฉาก (Board) ที่จะทดสอบเป็นรูปสี่เหลี่ยมจัตุรัส 1 นิ้ว พร้อมกับวงกลมวางห่างไปประมาณ 50 ฟุต ให้ความเข้มของแสงตกลงบนฉากทดสอบ (Test chart) พอเหมาะโดยใช้ไฟสอง ส่วนผู้สังเกตยืนอยู่ตรงข้ามมองดูภาพสะท้อน หรือจะใช้ถ่ายภาพ แล้วนำมาขยายดู จะสะดวกถ้าหากมีกำลังขยายมากกว่า 6 เท่า ถ้าหากการสะท้อนของรูปสี่เหลี่ยมจัตุรัสบิดเบี้ยวไป ขอบวงกลมที่ปรากฏมีขอบกพร่องในรูปร่าง หรือโค้งมากไป เวลามากไป แสดงวาทะกระจกมีขอบกพร่อง

## ขอบกพร่องของกระจก (Defective mirrors)

มีอยู่หลายชนิด

1. ฉาบผิวพรอทหรือเงินไม่ดี (Bad Silvering)
2. การขัดผิวมันไม่เรียบสม่ำเสมอ (Bad Polish)
3. พื้นกระจกมีริ้วรอย (Striae)

จะทำให้ภาพบิดเบี้ยว (Distort) ขึ้นทั้งเฉพาะแห่งและโดยทั่วไป ทำให้แสงสะท้อนของฉากทดสอบ (Test chart) เป็นคลื่นน้อย ๆ เฉพาะแห่งซึ่งมีผลเสียหายมาก เพราะว่ามันไม่เพียงแต่แสงจะกระจุกกระจายไม่ไปตรงตามทิศทางที่ต้องการ ถ้าใช้สังสัญญาณก็ทำให้ความลึบรัวไหลได้ เพราะแสงสะท้อนไม่เป็นมุมกว้าง

4. แอสติคมาติซึม (Astigmatism)

เห็นได้ชัดเจนจากภาพที่ขยายหรือย่อไม่เท่ากันในทิศทางใดทางหนึ่ง ซึ่งตั้งฉากกันโดยเส้นที่ปรากฏชัดเพียงทางเดียว และทางอื่นมัว

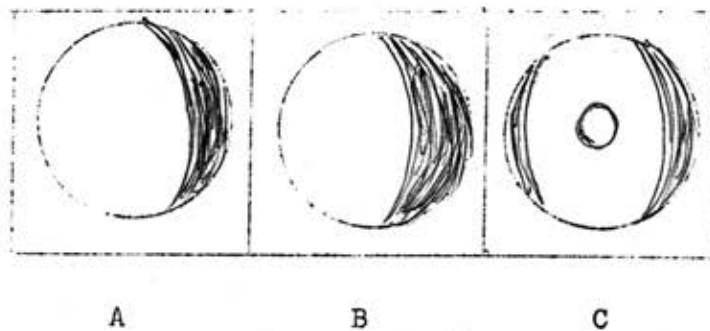
5. ความคลาดโค้ง (Curvature of field)

รัศมีความโค้งจะหาได้โดยการสังเกตปริมาณขยายหรือย่อของวงกลมบนฉาก

ทดสอบ

### การทดสอบของฟูเคอต์ (Foucault knife-edge-test)

นอกจากจะใช้ทดสอบกระจกโค้งแล้ว ยังใช้ทดสอบคุณภาพของเลนส์ การทดสอบเพื่อเปรียบเทียบกับเลนส์ที่ใช้ รัศมีแสงเล็กตั้งแต่  $\frac{1}{2}$  - 3 นิ้ว เครื่องมือที่ทดสอบนี้ส่วนใหญ่เป็นพวกเลนส์ใกล้ตาของกล้องโทรทรรศน์ ขนาดเส้นผ่าศูนย์กลาง  $1 \frac{1}{2}$  นิ้ว เลือกที่มีราคาถูก จะได้มีความคลาด ทดสอบให้เห็นชัด เครื่องมือที่จะใช้ทดสอบก็ใช้เครื่องมืออันเดิมที่ใช้ทดสอบกระจกโค้ง ประกอบด้วยรางไม้ (Optical bench) สั้น ๆ ใช้สำหรับวางเลนส์ที่ต้องการจะทดสอบ ในการนี้ใช้ต้นแสงเป็นแสงสีเดียว เช่น แสงโซเดียม ไบมีคโคน และเลนส์ใกล้ตา ส่วนรางไม้ ไม่จำเป็นนัก แต่ทำให้สะดวก เลนส์ที่จะทำการทดสอบวางอยู่บนรางไม้ ที่จุดที่เหมาะสมซึ่งสามารถไขขึ้นลงให้ได้ระดับกับต้นแสง ้วยการใช้เลนส์ใกล้ตาช่วยจับต้นแสงให้เห็นชัด ส่วนตัวไบมีค วางอยู่บนที่จะทำให้ระนาบของไบมีคร่วมกับระนาบโฟกัส (Focal plane) ของเลนส์ ตาที่จะมองดูหลังไบมีค (รูป 2.7 ) ตำแหน่งของไบมีคพบว่า ที่รับแสงหายไปหมดจะเป็นภาพสม่ำเสมอที่สุด จากผิวหลัง (Back surface) ของเลนส์ ถ้าหากต้องการภาพถ่ายของภาพที่ปรากฏที่ผิวหลัง กล้องถ่ายภาพจะต้องวางข้างหลังของไบมีค และตรวจภาพที่ต้องการด้วยกระจกฝ้าก่อน



รูปที่ 2.7 ภาพของเงาที่แลเห็นเมื่อใช้ไบมีคตัดแสง

การทดลองประการแรก นำเลนซ์ที่ไม่มีความคลาดมาทดลองให้ใบมีคตัดแสงตรงจุดโฟกัส แสงจะหายไปอย่างสม่ำเสมอ ต่อไปนำเลนซ์ที่มีความคลาดทรงกลมมาให้ใบมีคตัด เช่นรูป (2.7<sub>B</sub>) จะเห็นภาพชัดเจน โดยการให้ใบมีค (Knife - edge) ทดสอบความคลาดต่าง ๆ ที่ปรากฏ ก็จะทราบว่ามื่อไรบ้าง เป็นอย่างรวมกัน หรืออย่างแยก การที่จะบอกว่ามี ความคลาดอะไรบ้างที่พื้นผิวของเลนซ์ เมื่อใบมีคตัดตรงโฟกัส ซึ่งมีความคลาดทรงกลม ความคลาดเนื่องจากวัตถุอยู่นอกแกน ความเอียง ส่วนสูงครึ่งแสงถึงทิศทางที่เข้าใกล้ของใบมีค

รูป 2.8 A แสดงถึงความคลาดทรงกลมที่แกน้อย (Under correction)

