1833021 伊波 雅生

主任指導教員: 宮本 洋子 指導教員: 渡邉恵理子

1 はじめに

本論文の目的は光ビーム断面内の軌道角運動量密度分布 を測定する手法を提案し、提案した手法によってラゲール ガウスビームの軌道角運動量密度分布を測定することであ る。光ビームの断面内のエネルギーの流れを測定する新し い手法として、回転シア干渉計を用いた手法の提案および 実証を行う。

近年、細胞操作や材料加工、マイクロモーター等を目的 とた複雑な構造をもつ光ビームが生成されるようになり、 そのようなビームのもつ力学的性質が注目されている。こ れらの応用を進めるためには力学的性質であるビーム断面 内のエネルギーの流れが設計通りに実現できていることが 確認できることが望ましい。また、物理学の観点からは、 複雑に変転するビーム内で運動量や角運動量が全体として どのように保存されているかという点が注目されている。

先行研究 [1] においては、非点収差を持つラゲールガウ スビームの強度分布の変化、渦の分裂がどのように起きる のか、またどのような条件で渦の反転が起こるのかが理論 および実験の両面から明らかにされた。

その後、光波の複素振幅分布を詳細に測ることで運動量 分布と角運動量分布を計算によって求める手法が提案され、 これをラゲールガウスビームの渦が反転する現象に適用し てビーム全体の角運動量を求められ、反転前後で角運動量 の符号が変化しないことが実験で明らかにされた [2]。し かし、得られたビーム全体の角運動量は理論値に対して約 2 倍となった。これは、複素振幅から運動量分布や角運動 量分布を計算する手法では実験データの空間微分を行うた め、ノイズが強調されることが原因としてあげられた。

そこで、本研究では回転シア干渉計によって光波の角運動 量分布を直接測定することで、実験データの空間微分によ るノイズの強調を避けて目的の角運動量を測定する。ビー ム断面内のどの構造がどのような形で角運動量を担ってい るのか、自由空間中でビーム全体の角運動量がどのように 保存されているかを調査する。

2 偏光

z軸方向に伝搬する角周波数 ω 、波数kの平面波について考える。x軸方向 (水平方向)の電場の成分 E_x 、y軸方向 (鉛直方向)の電場の成分 E_y を

$$E_x = A_x e^{i(kz - \omega t + \alpha)} \tag{1}$$

$$E_y = A_y e^{i(kz - \omega t + \beta)} \tag{2}$$

と表す。x 成分とy 成分の振幅をそれぞれ A_x と A_y とし、 α と β はx 成分とy 成分のz = 0、t = 0 での位相である。 式 (2.1) と式 (2.2) の実部をとると

$$\operatorname{Re}[E_x] = E'_x = A_x \cos(kz - \omega t + \alpha) \tag{3}$$

$$\operatorname{Re}[E_y] = E'_y = A_y \cos(kz - \omega t + \beta) \tag{4}$$

となる。式 (2.3) と式 (2.4) から t を消去し、 E'_x と E'_y が 描く軌跡を表す式を求めると、

$$\left(\frac{E'_x}{A_x}\right)^2 + \left(\frac{E'_y}{A_y}\right)^2 - 2\left(\frac{E'_x}{A_x}\right)\left(\frac{E'_y}{A_y}\right)\cos\delta = \sin^2\delta \quad (5)$$

となる。ここで、 $\delta = \beta - \alpha$ とおいた。式 (2.5) は楕円を表 す式となっており、光波の電場ベクトルの先端は楕円上を 周回する点として表される。 $0 \le \delta < \pi$ のとき、左回りの 楕円偏光、 $\pi \le \delta < 2\pi$ のとき、右回りの楕円偏光を表す。 また、 $\delta = 0$ または π のとき、式 (2.5) は直線を表す式と なり、 $\delta = \pi/2$ または $3\pi/2$ かつ $A_x = A_y$ のとき円偏光を 表す。

