

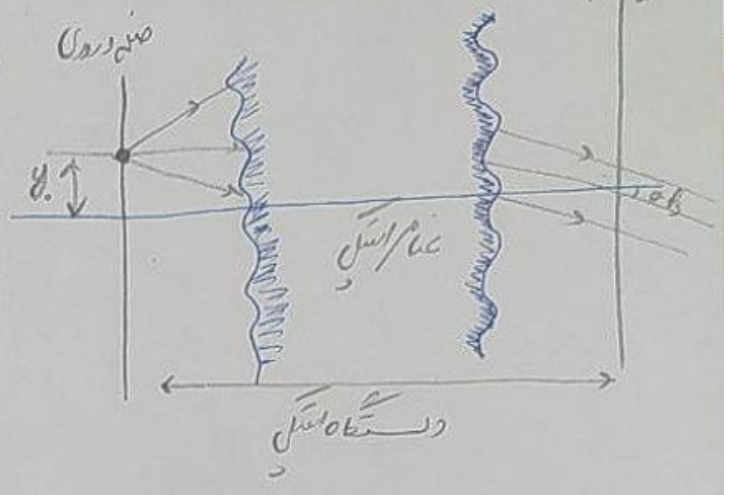
چون مختصات مرکز سن در یک نگاه

MINI NOTE 8  
LAD CAMERA

$$\begin{pmatrix} y_f \\ \alpha_f \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} A & B \\ C & D \end{pmatrix} \begin{pmatrix} y \\ \alpha \end{pmatrix} \rightarrow \begin{cases} y_f = Ay + B\alpha \\ \alpha_f = Cy + D\alpha \end{cases}$$

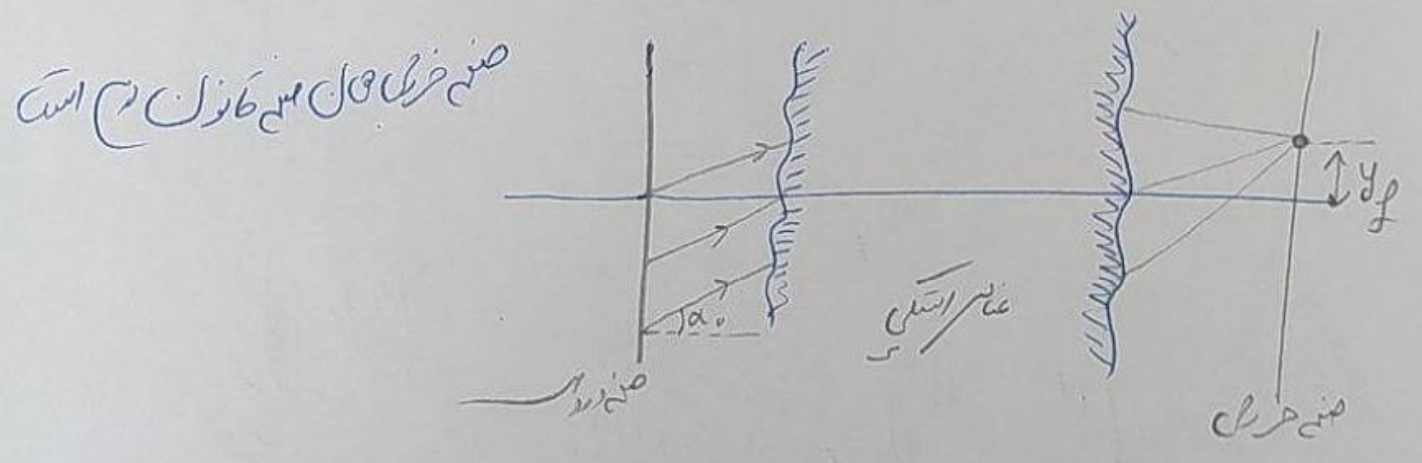
①  $D=0$  ←  $\alpha$  حرفه‌دار است  
 $y_f = \alpha_e$ ,  $\alpha_f = cy$

تمام پرتوهای موازی یک نقطه در سطح ورودی متمرکز می‌شوند و سن در آن نقطه قرار می‌گیرد  
 که در این حالت سن در یک نقطه قرار می‌گیرد و  $\alpha$  ثابت می‌ماند  
 فواری هستند  
 سطح ورودی بر سطح خروجی اول است



