# Моделирование поляризационной неустойчивости в эрбиевых волоконных лазерах

Институт вычислительных технологий СО РАН Новосибирский государственный университет Юшко О.В. Научный руководитель: Федорук М.П.

## Основные элементы экспериментальной

установки



Основными кольцевого являются:

элементами резонатора

Изолятор – контроль за направлением распространения волны,

Контроллер поляризации – контроль за эффектом двулучепреломления,

Фазовая пластина - для пассивной синхронизации мод (суммарная мощность максимальна),

**СNT** – пластина, с нанесенным слоем углеро-дных нанотрубок, создает эффект насыщающегося поглотителя.

#### Математическая модель



FIG. 1. Scheme of the ring cavity dye laser with linearly polarized pumping. 1, 2, and 3 show the cavity mirrors, 4 the dye cell, 5 the pumping radiation, and 6 the output emission. В основе математической модели лежат уравнения Максвелла, нормированные на время обхода волны резонатора.

#### \*

1.Eammanuel Desurvire «Erbium Doped Fiber Amplifiers»

2.S.V. Sergeev «Spontaneous light-polarization symmetry breaking for an anisotropic ring-cavity die laser» », Physical Rewiew a, vol.59, 1999.

3.H. Zeghlache, A. Boulnois «Polarization instability in lasers. I. Model and steady states of <u>no</u>edymium-doped fiber lasers», Physical Rewiew A, vol.52, 1995;

## Математическая модель. Допущения.

Переход от модели Nd – лазера или лазера на красителях к модели легированного Er лазера возможен благодаря:

1.Аналогичной 4 – х уровневой системы возбужденных состояний атома Er;

- 2.Записи уравнений поля, учитывающей только общие эффекты (такие эффекты как, например, броуновское движение молекул в красителе, вводятся в систему позже в виде дополнительных членов);
- 3.Записи уравнений для эволюции поля, позволяющей не учитывать специфичность резонатора на красителях (пространственное распределение компонент поля).

## Математическая модель. Уравнения поляризационной динамики\*.

$$\begin{split} \frac{d\mathbf{E}}{dt} &= (\mathbf{D} + \ln(\mathbf{T}) - \alpha_4 \mathbf{I})(\mathbf{E} + \delta \mathbf{u}) & \begin{array}{c} \mathbf{T} - \operatorname{modenupobahue}_{\mathrm{Kohtponnepa}} \\ \operatorname{nonspusauuu} \\ \mathbf{E} &= \begin{bmatrix} E_x \\ E_y \end{bmatrix}, \mathbf{D} = \begin{bmatrix} D_{xx} & D_{yy} \\ D_{yx} & D_{yy} \end{bmatrix}, \quad \mathbf{T} = \begin{bmatrix} A + iB & C + iD \\ -C + iD & A - iB \end{bmatrix}, \quad \mathbf{I} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \end{bmatrix} \mathbf{u} = \begin{bmatrix} 1 \end{bmatrix} \\ \begin{array}{c} \mathbf{u} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \mathbf{u} = \begin{bmatrix} 1 \end{bmatrix} \\ \frac{dn(\theta)}{dt} &= \varepsilon \left( (\mathbf{m}_a \mathbf{e}_p)^2 (1 - n(\theta))I_p - n(\theta) - (\beta n(\theta) - 1)R(\theta) \right), \\ \end{array} \\ \begin{array}{c} D_{xx} &= \frac{1}{2\pi} \int_{0}^{2\pi} (\cos(\theta))^2 \left[ \alpha_1 (\beta n(\theta) - 1) - \frac{\alpha_2}{1 + \alpha_3 R(\theta)} \right] d\theta, \\ \\ D_{yy} &= \frac{1}{2\pi} \int_{0}^{2\pi} (\sin(\theta))^2 \left[ \alpha_1 (\beta n(\theta) - 1) - \frac{\alpha_2}{1 + \alpha_3 R(\theta)} \right] d\theta, \\ \\ D_{yx} &= D_{xy} = \frac{1}{2\pi} \int_{0}^{2\pi} \cos(\theta) \sin(\theta) \left[ \alpha_1 (\beta n(\theta) - 1) - \frac{\alpha_2}{1 + \alpha_3 R(\theta)} \right] d\theta, \\ \\ R(\theta) &= \cos^2(\theta) E_x E_x^* + \sin^2(\theta) E_y E_y^* + \cos(\theta) \sin(\theta) (E_x E_y^* + E_y E_x^*), \\ A &= -\cos(\psi_1) \cos(\psi_2), B = -\sin(\psi_3) \sin(\psi_1), \\ C &= -\cos(\psi_1) \sin(\psi_2), D = -\sin(\psi_1) \cos(\psi_3). \\ \end{array} \\ \begin{array}{c} \mathsf{T} - \operatorname{modenupobalue}_{\mathrm{Kohtponnepa}} \\ \mathsf{T} - \operatorname{modenupobalue}_{\mathrm{Kohtponnepa}} \\ \mathsf{T} - \operatorname{modenupobalue}_{\mathrm{Kohtponnepa}} \\ \mathsf{T} - \operatorname{modenupobalue}_{\mathrm{Kohtponnepa}} \\ \mathsf{T} = -\cos(\psi_1) \sin(\psi_2), D = -\sin(\psi_1) \cos(\psi_3). \end{array} \\ \begin{array}{c} \mathsf{T} = \operatorname{modenupobalue}_{\mathrm{Kohtponnepa}} \\ \mathsf{T} = \operatorname{monyeens}_{\mathrm{Kohtponnepa}} \\ \mathsf{T} = \operatorname{monpa}_{\mathrm{Kohtponnepa}} \\ \mathsf{T}$$

