

Exercice 8 : Lunette Astronomique

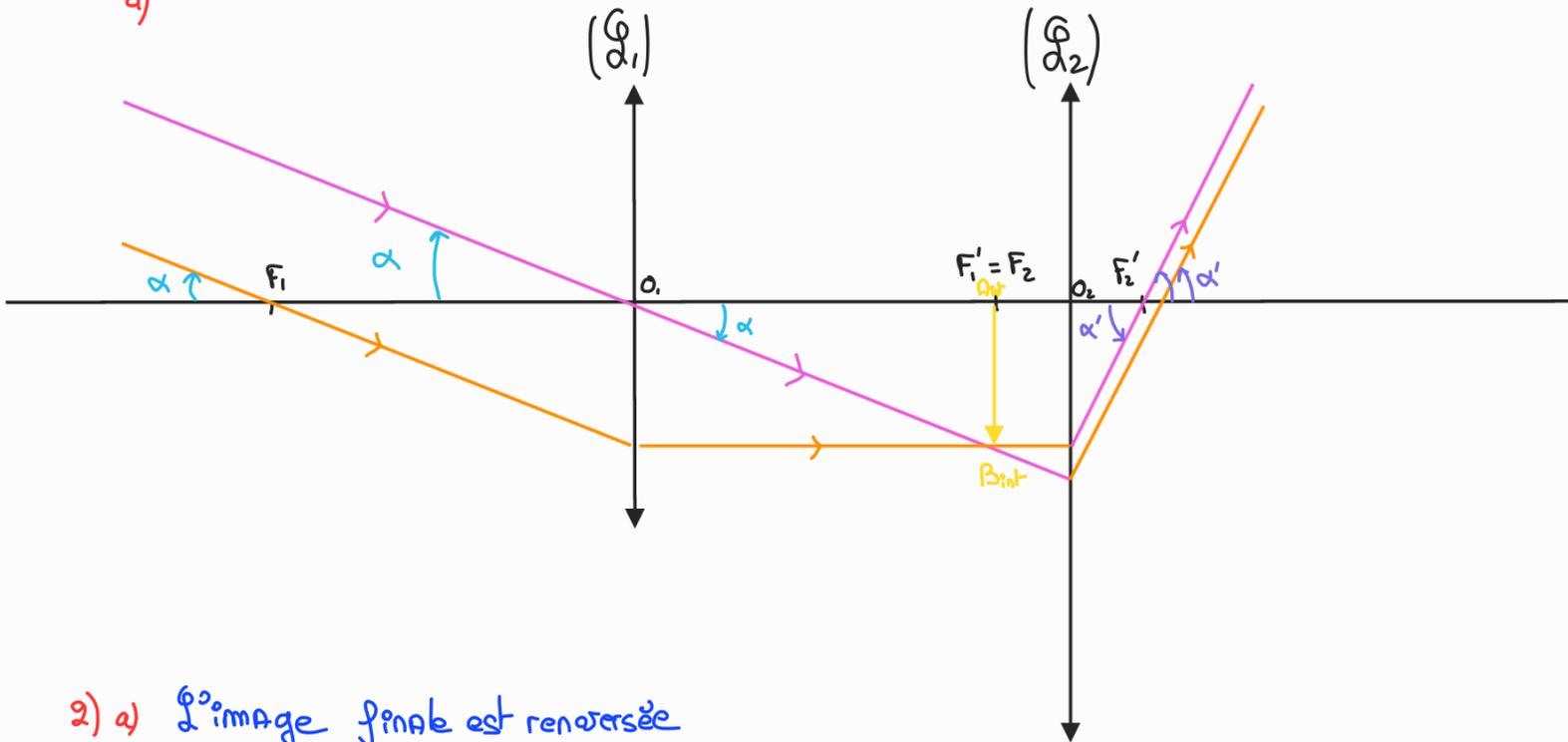
1.) a) Un système afocal est un système qui donne d'un objet à l'infini une image à l'infini.

b) Obtenir une image à l'infini permet de l'observer sans accommoder, donc sans fatigue visuelle.