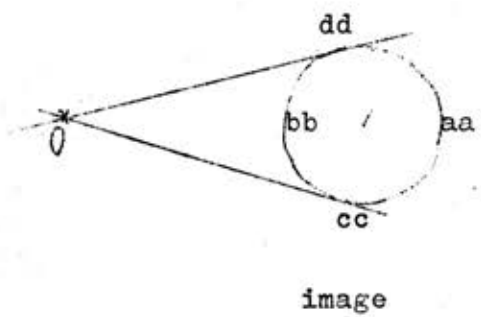
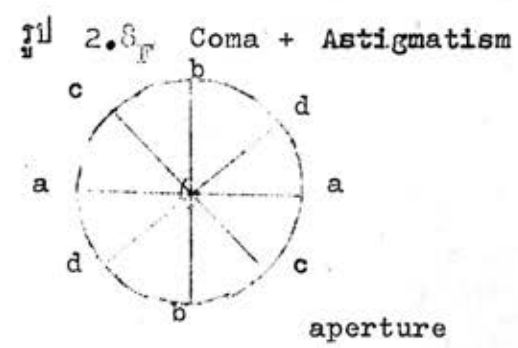
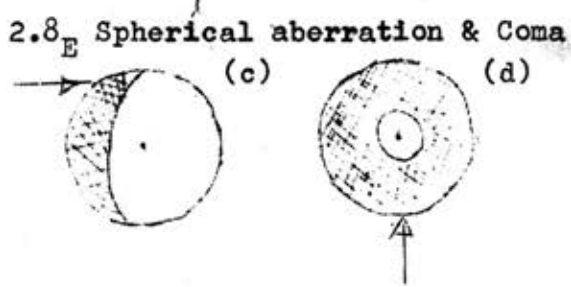
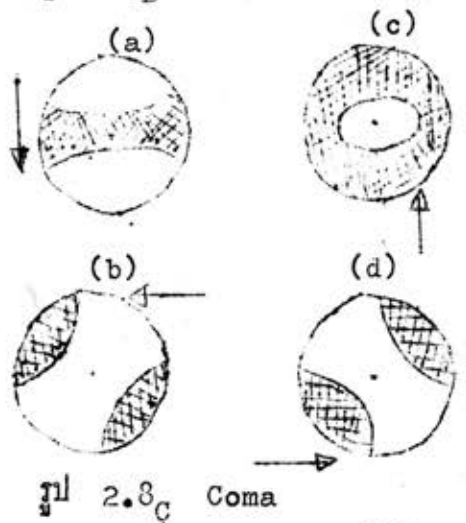
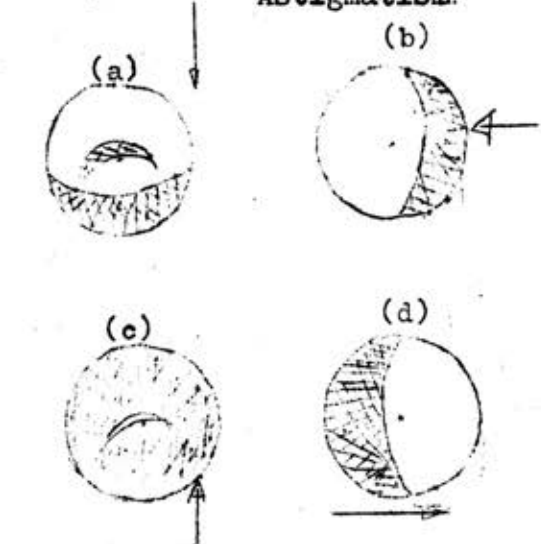
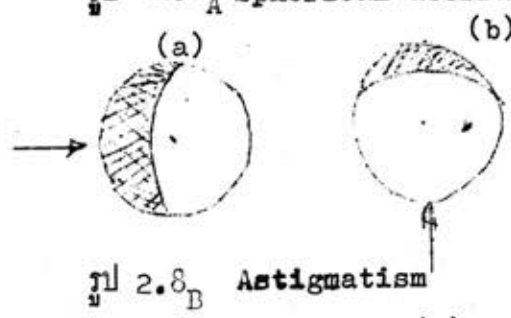
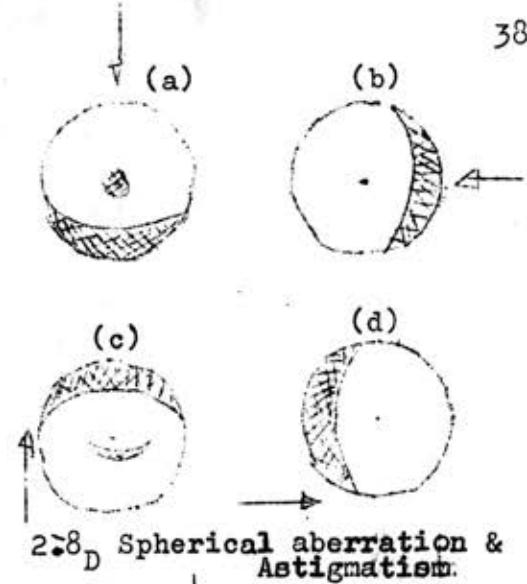
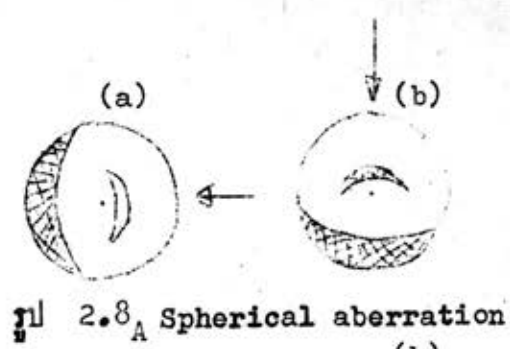
รูป 2.8 B เป็นรูปที่เป็นไปได้เนื่องจากความเอียงเมื่อใบมีคตัดลำแสงที่ตำแหน่งตามแกนระหว่างจุดโฟกัสทั้งสองของเส้นที่เกิดเอียง (Astig line) การตรวจสอบความเอียงจะแสดงถึงรูปร่างที่เปลี่ยนแปลงไปอย่างมากในตำแหน่งของใบมีคไปตามแกน ถ้าหากตรงขอบปรากฏว่าถูกตัดเข้าไปในลำแสงขนานกันและในระนาบของโฟคอลไลน์ (Focal line) อันใดอันหนึ่ง เมื่อแสงจะจางหายไปอย่างสม่ำเสมอจากผิวของเลนซ์

รูป 2.8 C แสดงผลเนื่องจากความคลาดเนื่องจากวัตถุอยู่นอกแกน ตำแหน่งของมุมเกี่ยวข้องกับรูรับแสงของเลนซ์ที่จะทดสอบ ภาพที่มีความคลาดเนื่องจากวัตถุอยู่นอกแกน แสงจากจุด aa (รูป 2.8 ) ของรูรับแสงจะไปโฟกัสที่ aa แสงจาก bb ไปโฟกัสที่ bb แสงใกล้แกนจะไปโฟกัสที่จุดยอดของจุดความคลาดเนื่องจากวัตถุอยู่นอกแกน (Coma)

แต่โดยที่เป็นจริงแล้ว ไม่มีเลนซ์ที่ประกอบหายา ๆ สำหรับทดสอบความคลาด ผลที่ออกมาจะแสดงถึงความสำคัญของใบมีค (Knife - edge) ที่เลื่อนเข้าไปใกล้ทุกทิศทางก่อนที่จะเคาะว่าความบกพร่องของระบบมีอะไรบ้าง จนกระทั่งได้สอบสวนให้แน่ชัดก่อน