2.1 ストークスパラメター

偏光状態を表すにはストークスパラメターを用いると便 利である。後述するように、ストークスパラメターは偏光 素子を透過した光波の強度を測定することで求めることが できる。x 軸方向の直線偏光成分の強度を I_{0} 、y 軸方向の 直線偏光成分の強度を I_{90} 、x 軸と偏光方向のなす角が 45° の直線偏光成分の強度を I_{45} 、x 軸と偏光方向のなす角が 45° の直線偏光成分の強度を I_{45} 、x 軸と偏光方向のなす角が 135°の直線偏光成分の強度を I_{135} 、右回り円偏光の強度を I_{RC} 、左回り円偏光の強度を I_{LC} とすると各偏光成分の強 度は以下の式で表せる。

$$I_0 = |A_x|^2 \tag{6}$$

$$I_{90} = |A_y|^2 (7)$$

$$I_{45} = |A_x|^2 + |A_y|^2 + 2|A_x||A_y|\cos\delta \qquad (8)$$

$$I_{135} = |A_x|^2 + |A_y|^2 - 2|A_x||A_y|\cos\delta \qquad (9)$$

$$I_{RC} = |A_x|^2 + |A_y|^2 - 2|A_x||A_y|\sin\delta \qquad (10)$$

$$I_{LC} = |A_x|^2 + |A_y|^2 + 2|A_x||A_y|\sin\delta \qquad (11)$$

本研究では、*x*軸方向の偏光成分は p 偏光成分、*y*軸方向の偏光成分は s 偏光成分に対応している。

ストークスパラメターは一般的に
$$I_0$$
、 I_{90} 、 I_{45} 、 I_{135} 、

$$S_0 = I_0 + I_{90} \tag{12}$$

$$S_1 = I_0 - I_{90} \tag{13}$$

$$S_2 = I_{45} - I_{135} \tag{14}$$

$$S_3 = I_{RC} - I_{LC} \tag{15}$$

回転シア干渉計による軌道角運動量の測定法 3.1 回転シア干渉計

本研究で作製した回転シア干渉計を図1に示す。回転シ ア干渉計に図の上向きにとった矢印の像を入射したときの 像の向きの変化を示した。



図 1:回転シア干渉計中の像の向きの変化 (PBS:偏光ビームスプリッター、赤色の矢印が p 偏光の像の向き、青色の矢印が s 偏光の矢印の向き)

像の向きは反射するたびに反転する。p 偏光はミラーに よって3回、ダブプリズムで1回反射するので像の向きは 4回反転し、s 偏光は PBS で2回、ダブプリズムで1回、 ミラーで3回反射するので像の向きは6回反転する。図1 のようにダブプリズムの底面が干渉計の内側を向いている 時、CCD カメラ上のp 偏光とs 偏光の像の向きは一致し ている。本研究では、この状態をシア角 0° とした。

図2にはダブプリズムを θ 回転したときのダブプリズム と CCD カメラ上の像の向きの変化を示した。入射光の像 の向き及びダブプリズム回転前の像の向きは図1の像の向 きに対応している。



[a]p 偏光のダブプリズムでの像の向きの変化 (出射側から 見た図)



[b]p 偏光の CCD カメラ上の像の向きの変化 (CCD カメラ 側から見た図)



[c]s 偏光のダブプリズムでの像の向きの変化 (出射側から 見た図)



[d]s 偏光の CCD カメラ上の像の向きの変化 (CCD カメラ 側から見た図)

図 2: ダブプリズムの回転による像の向きの変化

ダブプリズムを θ 回転すると、p 偏光と s 偏光では 4θ の 回転シア (像の角度ずれ) が生じる。

3.2 回転シア干渉計による角運動量の測定法

本研究では p 偏光 (0°の直線偏光) を測定対象としてい る。p 偏光を $u(r, \theta)$ 、+ $\Delta \theta$ シフトした s 偏光を $u(r, \theta + \Delta \theta)$ とする。この2つの合成波の右回り円偏光成分の強度は、

$$I_{RC} = \frac{|u(r,\theta)|^2}{2} + \frac{|u(r,\theta + \Delta\theta)|^2}{2} + \operatorname{Re}[u(r,\theta)^* u(r,\theta + \Delta\theta) \exp\left(i\frac{3\pi}{2}\right)] = \frac{|u(r,\theta)|^2}{2} + \frac{|u(r,\theta + \Delta\theta)|^2}{2} + \operatorname{Re}[u(r,\theta)^*(-i)\frac{\partial u(r,\theta)}{\partial \theta}]\Delta\theta$$
(16)