$F'_1 = F_2$: le foyer image de l'objectif est confondu avec le foyer objet de l'oculaire.

d)



2.) a) L'image finale est renversée

b) $G = \frac{\alpha'}{\alpha}$

$(\alpha \in]-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}[)$
 $\underbrace{\cos \alpha}_{>0} = \frac{\overline{O_1 F'_1}}{\overline{O_1 B_{int}}} > 0$ mais pas connu.

$\alpha > 0 : \alpha \in]0, \frac{\pi}{2}[$
 $\underbrace{\tan \alpha'}_{>0} = \frac{\overline{A_{int} B_{int}}}{\overline{F'_2 O_2}} = \frac{\overline{A_{int} B_{int}}}{-f'_2}$

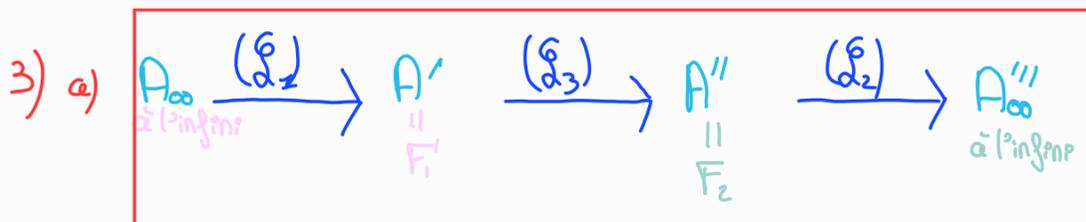
$\alpha < 0$ donc $\alpha \in]-\frac{\pi}{2}, 0[$
 $\underbrace{\sin(\alpha)}_{<0} = \frac{\overline{A_{int} B_{int}}}{\overline{O_1 B_{int}}} < 0$ mais pas connu

$\alpha < 0 \quad \alpha \in]-\frac{\pi}{2}, 0[$
 $\underbrace{\tan(\alpha)}_{<0} = \frac{\sin(\alpha)}{\cos(\alpha)} = \frac{\overline{A_{int} B_{int}}}{\overline{O_1 F'_1}} < 0 = \frac{\overline{A_{int} B_{int}}}{f_1}$

Dans l'approximation des petits angles (possible car on se place dans les conditions de Gauss)
 On peut écrire $\tan \alpha \approx \alpha$ et $\tan \alpha' \approx \alpha'$.