รูป 2.8 D (a) เช่นตัวอย่าง อาจเข้าใจผิดไปสำหรับความคลาดทรงกลม ซึ่งเมื่อคุณให้ชัดจะเห็นว่า ผลของการเลื่อนทิศทางเข้าไปใกล้ใกล้ของใบมีค และผลบางอย่างเป็นลักษณะของ แอสติجماتิซึม (Astigmatism) ข้อสังเกตเหล่านี้เห็นได้จากรูป 2.8 E

และ 2.8 F



การทดลองอีกอย่างหนึ่งก็คือเปิดรูรับแสง ประมาณ 4 ม.ม. ภาพที่ถ่ายออกมา จะมีความคลาดทรงกลม ถ้าหากนำเลนส์มาเปลี่ยนค่ารูรับแสงจาก 1 - 22 ม.ม. ก็ จะ ทราบคายทั้งหมด รวมทั้งความแตกต่างของทางเดินของแสง ของแต่ละค่าของรูรับแสง เมื่อทำงานแต่ละครั้ง เมื่อเราตั้งการทดลองอย่างระมัดระวังจะพบว่า รูรับแสงที่เล็กที่สุด ทำให้แสงจางหายไปนั้นมีค่าความต่างของการหักเหของแสงเท่ากับ  $\frac{1}{2}$  ของ Rayleigh limit.

จากที่ Lord Rayleigh ว่า เครื่องมือทางแสงจะมีคุณภาพไม่เลวนัก ถ้าแสงที่มาถึงจุดโฟกัสที่เลือกและความต่างของทางเดินของแสงที่มากที่สุด ไม่มากกว่า  $\frac{1}{4} \lambda$  การทดลองนี้ให้ความคิดอันหนึ่งว่า รูปร่างของภาพที่ปรากฏออกมานั้น เนื่อง จาก ความแตกต่างของทางเดินที่ตรงกัน

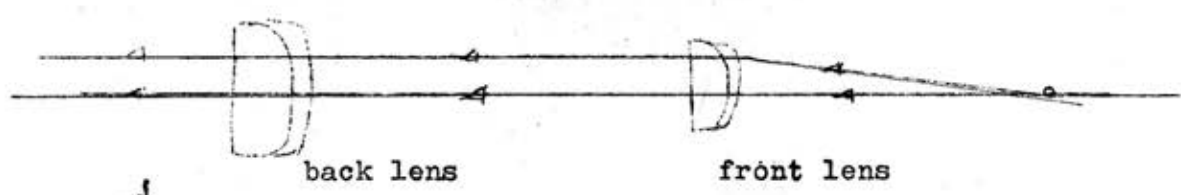
### การทดสอบความคลาด เนื่องจากวัตถุอยู่นอกแกน (Coma)

เมื่อต้องการจะตรวจแสงตกที่ในภาพที่มาจากต้นแสงเป็นจุด (Star) เมื่อภาพมีความคลาดเนื่องจากวัตถุอยู่นอกแกน (Coma) การใช้เลนซ์สองอันประกบกัน (Doublet lens) ของระบบแสงทำให้ไม่มีแอสติγμαติซึ่ม (Astigmatism) และความคลาดทรงกลม (Spherical aberration) แต่ก็ยังมีความคลาดเนื่องจากวัตถุอยู่นอกแกน (Coma) เหลืออยู่ ฉะนั้นเลนซ์ที่เหมาะสมที่สุดที่จะไม่ให้มีความคลาดเนื่องจากวัตถุอยู่นอกแกนเป็นพวกเลนซ์ใกล้วัตถุของกล้องจุลทรรศน์ (Microscope objective)

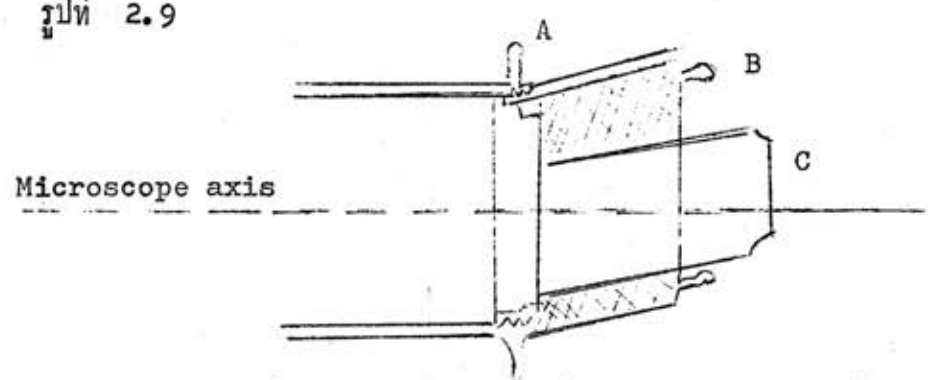
ในการออกแบบสร้างเลนซ์ ให้ได้คุณภาพดีขึ้นนั้น Prof. Conrady<sup>(10)</sup> ได้วางหลักเกี่ยวกับชนิดของระบบเลนซ์ไว้ ซึ่งพบว่าโดยการเปลี่ยนมาตราส่วน (Scale) เพื่อให้ส่วนโค้ง (Curve) ต่าง ๆ ของเครื่องมือค่อย ๆ เปลี่ยนรูปร่าง (อธิบายได้ด้วยการคำนวณ) ความคลาดทรงกลมและแอสติγμαติซึ่ม อาจกำจัดได้เหลือแต่ความคลาดเนื่องจากวัตถุอยู่นอกแกน

เมื่อทำการทดสอบเลนซ์จะให้ภาพที่ชัดเจนนตรงกลางและมีความคลาดเนื่องจากวัตถุอยู่นอกแกน (Coma) เล็กน้อยที่ขอบของเลนซ์ ภาพที่มีความคลาดเนื่องจากวัตถุอยู่นอกแกน ไม่สามารถตรวจกับเลนซ์ใกล้วัตถุ (Objective) ในตำแหน่งปกติได้ นอกจากกับแสงที่เข้ามาเอียง ๆ ผ่านมาถึงเลนซ์ใกล้ตา (eye piece) ฉะนั้นจึงออกแบบสร้างให้เลนซ์ใกล้วัตถุวางอย่างพิเศษ ให้แกนของเลนซ์อ้าวางที่มุมถึง  $10^\circ$  กับแนวแกนได้ ขณะที่จุดศูนย์กลางของรูรับแสง ยังวางอยู่บนแนวแกนของแสงของกล้องจุลทรรศน์ รูป 2.10 แสดงการจัดกล้อง ที่จุด A ที่ปลายกล้องจุลทรรศน์ ซึ่งมีชั้นทรงกระบอกสั้น ๆ อยู่รับแกนเบน  $5^\circ$  กับแกนของกล้องจุลทรรศน์ ที่จุด B ซึ่งสามารถหมุนภายในทรงกระบอกเจาะเป็นรูให้เลนซ์ใกล้ตา และเลนซ์ที่อยู่ในทรงกระบอก B ส่วนมุมอื่น ๆ อาจคำนวณได้จากมุมซึ่ง B โค้หมุนไป ภาพของวัตถุ (Star) ที่มองเห็น และภาพถ่ายออกมาดูว่ามีความคลาดประการใดบ้าง รูปที่ 2.11 พบว่าตำแหน่งที่หนึ่งของโฟกัสสอดคล้องกันอย่างไร เงามไปข้าง หน้าของความคลาดเนื่องจากวัตถุอยู่นอกแกน (Coma) ดังรูปเป็นรูปไฮเพอโบลา (Hyperbolic form) ของวงคำ (Dark ring) และค่าของความเข้มคงที่ของวงสว่างวงแรก (First bright) เป็นครึ่งวงกลม