## Эффекты поляризационной динамики



FIG. 2. The diagram which represents the four-level  $Nd^{3+}$  dopant atoms. The transitions from levels (2) and (4) are radiative.

Спонтанное нарушение поляризации
 Поляризационный выжиг дыр

$$\psi_1 = \pi/2, \ \psi_3 = \pi/4, \ \psi_2 = 0$$

- углы фазовых пластин

$$\delta = 10^{-4}$$

возбужденном

 $\epsilon = 10^{-4}$ резонатора

$$\beta = 5/3$$
  
 $(m_a e_p)^2 = 0.5$   
 $I_p = 50$ 

$$\alpha_2 = 0.136$$
  
 $\alpha_3 = 0.001$   
 $\alpha_4 = 50/\ln(10)$ 

 $\alpha_{1} = 800/\ln(10)$ 

- нормированное усиление для Er

- поглощение сигнала в нанотрубках

- нормированные потери в резонаторе

- циркулярно поляризованная накачка

коэффициент спонтанной эмиссии

отношение времени обхода

к времени жизни в первом

- P<sub>sat</sub>/P<sub>Fr</sub>

-  $(\sigma_{em} - \sigma_{abs})/\sigma_{abs}$ 

- мощность накачки

состоянии для Er

Используемые параметры:

## Параметры Стокса. Сфера Пункаре.

#### Параметры Стокса:

$$E_{x,y} = E_{0x,y} \cos(-\omega t - Kz + \varphi_{x,y}) = \operatorname{Re} \{E_{0x,y} \exp[i(-\omega t - Kz + \varphi_{x,y})]\}$$

$$\frac{E_{x}^{2}}{E_{0x}^{2}} + \frac{E_{y}^{2}}{E_{0y}^{2}} - 2\frac{E_{x}E_{y}}{E_{0x}E_{0y}} \cos\varphi = \sin^{2}\varphi$$

$$s_{0} = E_{0x}^{2} + E_{0y}^{2},$$

$$s_{1} = E_{0x}^{2} - E_{0y}^{2},$$

$$s_{2} = 2E_{0x}E_{0y} \cos\varphi$$

$$s_{3} = 2E_{0x}E_{0y} \sin\varphi$$

$$s_{1} = E_{0x}^{2} - E_{0y}^{2},$$

$$s_{2} = 2E_{0x}E_{0y} \cos\varphi$$

#### Сфера Пуанкаре:

$$s_1 = s_0 \cos 2\xi' \cos 2\Phi,$$
  

$$s_2 = s_0 \cos 2\xi' \sin 2\Phi,$$
  

$$s_3 = s_0 \sin 2\xi'$$

А.П. Войтович «Лазеры с анизотропными резонаторами», Наука и техника, 1988

## Численная Схема. Метод Рунге-Кутты для жестких систем\*.

Для нелинейной системы вида y' = f(x, y):

$$y_{n+1} = y_n + \frac{1}{6}k_1 + \frac{2}{3}k_4 + \frac{1}{6}k_3$$
  

$$k_1 = hf(y_n),$$
  

$$k_2 = hf(y_n + \frac{1}{3}k_1),$$
  

$$k_3 = hf(y_n + \frac{1}{6}k_1 + \frac{1}{6}k_2),$$
  

$$k_4 = hf(y_n + \frac{1}{8}k_1 + \frac{3}{8}k_3),$$
  

$$k_5 = hf(y_n + \frac{1}{5}k_1 - \frac{3}{2}k_3 + 2k_4).$$

\* Е.А. Новиков «Явные методы для жестких систем», «Наука», Сибирское предприятие РАН, 1997

### Результаты эксперимента\*.



### Результаты эксперимента\*.



\*Авторы: Сергей Турицын, Сергей Сергеев, 2011г

## Результаты численного моделирования. Тестовая задача на автоосцилляции.



## Результаты численного моделирования. Тестовая задача на автоосцилляции.





13



14

dyn



dynamics



# Спасибо за внимание!