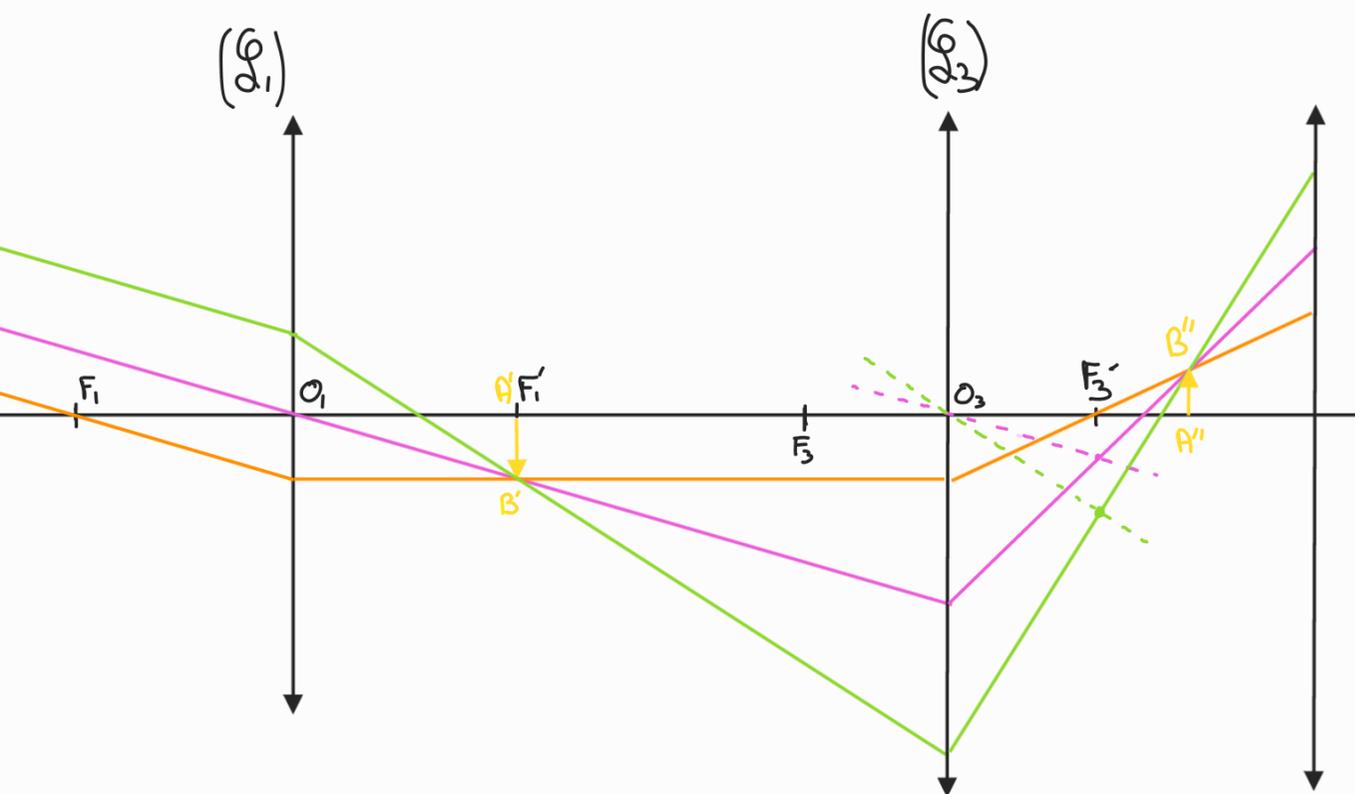
$$\text{On a alors } G = \frac{\alpha'}{\alpha} = \frac{\frac{\text{Aint Bint}}{-f_2'}}{\frac{\text{Aint Bint}}{f_1'}} = -\frac{f_1'}{f_2'}$$

possible car angles orientés.
 $G = -\frac{f_1'}{f_2'}$ $G < 0$ car image renversée