となる。また、左回り円偏光成分の強度は、

$$I_{LC} = \frac{|u(r,\theta)|^2}{2} + \frac{|u(r,\theta + \Delta\theta)|^2}{2}$$

- Re[u(r, \theta)^* u(r, \theta + \Delta\theta) exp \left(\vec{i\pi}{2} \right)]
= \frac{|u(r,\theta)|^2}{2} + \frac{|u(r,\theta + \Delta\theta)|^2}{2}
- Re[u(r,\theta)^*(-\vec{i}) \frac{\partial u(r,\theta)}{\partial \theta}] \Delta\theta \text{ (17)}

となる。ストークスパラメター S_3 は、

$$S_{3} = I_{RC} - I_{LC}$$

= $2 \operatorname{Re}[u(r,\theta)^{*}(-i)\frac{\partial u(r,\theta)}{\partial \theta}] \Delta \theta$ (18)

となる。*S*₃ を測定することで、角運動量密度に相当する値 を直接測定することができる。

本研究では、ラゲールガウスビームを用いる。ラゲールガ ウスビームの光波 *u* を円筒座標系 (*r*, *θ*, *z*) を用いて表すと、

$$u(r,\theta,z) = u(r,z)\exp(im\theta)$$
(19)

となる。*m* は方位角方向のモード指数とする。このラゲー ルガウスビームを回転シア干渉計に入射したときの *S*₃ お よび *S*₀ は

$$S_{3} = 2\operatorname{Re}[u(r, z)^{*} \exp(-im\theta)(-i)u(r, z) \\ \frac{\partial}{\partial \theta} \exp(im\theta)]\Delta\theta$$
$$= 2\operatorname{Re}[|u(r, z)|^{2}m]\Delta\theta$$
$$= 2|u(r, z)|^{2}m\Delta\theta \qquad (20)$$

$$S_0 = |u(r,\theta,z)|^2 + |u(r,\theta+\Delta\theta,z)^2|$$

= $|u(r,z)\exp(im\theta)|^2 + |u(r,z)\exp[im(\theta+\Delta\theta)]|^2$
= $2|u(r,z)|^2$ (21)

となる。軌道角運動量密度である S_3 は光波の強度 S_0 と $m\Delta\theta$ の積で表すことができる。また、 S_3 を積分すること でビーム断面内の軌道角運動量、 S_0 を積分することでビー ム断面内のパワーを求めることができる。ビーム断面内の 積分を $\int_D dD$ と書くと以下のようになる。

$$\int_{D} S_{3} dD = 2m\Delta\theta \int_{D} |u(r,z)|^{2} dD \qquad (22)$$
(23)

$$\int_{D} S_0 dD = 2 \int_{D} |u(r,z)|^2 dD$$
 (24)

パワー当たりの軌道角運動量は

$$\frac{\int_D S_3 dD}{\Delta \theta \int_D S_0 dD} = \frac{2m\Delta \theta \int_D |u(r,z)|^2 dD}{2\Delta \theta \int_D |u(r,z)|^2 dD}$$
$$= m \tag{25}$$

となる。これより、パワー当たりの軌道角運動量は $\Delta \theta$ に 比例し、比例計数は m と一致する。

4 ラゲールガウスビームの軌道角運動量の測定

図 3 の光学系を用いてラゲールガウスビームの軌道角運 動量の測定を行った。図 3 では、動径方向モード指数 *p*=0、 方位角方向のモード指数 *m*=1 のラゲールガウスビームを 偏光板によって 135 の直線偏光とし、 p 偏光 (0°の直線 偏光) 成分と s 偏光 (90°の直線偏光) 成分の強度比を 1:1 とする。p 偏光は Mirror-1、2、3、Dove prism の順で干渉 計を伝搬、s 偏光は Dove prism、Mirror-3、2、1 のの順で 伝搬し、PBS で合成され、CCD カメラへと伝搬する。



図 3: ラゲールガウスビームの軌道角運動量測定を行う実 験系 (PBS:偏光ビームスプリッター、HWP:2 分の 1 波長 板、QWP:4 分の 1 波長板)