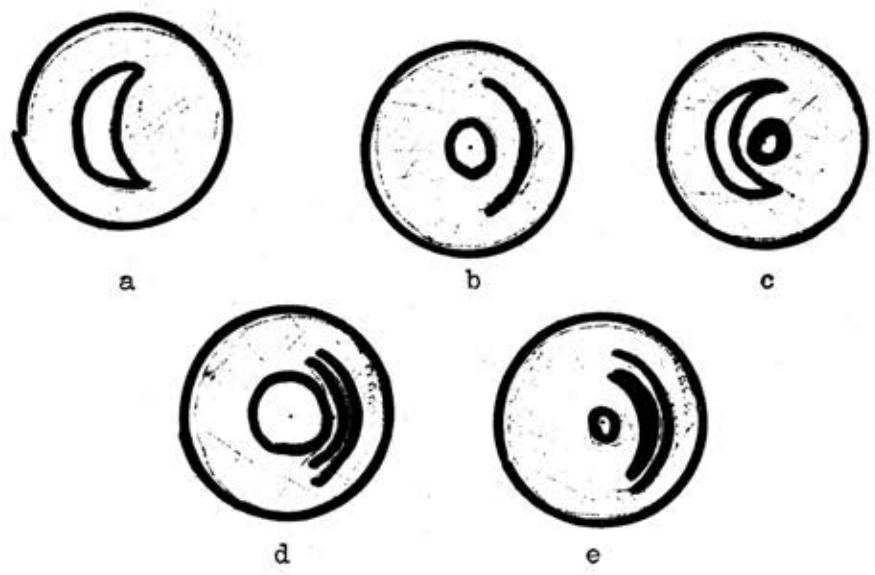




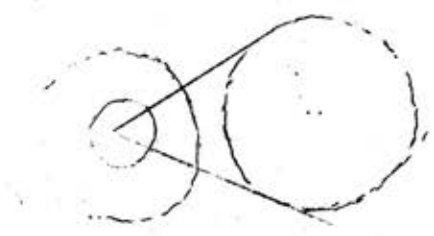
รูปที่ 2.9



รูปที่ 2.10 แสดงภาพเครื่องมือหาความคลาดโคม่า



รูปที่ 2.11 ความคลาดโคม่า



รูปที่ 2.12 แสดงจุดโฟกัสของความคลาดโคม่า

จากภาพถ่ายรูปที่ 2.11 ที่จุดโฟกัสรูป 2.11 c ที่ระยะประมาณ 5 ม.ม. และ 1 ม.ม. (รูป 2.11 a,b) ขางนอกจุดโฟกัสและข้างในจุดโฟกัส (รูป 2.11 d,e) ตำแหน่งนี้สอดคล้องกับความต่างของทางเดินของแสงประมาณ  $\frac{1}{2}\lambda$ ,  $1\lambda$  ระหว่างตรงจุดกลางเลนซ์และตรงขอบเลนซ์

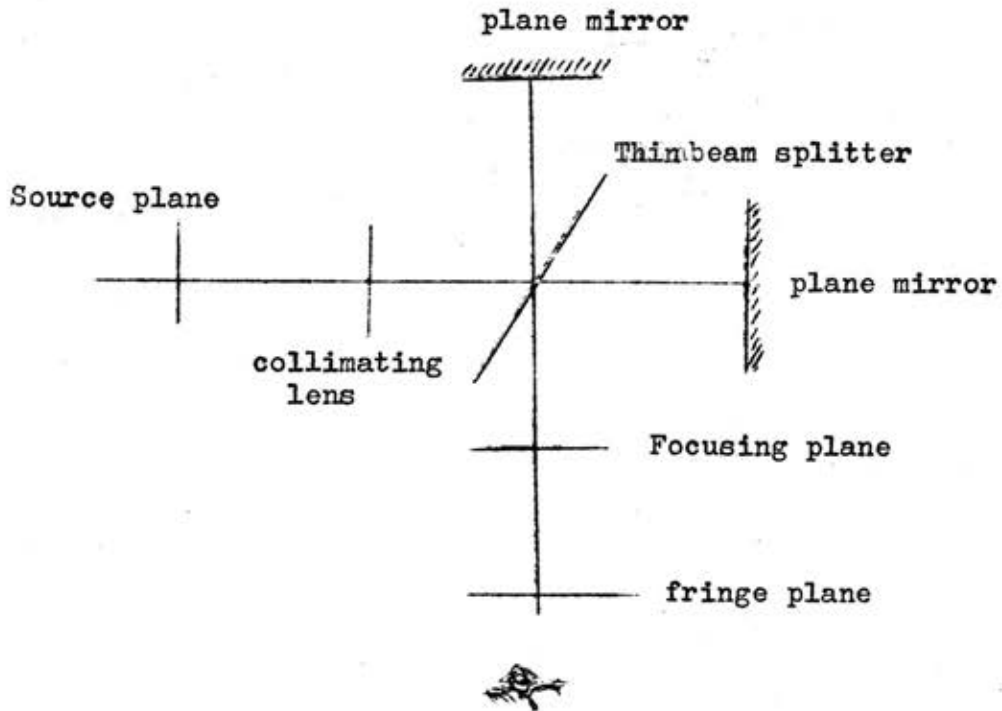
ส่วนจุดโฟกัสการแทรกสอดของคลื่น (Interferent ring) ที่ปรากฏจะเอนไปข้างหน้า (ข้างหัว) ขณะที่ส่วนในจุดตรงกลางมุ่งตรงไปทางหาง (Tail) ส่วนอีกภาพจุดตรงกลางชัดเจขึ้นและฉาดลาย (Pattern) ค่อย ๆ จางลงไป คล้ายทรงกลมเมื่อความต่างวัภาค (Phase) เนื่องจากความคลาดเนื่องจากวัตุอยู่นอกแกน (Coma) น้อยลง เมื่อเปรียบเทียบกับระยะจากจุดโฟกัส ในภาพถ่ายนั้นปรากฏว่าในรูป 2.11 a,e แสดงถึงภาพที่เห็นแสงเกิดจากความสัมพันธ์ของความเข้มแสง ซึ่งไม่ค่อยจะเห็นชัดนักโดยภาพถ่ายรูป 2.12 อธิบายอยู่ในตัวแล้ว แสดงถึงจุดกลางหรือจุดโฟกัสของความคลาดเนื่องจากวัตุอยู่นอกแกน (Coma) เป็นรูปคร่าว ๆ ให้เห็นตำแหน่งและขนาด

จากการทดสอบด้วยดาว (Star) แสดงว่าเลนซ์ที่แก้ความคลาดแล้วจะให้ภาพชัดที่จุดศูนย์กลาง แต่ความคลาดเนื่องจากวัตุอยู่นอกแกน จะทำให้ส่วนนอกออกไปมีรูปจุดโฟกัสที่อยู่นอกแกน (Extra focal)

ที่ปรากฏจะแสดงถึงความคลาดทรงกลมแต่ละแถบ (Zonal spherical aberration) ที่เหลืออยู่ ซึ่งคิดมาจากการคำนวณ อย่างไรก็ตามมักไม่ค่อยคิดถึงทั้งทางทฤษฎีและการปฏิบัติ