②  $A=0$  ←  $y_f = B\alpha$   
 $y_f$  مستقل از  $y$  است

تمام پرتوهای موازی در سطح ورودی (موازی به محور) موازی می‌مانند و در یک ارتفاع  $y_f$  قرار می‌گیرند





تجزیه توان سلسله  
درام خطی

$$\text{عدد عدسی} \rightarrow \frac{1}{s} + \frac{1}{s} = \frac{1}{f}$$

① عدس نامرئی یا مجلیع و عدس نامرئی یا بزرگ کننده

② عدس نامرئی یا بزرگ کننده و عدس نامرئی یا کوچک کننده

در هر دو حالت عدس نامرئی و عدس I است

اصلاح کردن از نقطه بی نهایت و عدس نامرئی یا بزرگ کننده  
↓  
درام خطی

س - روابط هم سطح برای عدس مجلیع  $\frac{1}{s}$

تفسیر این از نقطه بی نهایت عدس نامرئی یا بزرگ کننده  
← به دلیل توان مثبت عدس  $\frac{1}{f}$

$$s + s = p$$

تقریباً صحت دارند

عدس صحت  $\equiv$  ریویز

عدس نامرئی یا بزرگ کننده  
تجزیه توان عدس

$$\begin{aligned} &\rightarrow \frac{1}{s_1} + \frac{1}{s_1} = \frac{1}{f_1} \\ &\rightarrow \frac{1}{s_2} + \frac{1}{s_2} = \frac{1}{f_2} \end{aligned}$$

چون عدس نامرئی یا بزرگ کننده اول عدس نامرئی یا بزرگ کننده است

$$s_2 = -s_1$$

$$\Rightarrow \frac{1}{s_1} + \frac{1}{s_2} = \frac{1}{f_1} + \frac{1}{f_2} = \frac{1}{f} \rightarrow \frac{1}{f} = \frac{1}{f_1} + \frac{1}{f_2} + \dots$$

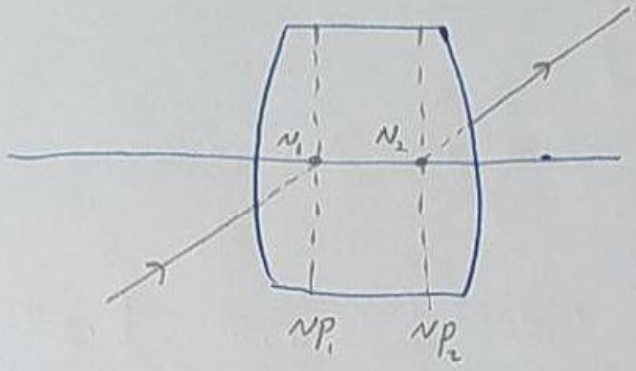
$$P = P_1 + P_2 + \dots$$

دو مرکز نماند ← در این لول در یک صفحه واقع است

صورتی اصل م متوسط در صحنه نقطه است و این است که از استه استیل واقع است

- در این صحنه بر روی استه از مرکز دیگر بدون اثرات و با جابجایی های مستقیم عبور کند