本研究では、シア角 0°、4°、8°、12° における、ストー クスパラメター S₃ を求めることで軌道角運動量の測定を 行った。



図 4: ラゲールガウスビームの軌道角運動量密度 ((a):シ ア角 0°における軌道角運動量密度、(b):シア角 4°におけ る軌道角運動量密度、(c):シア角 8°における軌道角運動 量密度、(d):シア角 12°における軌道角運動量密度)

図4より、シア角0°でアライメントのずれによるストー クスパラメター S₃の空間分布が確認された。しかし、シ ア角を大きくするにつれて本来の方位角方向によらない軌 道角運動量密度分布に近づくことが確認できた。

軌道角運動量密度を積分することで求めた軌道角運動量を 図5に示す。



図 5: ラゲールガウスビームの軌道角運動量とシア角の関係

本実験ではアライメントのずれによって p 偏光と s 偏光 の干渉計内の経路は完全に一致していなかったが、図 5 よ り、ラゲールガウスビームのビーム断面内の軌道角運動量 の増分はシア角に比例していることが確認できる。これよ り、p 偏光と s 偏光の経路が完全に一致していなくてもビー ム断面内の軌道角運動量は測定することが可能であること が確認できる。

パワーあたりの軌道角運動量とシア角の関係を以下の図 6 に示す。



図 6: ラゲールガウスビームのパワーあたりの軌道角運動 量とシア角の関係

図 6 の傾きは 1.02 ± 0.02 となった。また、本実験では 方位角方向のモード指数 m=1 の光波を用いた。パワーあ たりの軌道角運動量のシア角 $\Delta \theta$ に対する傾きと方位角方 向のモード指数が理論通り一致することが確認できた。

5 非点収差を加えたラゲールガウスビームの軌道角運動 量の測定

図7の光学系を用いて非点収差を加えたラゲールガウス ビームの軌道角運動量の測定を行った。図7では、動径方 向のモード指数 p=0、方位角方向のモード指数 m=1のラ ゲールガウスビームを偏光板によって 135°の直線偏光へ 変換し、p 偏光 (0°の直線偏光) 成分と s 偏光 (90°の直線 偏光成分)の強度比を1:1とする。p 偏光は Mirror-1、2、 3、Dove prismの順で干渉計を伝搬、s 偏光は Dove prism、 Mirror-3、2,1 のの順で伝搬し、PBS で合成され、CCD カ メラへと伝搬する。また、円筒面レンズは x 軸方向のみが 集光するように設置する。



図 7: ラゲールガウスビームの軌道角運動量測定を行う実 験系 (PBS:偏光ビームスプリッター、HWP:2 分の 1 波長 板、QWP:4 分の 1 波長板、CL:円筒面レンズ (焦点距離 1000mm)) ストから –200mm の位置から +250mm(光波の伝搬方向 を正とする)の位置の範囲で 50mm おきに 10 点で測定し、 ストークスパラメターを測定することで軌道角運動量の測 定を行った。結果を図 8 に示す。



[c] シア角 12° における軌道角運動量密度

図 8: 非点収差を加えたラゲールガウスビームの軌道角運 動量密度 (図の距離はビームウェストからの相対位置)

非点収差を加えたラゲールガウスビームはビームウェス ト前後で軌道角運動量密度分布が反転していることが確認 できた。

非点収差を加えたラゲールガウスビームの軌道角運動量密 度を積分することで軌道角運動量を求めた。軌道角運動量 と伝搬距離の関係を図 9、ビームウェストから – 200mmの 位置における軌道角運動量とシア角の関係を図 10、ビー ムウェスト位置における軌道角運動量とシア角の関係を図

ストから –200mm の位置から +250mm(光波の伝搬方向 11、ビームウェストから +200mm の位置における軌道角 を正とする) の位置の範囲で 50mm おきに 10 点で測定し、 運動量とシア角の関係を図 12 に示す。



図 9: 非点収差を加えたラゲールガウスビームの軌道角運 動量と伝搬距離の関係



図 10: 焦点から –200mm の位置における非点収差を加え たラゲールガウスビームの軌道角運動量とシア角の関係



図 11: 焦点における非点収差を加えたラゲールガウスビー ムの軌道角運動量とシア角の関係



図 12: 焦点から +200mm の位置における非点収差を加え たラゲールガウスビームの軌道角運動量とシア角の関係

非点収差を加えたラゲールガウスビームは伝搬距離が変 化すると軌道角運動量も変化していた。また、ビームウェ スト前後で軌道角運動量密度分布が反転しても軌道角運動 量の値は負の値をとっていた。