ความคลาดที่ทดสอบโดยอินเทอร์เฟียโรมิเตอร์ (The Interferometer Patterns due to the Primary Aberrations)

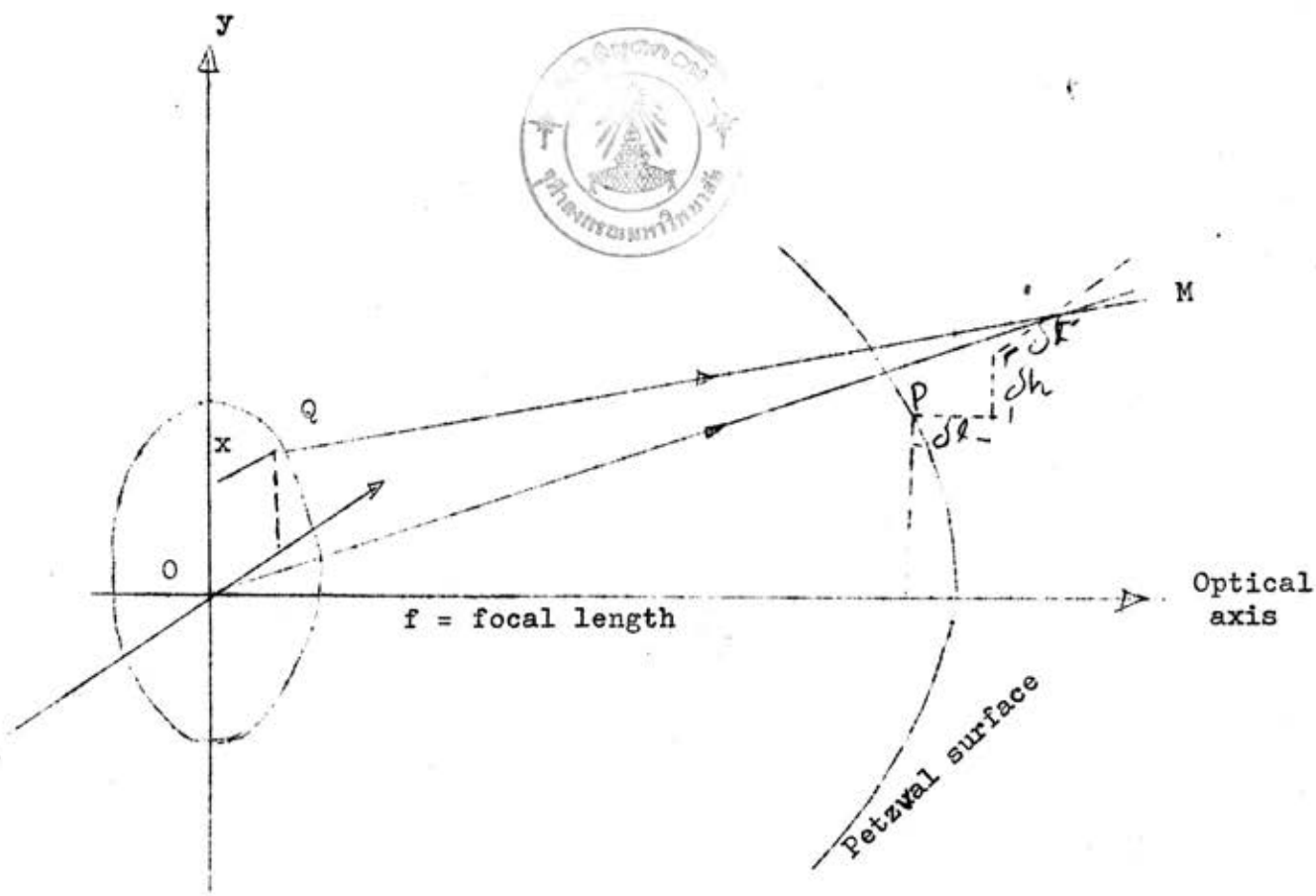
การตรวจสอบคุณภาพของเลนส์อาจทำได้อย่างรวดเร็ว โดยสังเกตจากลวดลาย (Pattern) ในอินเทอร์เฟียโรมิเตอร์ (Interferometer) ผู้สังเกตจำเป็นต้องทราบว่าลวดลาย (Pattern) อย่างไหนเป็นสมบัติของความคลาด (Aberration) ชนิดใด ภายใต้เงื่อนไข (Condition) อะไรบ้าง วิธีอธิบายลวดลายเหล่านี้ผู้ที่ใช้อินเทอร์เฟียโรมิเตอร์ทดสอบเลนส์นั้น จะต้องจดจำลวดลาย ชนิดต่าง ๆ ที่เกิดขึ้นได้ว่าเนื่องจากอะไร ซึ่งบางทีก็มีความคลาดชนิดเดียว บางทีก็มีหลายชนิดผสมกันความรู้เกี่ยวกับลวดลายเนื่องจากความคลาดปฐมภูมิ (Primary Aberrations) ต่าง ๆ นี้ เป็นการช่วยอย่างมากในการที่จะจัดแยกบอกได้ว่า คุณภาพของเลนส์เป็นอย่างไร และผู้ทดสอบจะต้องเข้าใจ ลวดลายในทันทีที่มีความคลาดอะไรผสมกันมากน้อยแค่ไหน ซึ่งเป็นความประสงค์ของการทดสอบทางทัศนวิสัย และจะได้อธิบายว่าลวดลายนั้น มีความคลาดอะไรอยู่ โดยการเขียนกราฟหารูปร่างได้อย่างถูกต้อง ซึ่งหลายกรณีที่เป็นความคลาดทรงกลม ความคลาดเนื่องจากวัตถุอยู่นอกแกน และแอสติคมาติซึม วิธีที่จะตีความหมายจากลวดลาย (Determined pattern) เหล่านี้ ซึ่งเนื่องจากระยะทางเดินของแสงต่างกัน (Optical path difference) โดยจะพิจารณาถึงแสงขนานที่ตกลงบนพื้นผิวของเลนส์ เช่น บนเลนส์ใกล้วัตถุ (Objective) ของกล้องโทรทรรศน์ ขนาดเล็ก ในการทดลองนี้ใช้อินเทอร์เฟียโรมิเตอร์แบบของไมเคิลสัน (Compensate Michelson interferometer) รูปที่ 2.13 ซึ่ง Prof. Twyman ได้นำมาดัดแปลงโดยใช้กระจกราบจันทิให้ว (Fringe) เห็นชัด วางเลนส์ที่จะทดสอบไว้ที่จุดที่แสงจะหักเหออกสู่ตาผู้สังเกต เพื่อว่าแนวแกนของแสงจะได้ตั้งฉากกับกระจกราบจันทิให้ววงกลม (Circular fringe) เกิดขึ้นบนระนาบของจุดโฟกัส (Focal plane) ของมันเอง เรียกว่าเป็นริ้ว (Fringe) ที่แสงตกเป็นแสงขนานหรือริ้วของไฮดิงเงอร์ (Haidinger's fringe) เมื่อใช้เลนส์ที่ไม่มีความคลาดมาทดสอบบนอินเทอร์เฟียโรมิเตอร์จะเห็นริ้ว (Fringe) เป็นวงกลม แต่ถ้าหากใช้กระจกราบเป็นตัวสะท้อนแสงที่ปลายแขนโดยให้