نقاط همی در یک صفحه بود و استه استیل تصحیح این مرکز را بدین کار سازند

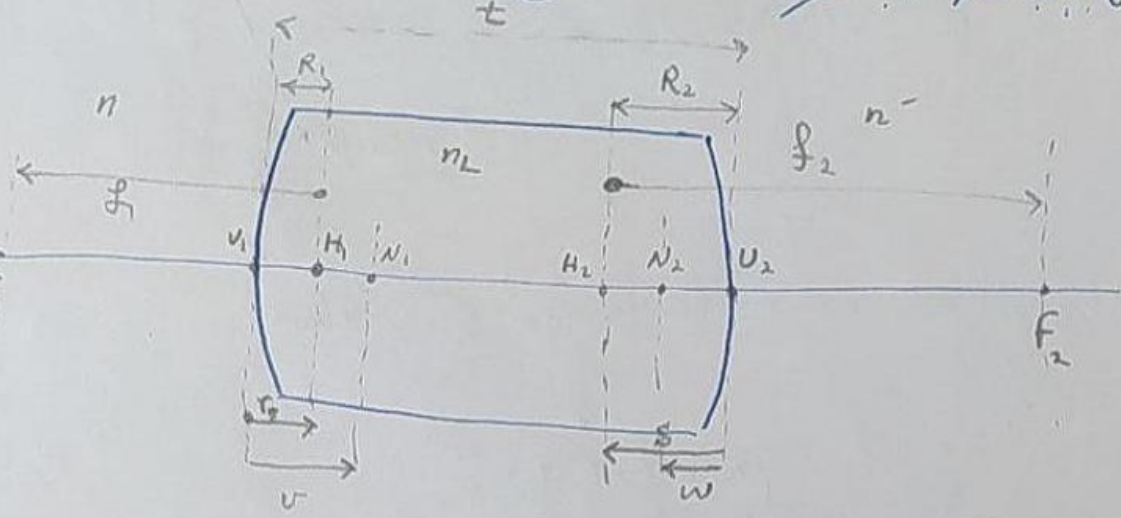


اگر بر طول در راستای که از نقطه همی اول  $N_1$  گذرد

به استه استیل خورد این در راستای از آن صحنه

ن شود که با جابجایی در دو مرکز است

اما در اندازه ای خاص که در نظر داریم از نقطه همی دوم  $N_2$  گذرد



ارواح:

$r$  مکان نقطه اصلی نسبت به  $v_1$

$$v_2 \quad s \quad s \quad = \quad = \quad s$$

$$\text{نقطه همی نسبت به مرکز اصلی اول} = f_1$$

$$f_2 = r \quad s \quad s \quad = \quad = \quad f_2$$

علت نامشخص بودن این صحنه

$$s \quad s \quad = \quad = \quad s$$



$$\frac{1}{f_1} = \frac{n_L - n^-}{n R_2} - \frac{n_L - n}{n R_1} - \frac{(n_L - n)(n_L - n^-) t}{n_2 R_1 R_2}$$

a  $f_2 = -\frac{n^-}{n} f_1$

فاصله کسین اولی  $\rightarrow r = \frac{n_L - n^-}{n_2 R_2} f_1 t$  a  $s = -\frac{n_L - n}{n_2 R_1} f_2 t$

فاصله کسین دومی  $v = (1 - \frac{n^-}{n} + \frac{n_L - n^-}{n_2 R_2} t) f_1$ ,  $w = (1 - \frac{n}{n^-} - \frac{n_L - n}{n_2 R_1} t) f_2$

فاصله کسین سومی  $-\frac{f_1}{s_0} + \frac{f_2}{s_i} = 1$  a  $m = -\frac{n s_i}{n^- s_0}$

if  $(n = n^- = 1) \rightarrow r = \frac{n_L - 1}{n_L R_2} f_1 t$   $\rightarrow r = v$   
 $v = (1 - 1 + \frac{n_L - 1}{n_L R_2} t) f_1 = \frac{n_L - 1}{n_L R_2} t f_1$

$s = -\frac{n_L - 1}{n_L R_1} f_2 t \rightarrow s = w$   
 $w = (1 - 1 - \frac{n_L - 1}{n_L R_1} t) f_2$  فاصله کسین اول دومی در کسین سومی

$f_2 = -f_1$  فاصله کسین اول دومی در کسین سومی

سؤال: فاصحة كابلوكى رفاط الفل راريت على كورب كورب (الكونجست) تبت

تبت 40cm ، فزيت تبت 1.52 ، رفاط الفل 25cm

درتت التوت دار راراب  $n=1.33$

$$\frac{1}{f_1} = \frac{n_L - n}{nR_2} - \frac{n_L - n}{nR_1}$$

$$= \frac{(n_L - n)(n_L - n^{-1})}{nn_2} \pm \frac{1}{R_1 R_2}$$

$$\rightarrow \frac{1}{f_1} = \frac{1.52 - 1.33}{1(-25)} - \frac{1.52 - 1}{1 \times 25} - \frac{(1.52 - 1)(1.52 - 1.33)}{1(1.52)} \frac{4}{(-25)(25)}$$

$n_L = 1.52$   
 $n = 1.33$   
 $n = 1$

$f_1 = -35.74 \text{ cm}$

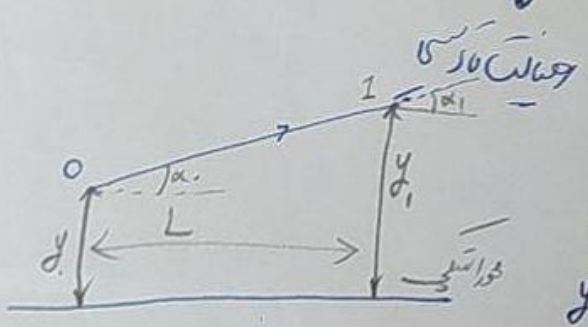
$f_2 = - \left( \frac{1.33}{1} \right) (-35.74) = 47.53 \text{ cm}$