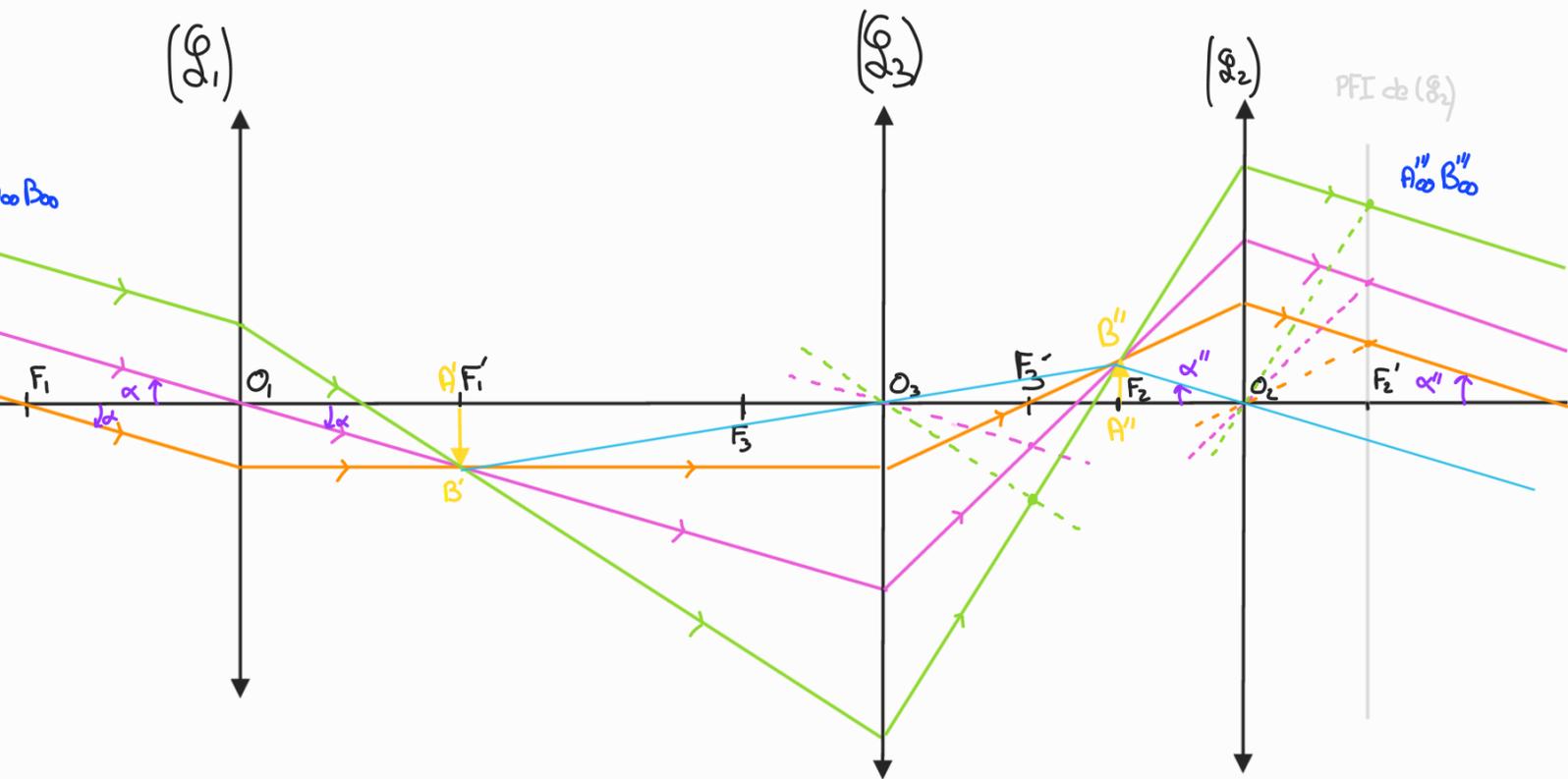


La lentille (L_2) doit conjuguer le couple de points (F_1', F_2)

b)



On place F_2 au niveau de A' (pour avoir une image à l'infini).



c) $\delta_3 = \frac{\overline{A''B''}}{\overline{A'B'}} = \frac{\overline{O_3A''}}{\overline{O_3A}}$ (relation de grossissement)

$\frac{1}{\overline{O_3A''}} - \frac{1}{\overline{O_3A}} = \frac{1}{f_3}$ (relation de conjugaison)

$$\overline{O_3A''} = \frac{\overline{O_3A} f_3'}{\overline{O_3A} + f_3'}$$

$$\delta_3 = \frac{f_3'}{\overline{O_3A} + f_3'} \quad \Leftrightarrow \quad \overline{O_3F_1'} = \frac{f_3'}{\delta_3} - f_3'$$

$$\overline{O_3F_1'} = \frac{(1 - \delta_3) f_3'}{\delta_3}$$

d) $G' = \frac{\alpha''}{\alpha}$

$$\underbrace{\tan \alpha''}_{< 0} = \frac{\overline{A''B''}}{\overline{O_2F_2}} > 0$$

$$\underbrace{\tan \alpha}_{< 0} = \frac{\overline{A'B'}}{\overline{O_1F_1'}} > 0$$

Petits angles $\tan \alpha'' \approx \alpha''$ $\tan \alpha \approx \alpha$

$$G' = \frac{\alpha''}{\alpha} = \frac{\overline{A''B''}}{\overline{A'B'}} \times \frac{\overline{O_1F_1'} = f_1'}{\overline{O_2F_2} = -f_2'} = \delta_3 \times \left(\frac{-f_1'}{f_2'} \right) = \delta_3 G$$

$$G' = \delta_3 G > 0$$

d'et d
dans le même sens.