รูปที่ 2.13 แสดง Twyman and Green interferometer

จุดศูนย์กลางความโค้งของกระจกนูนอยู่ที่เกี่ยวกับกับจุดโฟกัสของเลนส์ที่จะทดสอบบนแนวแกนของเลนส์ ถ้าไม่มีความคลาดใด ๆ แสงที่ตกผ่านเลนส์และกระจกโค้งจะสะท้อนกลับทางเดิมและไม่ให้ลวดลายใด ๆ แต่อย่างไรก็ตาม มักจะมีลวดลายเสมอเป็นเส้นหรือเห็นเป็นเม็ดและสว่างสลับกัน เมื่อเปลี่ยนระยะทางก็ไม่มีการเปลี่ยนแปลง ถ้าตั้งกระจกโค้งให้เอียงเป็นมุมริ้ว (Fringe) ที่มีความเอียงเท่ากันจะคล้ายกัน ในไมเคลสันอินเตอร์เฟียโรมิเตอร์ (Michelson Interferometer) การเคลื่อนที่ขนานของกระจกรวม จะสอดคล้องกับการเลื่อนไป (Shift) ของโฟกัสของเลนส์ที่จะทดสอบ ในไมเคลสันอินเตอร์เฟียโรมิเตอร์ คนแสงมีขนาด (Extended source) ของแสงสีเดียว (Monochromatic light) ที่วางที่ระนาบของโฟกัส (Focal plane) ของเลนส์จลแสงขนาน (Collimating lens) เพื่อว่าคลื่นแสงที่มีทิศทางต่างกันจะโคตกกลงบนเลนส์แยกลำแสง (Beam splitter lens) ทางก้านผู้ส่งเกต (Exit aperture) จะรวมแสงให้ริ้ว (Fringe) เกิดขึ้น เช่นเดียวกับคนแสงบนระนาบของโฟกัส (Focal plane) ของเลนส์จลแสงขนาน (Collimating lens) แต่ถ้าหากใช้ปริซึมแทนกระจกรวมที่ปลายแขนของอินเตอร์เฟียโรมิเตอร์ ริ้ว (Fringe) ที่ได้จะไม่เป็นวงกลม แต่จะเป็นรูปอิลลิป (Ellips) หรือไฮเพอร์โบลา (Hyperbola) ขึ้นกับความสัมพันธ์ของตำแหน่งของตัวสะท้อนแสง (Reflector) ถ้าปริซึมเอียงเป็นมุมที่เหมาะสมก็จะได้ริ้วเป็นรูปอิลลิป (Ellips) ไฮเพอร์โบลา (Hyperbola)

การพิจารณาลวดลายต่าง ๆ ที่เกิดขึ้นเนื่องจากความคลาดนั้น จากรูป 2.14 เมื่อแสงขนานตกกลงบนพื้นผิวของเลนส์และไปถึงจุด M ซึ่งคิดว่าเคลื่อนที่จากจุดที่ควรจะเกิดภาพ P (Ideal paraxial Image Point P) ใน Petzval surface เป็นระยะ  $sl$  ไปตามแกนของเลนส์  $sh$  เป็นความสูง  $h$  ที่เพิ่มขึ้นจากภาพ  $st$  ตั้งฉากกับ  $sl$  และ  $sh$  จะเห็นว่ามีคลาดปฐมภูมิ (Primary Aberration) เข้ามาเกี่ยวข้องกับควย จากความต่างของทางเดินของแสงที่มาถึงจุด O (Len's centre) และจุด Q ที่อยู่บนบริเวณรับแสงของ  $s$  ซึ่งที่จุดรวมกำหนด (Co-ordinate)  $x, y$  ผลต่างของทางเดินของแสงที่มาถึงจุดศูนย์กลางกับทางเดินของแสงที่มาถึงจุด Q เขียนได้เป็น



$h = \text{image height}$

รูปที่ 2.14 แสงทางเค้นของแสงเมื่อผ่านเลนส์ที่มีความคลาด

$$O.P.D. = \frac{a_1}{4} (x^2 + y^2)^2 + \frac{h}{l} a_2 y (x^2 + y^2) + \frac{1}{2} \left(\frac{h}{l}\right)^2 a_3 (x^2 + 3y^2) + \frac{1}{2} \frac{d^2 l}{l^2} (x^2 + y^2) + \frac{S h y}{l} + \frac{S t}{l} x \dots\dots\dots(1)$$

$l$  = ระยะของภาพจากผิวหลังของเลนส์หรือเลนส์ใกล้วัตถุซึ่งเกือบจะเท่ากับทางยาวโฟกัส  $f$

$a_1, a_2, a_3$  เป็นฟังก์ชัน (Function) ของรัศมี (Radii) ชั้นหักเห (Refractive Index) ความหนา (Thickness) และระยะระหว่างเลนส์ นั้นค่าคงที่ (Constant) ของเลนส์ทั้งระบบ (System) จะบอกถึงการจัด และขนาด (Construction & Size) ซึ่งเป็นค่าคงที่ของความคลาด

$a_1$  วัดเป็นค่าความคลาดทรงกลม

$a_2$  วัดเป็นค่าความคลาดเนื่องจากวัตถุอยู่นอกแกน

$a_3$  วัดเป็นค่าความคลาดเอียง

ค่าเหล่านี้เกี่ยวข้องกับการวัดอย่างเรขาคณิตของความคลาด โดยมีความสัมพันธ์ โดยประมาณ ดังนี้

$$\left. \begin{aligned} a_1 &= \frac{\text{ความคลาดทรงกลม}}{s^2 f^2} \\ a_2 &= \frac{\text{ความคลาดเนื่องจากวัตถุอยู่นอกแกน}}{s^2 h} \\ a_3 &= \frac{\text{ระยะระหว่างแนวโฟกัส (Focal line)}}{2 h^2} = \frac{1}{2f} \end{aligned} \right\} \dots\dots (2)$$

ส่วนความคลาดเนื่องจากวัตถุอยู่นอกแกน (Coma) ในที่นี้หมายถึงระยะระหว่างภาพของแสงตกกลางเลนส์ (Paraxial Image Point) และจุดตัดกันของแสงตกของเลนส์ (Two Extremities) ของ  $y$ -axis ของเลนส์

$s$  เป็นรัศมีของรูรับแสง

ซึ่งสมการเหล่านี้ใช้ได้กับรังสีของแสงตกลงมาทำมุมเล็กน้อยบนเลนส์บางที่มีรูรับแสง เล็ก

ความคลาดอีก 2 อย่างคือความคลาดโค้ง (Curvature of field) และความบิดเบี้ยว (Distortion) ซึ่งความคลาดทั้งสองนี้ปรากฏในสมการ (1) ในเทอมของ  $\delta l$ ,  $\delta h$