$r = \frac{1.52 - 1.33}{1.52(-25)} (-35.74)(4) = 0.715 \text{ cm}$

$s = - \frac{1.52 - 1}{(1.52)(+25)} (47.53)(4) = -2.6 \text{ cm}$

نقطه الفل  $H_1$  —————  
نقطه الفل  $H_2$  —————  
نقطه الفل  $H_3$  —————

رؤس كورسكا  
رؤس كورسكا  
رؤس كورسكا



سؤال تبت راراب راراب

$\alpha_1 = \alpha_0$

$y_1 = y_0 + L \tan \alpha_0$

$y_1 = (1)y_0 + L(\alpha_0)$

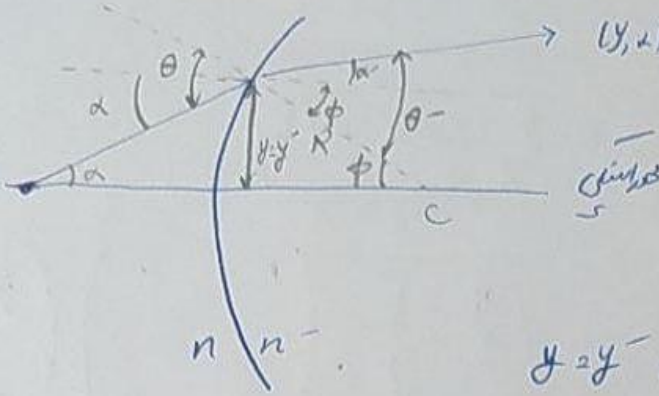
$y_1 = (-1)y_0 + L(\alpha_0)$

$$\rightarrow \begin{pmatrix} y_1 \\ \alpha_1 \end{pmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & L \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{pmatrix} y_0 \\ \alpha_0 \end{pmatrix}$$



سویں تبدیل کر کے

سویں تبدیل:



مقامی مرکز (y, alpha) سے انسانی، ہم مقامی مرکز (y-bar, alpha-bar) سے

ی = y-bar

$$\alpha^- = \theta^- - \phi = \theta^- - y/R$$

$$\alpha = \theta - \phi = \theta - y/R$$

مقامی مرکز سے

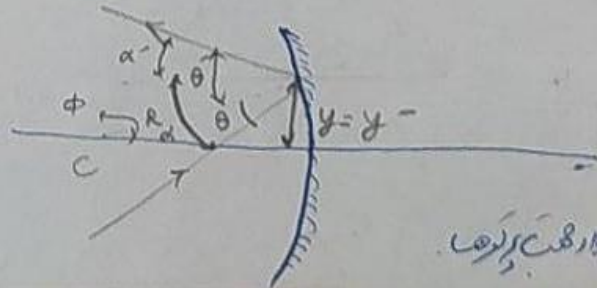
$$\rightarrow n\theta = n^-\theta^- \rightarrow \alpha^- = \left(\frac{n}{n^-}\right)\theta - y/R = \frac{n}{n^-}(\alpha + y/R) - y/R$$

$$\alpha^- = \frac{1}{R} \left(\frac{n}{n^-} - 1\right)y + \left(\frac{n}{n^-}\right)\alpha$$

$$\Rightarrow y^- = (1)y + (0)\alpha$$

$$\alpha^- = \left[\frac{1}{R} \left(\frac{n}{n^-} - 1\right)\right]y + \frac{n}{n^-} \alpha$$

$$\begin{pmatrix} y^- \\ \alpha^- \end{pmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ \frac{1}{R} \left(\frac{n}{n^-} - 1\right) & \frac{n}{n^-} \end{bmatrix} \begin{pmatrix} y \\ \alpha \end{pmatrix}$$



سویں

مقامی مرکز سے

انتگرالیست و رقتی است

برای هر دو حالت در جهت مثبت و منفی  $\alpha$  است  $\rightarrow$   $\alpha = \theta + \phi = \theta + \frac{y}{R}$

$$\alpha = \theta + \phi = \theta + \frac{y}{R} \quad \& \quad \alpha^- = \theta^- - \phi = \theta^- - \frac{y}{-R}$$