ラゲールガウスビームの軌道角運動量の測定では軌動角運 動量はシア角に比例していたが、非点収差を加えたラゲー ルガウスビームの軌道角運動量の測定では軌道角運動量は シア角に比例していることが確認できなかった。軌道角運動 量にシア角は比例するため、シア角が大きくなると軌道角 運動量も大きくなるはずであったが、シア角の大きさが大き くなるにつれて軌道角運動量の絶対値が大きくなっている ケースはは焦点からの距離が – 150mm、100mm、150mm、 200mm、250mmのときである。このようなことが起こっ た原因として、ビームウェスト位置に対して + 250mmの位置 から離れるにつれてアライメントを行ったため、+ 250mmの位置 から離れるにつれてアライメント精度が落ちた為に、ビー ムウェストに対して伝搬距離が負の位置では正確な軌道角 運動量密度の測定が行えなかったことが挙げられる。

また、焦点付近では光波がより複雑な構造をとっている ため測定が難しくなっていることが考えられる。シア角 8° とシア角 12°では軌道角運動量は近い値をとっている。シ ア角が小さいほど軌道角運動量密度は正確に測定できるこ とができ、軌道角運動量はストークスパラメター S₃(軌道 角運動量密度)を積分することで求めているので、軌道角 運動量もシア角が小さいほど正確に求めることができる。 以上より、シア角 8°、12°においては軌道角運動量の測定 にはシア角がが大きすぎるため正確な軌道角運動量の測定 ができていないことが考えられる。

以上より、軌道角運動量を測定するにはより精密なアラ イメントおよび小さなシア角での測定が必要である。

6 まとめ・今後の展望

本研究では、回転シア干渉計による軌道角運動量密度分 布の測定法を提案し、ラゲールガウスビームと非点収差を 加えたラゲールガウスビームの軌道角運動量の測定を行っ た。本手法ではストークスパラメター S₃ に軌道角運動量密 度とシア角に比例した信号が現れる。ラゲールガウスビー ムはシア角 0°、4°、8°、12° で測定を行い、非点収差うを 加えたラゲールガウスは横方向のビームウェスト位置に対 して伝搬距離 –200mm から +250mm の範囲で 10 点を選 び、シア角 4°、8°、12° で測定を行った。

- ラゲールガウスビームの軌道角運動の測定結果 シア角 0°でアライメントのずれによる S₃の空間 分布が確認され、ビーム断面内の積分値も0にならな かった。しかし、シア角を大きくするにつれて本来の 方位角方向によらない軌道角運動量密度分布に近づき、 ビーム断面内の積分値の増分も理論通りシア角にに比 例した。またパワーあたりの軌道角運動量のシア角に 対する傾きはは理論通り方位角方向のモード指数と一 致することが確認できた。
- 非点収差を加えたラゲールガウスビームの測定結果 ビーム断面内に S₃の正負の領域が確認でき、横方 向のビームウェストの前後では分布が変化した。一方 S₃の積分値はシア角に対して非線型となり、より精密 なアライメントと小さなシア角での測定が必要である ことがわかった。

参考文献

- Atsushi Wada, Takumi Ohtani, Yoko Miyamoto and Mitsuo Takeda, "Propagation analysis of the Laguerre-Gaussian beam with astigmatism" J. Opt. Soc. Am. A 22 (2005) 2746
- [2] Yoko Miyamoto, Atsushi Wada, Takashi Yonemura and Mitsuo Takeda, "Detailed measurement of the phase distribution of an optical beam with inverting vortex " J. Opt. 15 (2013) 044002
- [3] 米村高志,「偏光を利用する位相測定法の改良とラ ゲールガウスビームの位相分布測定」,電気通信大 学修士論文,(2006)
- [4] 中澤誠人,「サニャック型回転シア干渉計の試作」, 電 気通信大学卒業論文, (2015)
- [5] 宮本洋子,「光渦と角運動量」,数理科学, 597,(2013) 49