เมื่อวางเลนส์ในอินเตอร์เฟียโรมิเตอร์ ที่จะใช้ทดสอบลวดลาย (Pattern) ที่แลเห็น คล้ายกับเป็นวงคลื่นที่ออกมาจากเลนส์ แต่ละวงจะผ่านจุดที่มีความต่างของทางเดินของแสงเท่ากัน แสงที่ผ่านเลนส์ 2 ครั้ง O. P. D. ของแต่ละวง (Band) จะเป็นครึ่งช่วงคลื่นมากหรือน้อยกว่า O. P. D. ของวงถัดไปของแต่ละข้าง สมการ (1) จะกลายเป็นสมการของเส้นโค้งที่ทำให้มีลวดลายที่เห็นในอินเตอร์เฟียโรมิเตอร์ ซึ่งแต่ละลวดลายนั้นเนื่องจาก O. P. D. ที่ต่างกันไป  $\frac{\lambda}{2}$  ฉะนั้นการที่ลวดลายจะเกิดเป็นรูปร่างอย่างไรนั้น ขึ้นอยู่กับคุณภาพของเลนส์ เมื่อวางเลนส์ในอินเตอร์เฟียโรมิเตอร์ และจัดดีแล้ว สมมติว่าโคคาของ  $\delta l$ ,  $\delta h$ ,  $\delta t$  เราก็ก็นลงในสมการ (1) แล้วเขียนกราฟผลของเส้นแต่ละเส้น จะมีเส้นโค้ง 1 เส้นแต่ละครั้งที่วกเข้าไป  $\frac{\lambda}{2}$  ในค่าของ O. P. D. (ต้องระวังให้ทั้งหมดอยู่ในหน่วยเดียวกันแม้แต่ความยาวคลื่น ค่า  $x$ ,  $y$  ควรเป็น ซม.) เราเขียนสมการ (1) ใหม่ เพื่อความสะดวก

$$P = A(x^2 + y^2)^2 + B(x^2 + y^2)y + C(x^2 + 3y^2) + D(x^2 + y^2) + Ey + Fx \dots (3)$$

เมื่อค่า  $P$ ,  $A$ ,  $B$ , ..... อยู่ในเทอมของความยาวคลื่น ปริมาณ  $A$ ,  $B$ ,  $C$  วัดความคลาดทรงกลม ความคลาดเนื่องจากวัตถุอยู่นอกแกน ความคลาดเอียง

$D$ ,  $E$ ,  $F$  วัดการเลื่อนไปตามแนวแกน และแนวตั้งฉากของจุดศูนย์กลางความโค้งของกระจกโค้ง จากจุดที่เกิดภาพของแสงตกที่กลางเลนส์ เมื่อคำนวณรูปร่างของลวดลายของเลนส์ โคคาเหล่านี้แล้วก็จะทราบคุณภาพของเลนส์ได้



## วิธีเขียนเส้นโค้ง (Curve)

อาจทำได้หลายวิธี แต่มีหลักสำคัญ 2 ประการคือ วิธีค่าที่เขียน (Cartesian Method) ซึ่งแลเห็นได้ชัดเจนทุกจุดทุกเส้นโค้งอย่างถูกต้อง แต่วิธีโพลาร์ (Polar Method) ให้เส้นโค้งออกมาเป็นรูปที่ละ 20 - 30 เส้น เมื่อคำนวณเส้นโค้งเพียงเส้นเดียว ฉะนั้นจึงใช้วิธีนี้เมื่อเป็นลวดลาย (Pattern) ง่าย ๆ ความถูกต้องก็มีพอสมควร ส่วนวิธีค่าที่เขียนมีประโยชน์ทาง Curve tracing

จากสมการ (3) เมื่อมีค่า P ค่า y นอกในเทอม x หรือกลับกัน ถ้าเรากำหนดค่าให้เปลี่ยนไปหลายค่า เราก็มีสมการที่จะคำนวณหลายค่าตามตัวที่เปลี่ยนค่าไป จุดที่ได้โดยการกำหนดค่าที่เปลี่ยนแปรไป จะอยู่บนเส้นโค้ง เชื่อมติดต่อกันทุกจุดซึ่ง O.P.D. เท่ากัน หากได้โดยเลือกค่า P ค่าอื่น ๆ ของตัวเปลี่ยนคานบนเส้นโค้งนี้ จะหาได้เมื่อใดจุดพอเพียง จึงเขียนเส้นโค้ง (Curve)

วิธีของโพลาร์ (Polar Method) เป็นวิธีการที่ใช้หาค่าของตัวแปรค่า ซึ่งจะสัมพันธ์กับค่าที่กำหนดให้ค่าอื่น ๆ แต่เพื่อความสะดวกใช้สมการเป็นแบบโพลาร์ (Polar co-ordinate) โดยให้  $x = r \cos \theta$  ,  $y = r \sin \theta$  ในสมการ (3) จะได้ ;

$$P = Ar^4 + Br^3 \sin \theta + Cr^2(1 + 2 \sin^2 \theta) + Dr^2 + Er \sin \theta + Fr \cos \theta \dots (4)$$

ต่อไปเราเลือกอนุกรม (Series) ของค่า  $\theta$  เช่น  $0^\circ, 20^\circ, 40^\circ \dots 160^\circ$  และแต่ละค่าของ  $\theta$  สมการจะเป็นแบบ,

$$P = Ar^4 + Cr^3 + Hr^2 + Jr \dots (5)$$

A วัดความคลาดทรงกลม

c = B sin  $\theta$  วัดค่าความคลาดเนื่องจากวัตถุอยู่นอกแกน

H = C + D + 2 C sin  $2\theta$  วัดค่าความคลาดเอียงและการเลื่อนไปของจุดโฟกัสตามแนวแกน

$$J = E \sin \theta + F \cos \theta \quad \text{วัดค่าการเลื่อนไปของจุดโฟกัสตามแนวตั้ง}$$

โดยกำหนดค่าอนุกรม (series) ของ  $r$  ให้สอดคล้องกับค่า  $P$  อาจคำนวณได้โดยสมการ (4) และกราฟที่เขียนติดคือ  $P$  และ  $r$  โดยเฉพาะค่า  $\theta$  ให้  $P$  เป็นแกนในแนวตั้ง  $r$  เป็นแกนในแนวราบ ค่าของ  $r$  อ่านจากเส้นโค้งแต่ละค่าที่ต้องการของ  $P$

สมมติว่า  $P = \frac{1}{2} \lambda, \lambda, \frac{3}{2} \lambda, \dots$   
 จนกระทั่ง  $r$  มีค่าเท่ากับครึ่งหนึ่งของรัศมีแสงของเลนส์ วิธีนี้ทำซ้ำแต่ละค่า  $\theta$  ที่เลือก ผลสุดท้ายจะได้เส้นลากไปตามเส้นรัศมีของมัน (Radial line) เส้นโค้งทั้งหมดที่ได้  
 ใ้รับโดยการลากจุดเชื่อมกัน หรือเป็นจุดที่มีค่า  $P$  เท่ากันตลอด Radial line เพื่อ  
 อ่านค่า  $r$  ให้สะดวกขึ้น ณ จุดที่เราเลือกค่า  $P$  จะสะดวกขึ้น ถ้า สำหรับลวดลาย (Pattern)  
 ที่คำนวณใหญ่ขึ้น สมมติว่าเลนส์มีทางยาวโฟกัส 25 ซม. และเปิดหน้ากล้อง 3 ซม.