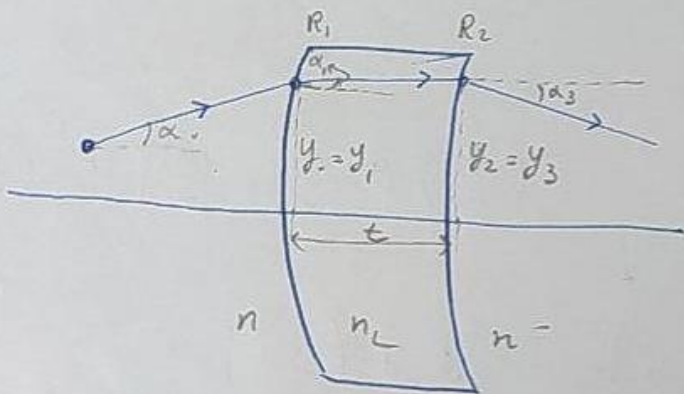
علاقه انحراف  $\rightarrow \theta = \theta^-$

$$\hookrightarrow \alpha^- = \theta^- + \frac{y}{R} = \theta + \frac{y}{R} = \alpha + \frac{2y}{R}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} y^- = (1)y + (0)\alpha \\ \alpha^- = (\frac{2}{R})y + (1)\alpha \end{cases} \rightarrow \begin{pmatrix} y^- \\ \alpha^- \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ \frac{2}{R} & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} y \\ \alpha \end{pmatrix}$$

در صورتی که  $\alpha$  و  $y$  در جهت مثبت و منفی است

در صورتی که  $\alpha$  و  $y$  در جهت مثبت و منفی است



$$\text{در صورتی که} \begin{pmatrix} y_1 \\ \alpha_1 \end{pmatrix} = M_1 \begin{pmatrix} y_0 \\ \alpha_0 \end{pmatrix}$$

$$\text{در صورتی که} \begin{pmatrix} y_2 \\ \alpha_2 \end{pmatrix} = M_2 \begin{pmatrix} y_1 \\ \alpha_1 \end{pmatrix}$$

$$\text{در صورتی که} \begin{pmatrix} y_3 \\ \alpha_3 \end{pmatrix} = M_3 \begin{pmatrix} y_2 \\ \alpha_2 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \begin{pmatrix} y_3 \\ \alpha_3 \end{pmatrix} = M_3 M_2 M_1 \begin{pmatrix} y_0 \\ \alpha_0 \end{pmatrix}$$

در صورتی که  $\alpha$  و  $y$  در جهت مثبت و منفی است

$$\rightarrow \begin{pmatrix} y_f \\ \alpha_f \end{pmatrix} = M_N M_{N-1} \dots M_2 M_1 \begin{pmatrix} y_0 \\ \alpha_0 \end{pmatrix}$$

$$\rightarrow M = M_N M_{N-1} \dots M_2 M_1$$



دالة انتقال، جسيمات



$$M = R_2 J R_1$$

$$M = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ \frac{n_L - n^-}{n^+ R_2} & \frac{n_L}{n^+} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & t \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ \frac{n - n_L}{n_L R_1} & \frac{n}{n_L} \end{pmatrix}$$

if  $t=0$  &  $n=n^-$

$$M = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ \frac{n_L - n}{n R_2} & \frac{n_L}{n} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ \frac{n - n_L}{n_L R_1} & \frac{n}{n_L} \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow M = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ \frac{n_L - n}{n} \left( \frac{1}{R_2} - \frac{1}{R_1} \right) & 1 \end{pmatrix}$$

دالة انتقال  $\rightarrow \frac{1}{f} = \frac{n_L - n}{n} \left( \frac{1}{R_1} - \frac{1}{R_2} \right)$

$$\hookrightarrow M = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ -\frac{1}{f} & 1 \end{pmatrix}$$

مصفوفة

$$M = \begin{pmatrix} A & B \\ C & D \end{pmatrix}$$

$$\rightarrow \text{Det}(M) = AD - BC = \frac{n_0}{n_f}$$

دالة انتقال

if  $M = M_1 M_2 M_3 \dots M_N$

$$\hookrightarrow \text{Det}(M) = \text{Det}(M_1) \text{Det}(M_2) \dots \text{Det}(M_N)$$