นำไปวางในอินเทอร์เฟียโรมิเตอร์โดยใช้แสงสีเขียวของปรอท ( $\lambda = 5461 \text{ \AA}$ )  
 ทิศทางของแสงตกทำมุม  $5^\circ$  กับแกนของเลนส์และเราจะสมมติว่าเลนส์อันนี้มีค่าคงที่  
 (Constant) ดังนี้

$$\begin{aligned} a_1 &= .00008 && \text{ซ.ม.} \\ a_2 &= .00125 && \text{ซ.ม.} \\ a_3 &= .01 && \text{ซ.ม.} \end{aligned}$$

ค่าเหล่านี้สอดคล้องคร่าว ๆ กับความคลาดของแสงตกของเลนส์ที่จุดโฟกัสของ  
 2, 5, 7 เท่าของ Rayleigh quarter wave limit ซึ่งจำนวนลวดลายที่เป็น  
 ไปได้ของเลนส์ ย่อมเป็นไปได้หลายชนิด บางชนิดก็ไม่เข้าเรื่องไหนเลย ในการที่จะเข้า  
 ใจถึงการหักกันของแสง (Interference) ที่เกิดจากเลนส์ที่ทดสอบ ผู้ทดลองต้อง  
 เข้าใจแม่นยำกับลักษณะของแต่ละลวดลายเนื่องจากความคลาดต่าง ๆ จะแทนค่าให้ดูดัง  
 ต่อไปนี้ ในสมการ (1)

$$P = 0.4 (x^2 + y^2)^2 + 2y (x^2 + y^2) + 0.4 (x^2 + 3y^2) + 14.65 \delta l (x^2 + y^2) + 732.4 (y \delta h + x \delta t) \dots (6)$$

เมื่อ P และตัวสัมประสิทธิ์ทุกตัวเป็นเทอมของความยาวคลื่น

ความคลาดทรงกลม (Pure spherical aberration)

จากสมการ (2) เราจะเห็นว่า ถ้าสมมติให้  $a_1 = 0.00008$  ความคลาดตามแนวแกน (Longitudinal aberration) ของเลนส์นี้ หรือระยะจากจุดโฟกัสของแสงตกของเลนส์ ถึงจุดโฟกัสแสงตกกลางเลนส์ = 0.11 ซม. ฉะนั้นลำดับที่คำนวณได้  $\delta l = 0.1, 0, -0.1, -0.2$  ซม. ซึ่งลำดับเหล่านี้บนแถบภาพที่ได้มาโดยให้  $h = 0.002$  ในแต่ละกรณี ซึ่งค่าเหล่านี้เอามาเขียนเส้นโค้งแบบโพลาร์ (Polar co-ordinate) เช่น ในกรณีที่  $\delta l = 0, \delta t = 0, \delta h = .002$  เราจะได้สมการ

$$P = 0.4 (x^2 + y^2)^2 + 1.56y$$

หรือแบบโพลาร์

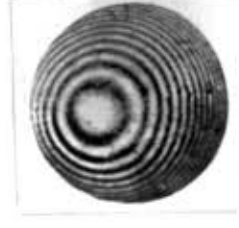
$$P = 0.4r^4 + 1.56 r \sin \theta$$

ซึ่งใช้กราฟช่วยอีกอันเขียนแต่ละ  $20^\circ$  ของคามุม  $\theta$  และค่า x ที่สอดคล้องกับ

$$P = 0, +\frac{1}{2}, +1, +\frac{3}{2}, +\dots$$

เมื่อเขียนจุดที่มีค่า P ค่าเดียวกันจะได้เส้นโค้งที่ต้องการ

จากผลการคำนวณเปรียบเทียบกับภาพที่ได้จาก อินเตอร์เฟียโรแกรม



$\delta h = .002, \delta l = 0.1$

$\delta l = 0$

$\delta l = -0.1$

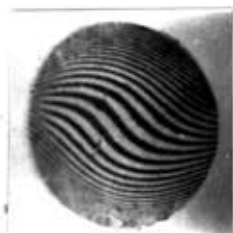
$\delta l = -1$

ความคลาดเนื่องจากวัตถุอยู่นอกแกน (Pure coma)

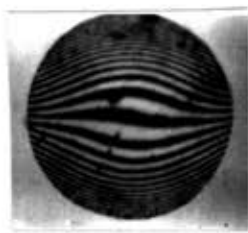
สำหรับกรณีนี้ สมการที่จะนำไปเขียนเส้นโค้ง

$$P = 2y(x^2+y^2) + 14.65 \delta l (x^2+y^2) + 732.4 (y \delta h + x \delta t)$$

มีอยู่ ๔ กรณี ที่คำนวณออกมาได้ ค่า 4 อันแรก  $\delta l = 0$  มีจุดศูนย์กลางของ  
กระจกอยู่ที่เดียวกัน (coincide) กับ จุดภาพของแสงตกกลางเลนส์ และอีก 4  
จุดศูนย์กลางเลื่อนไปเป็นระยะ  $\delta l = .136$  แต่ละค่าของ  $\delta l$  และลวดลายทั้ง 4  
ที่คำนวณได้ มีทั้งค่า  $h = 0$  or  $\pm .0041$  ซม. และ  $\delta t = 0$  หรือ  $.002$   
ซ.ม. ผลของการคำนวณ กับภาพที่ได้จาก Interferogram เปรียบเทียบกันด้วย



$$\delta l = 0 \\ \delta h = 0.0041$$



$$\delta l = 0 \\ \delta h = 0$$



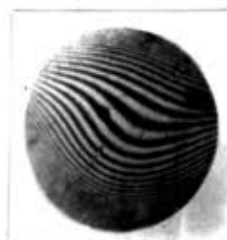
$$\delta l = 0 \\ \delta h = 0$$



$$\delta t = 0 \quad \delta l = 0 \\ \delta h = -.0041$$



$$\delta l = 0, \delta t = 0 \\ \delta h = -.0041$$



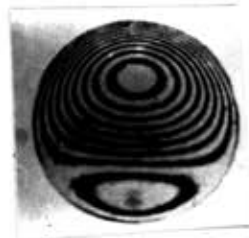
$$\delta l = 0.136 \lambda \quad \delta t = 0 \\ \delta h = 0.0041$$



$$\delta l = 0 \\ \delta h = 0$$



$$\delta l = 0.136 \lambda \quad \delta t = 0 \\ \delta h = -.0041$$



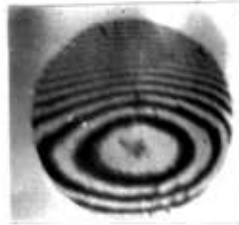
ในแอสติกมาทิสซึม (Pure astigmatism) เงามีสมการกึ่งนี้

$$P = .7(x^2 + 3y^2) + 14.65 \sqrt{x^2 + y^2} + 732.4 (y \sqrt{h} + x \sqrt{t})$$

ลวดลายที่คำนวณได้ ต่างกัน 5 ตำแหน่ง ของกระจกตามแกนของเลนส์ และมีลวดลายอื่นซึ่งคำนวณในแต่ละกรณี เพื่อแสดงผลของการเลื่อนไปเล็กน้อย คือ  $\delta h = .002$



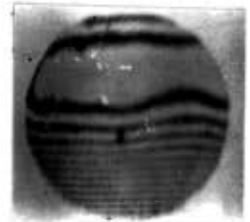
$$\delta l = 0$$



$$\delta l = 0.1912$$



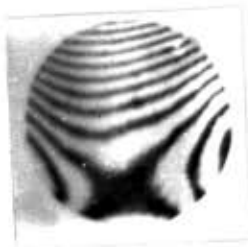
$$\delta l = 0$$



$$\delta l = -.0478$$



$$\delta l = -.1912$$



$$\delta l = -.0956$$



$$\delta l = -.1434$$