

광학식 장거리 계측을 위한 다중영점 광빔의 영점 배치에 관한 기초 이론

Fundamental Theory on the Zeros Distribution of Multizeros Optical Beam for Long-range Optical Measurement Applications

후지모토 이쿠마츠^{1,✉}, 사토 세이치², 쿠리하라 토루², 안도 시게루², 김민영³
Ikumatsu Fujimoto^{1,✉}, Seichi Sato², Toru Kurihara², Sigeru Ando² and Min Young Kim³

1 CREST: 동경대학교 정보이공학과 (Department of Information Physics and Computing, CREST: The University of Tokyo)

2 동경대학교 정보이공학과 (Department of Information Physics and Computing, The University of Tokyo)

3 경북대학교 전자전기컴퓨터학부 (School of Electrical Engineering and Computer Science, Kyungpook National University)

✉ Corresponding author: if6500kr@yahoo.co.jp Tel:+81-480-65-2711

Manuscript received: 2009.6.1 / Revised: 2009.8.1,11.29 / Accepted: 2009.12.10

Multizeros(multiple order zeros) optical beams which belong to the Laguerre-Gaussian beams, have rotational phase and conically-shaped amplitude structures around multizeros points in their phase and amplitude profiles, respectively. Especially, they have their own characteristics that the multizero points do not vanish over free-space propagation. Therefore, they are expected to be adequate for the applications of long-range optical measurement by using their multizero points as optical markers for the deformation sensing. In this paper, fundamental properties of multizeros optical beams for long-range optical measurement applications are investigated and clarified. In particular, the mathematical investigations are described on the characteristics of multizeros optical beams such as (1) separation of a multizero into isolated single order zeros, (2) topological charge of zeros distribution which are induced by superposing them. And also the outline of a fundamental experiment and its result are explained briefly.

Key Words: Laguerre-Gaussian Beam (라게이트-가우스 빔), Multizeros Optical Beam (다중 영점 광 빔), Multizeros Point (다중 영점), Optical Displacement Measurement (광학 변위 측정), Superposition (중첩), Phase (위상), Amplitude (진폭), Correlation Image Sensor (시간 상관 이미지 센서)

1. 서론

본 논문에서는, 파동 방정식의 원통 좌표계에 있어서의 기본해인 Laguerre-Gaussian 빔 중에서 다양한 응용에 적절한 특징 구조를 가지고 있는 다중 영점 광 빔(Multizeros Optical Beam)을 새로운 계측 기술 개발에 응용하기 위하여, 다중 영점(광 강도가 제로인 포인트)에 관한 기본적 광학 특성 검토를 하고자 한다.

최근 광학기술을 이용한 분야에서 주목받고 있는 Laguerre-Gaussian 빔은, 광축을 중심으로 회전 분포하는 특수한 위상 구조를 가지고 있으며, 광파가 광축을 기준으로 서로 상쇄되므로, 해당 광강도 분포는 광축상에 어두운 구멍이 있는 것처럼 보이는 특징을 가지고 있다.^{1,2} 또한, 광 강도의 피크는, 특정한 반경의 원주상에 위치하고 있다. 이러한 특징을 가지는 Laguerre-Gaussian 빔은 최근에 나선 모양 위상 플레이트나 홀로그램의 기술의 발

전에 따라 쉽게 발생시킬 수 있게 되었고, 빔의 특이한 광학적 성질을 이용하여, 나노 펀셋이나 마이크로미터의 작성이나 양자화 컴퓨터의 대량 데이터 기억 등의 연구가 행해지고 있다.^{3,4}

Laguerre-Gaussian 빔 중에서 가장 단순한 구조를 가지고 있는 다중 영점 광 빔은 발생시키기가 어렵지 않고, 회전성의 위상 구조를 가지고, 광 강도 분포는 중심 위치가 제로인 원추형을 가지며, 회절 영향에 둔감하기 때문에, 장거리 변위 계측 응용에 연구가 진행되고 있다.

이 빔을 이용함으로써 충분한 계측 성과를 얻을 수 있는 장거리 변위 계측의 대표적인 예는 교량이나 고속 철도 같은 대형 구조물의 안전성 평가 응용이다. 구조물의 변형은 일반적으로 병진 3 축과 회전 3 축의 합계 6 자유도가 있고, 이것을 장거리에서 계측해야 하며, 전체의 규모에 비해서 각 점의 변위가 극히 작다는 제약이 있다. 변위 계측을 위한 실용성이 충분한 기존 시스템은 그 사례가 드물다.^{5,6} 일반적인 구조물의 감시 시스템은 레이저 스캔 방식의 삼각측량법 혹은 레이저 거리계가 사용될 수 있으나,⁷ 시스템의 설치와 다 자유도의 계측 정도 관점에서 상기와 같은 직선 구조물의 다자유도 감시는 어렵다.

직선 구조물의 원격지 다축 변위 계측에 사용하고자 하는 다중 영점 광 빔은 다음과 같은 특성을 가지고 있다.

(1) 1 중 영점의 경우는, 그 중심점을 정점으로 하는 경사가 급한 원추형의 광 강도 분포를 가지고 때문에, 그 중심점은 3D 위치 변위 계측에 있어서의 병진 3 축의 변위 계측의 목표 타겟의 정확한 표적이 된다. 또한, 회전성의 위상 분포를 가지고 있으며, n 중 제로점의 경우에는 그 점을 중심으로 $2n\pi$ 의 위상 분포 구조를 가지고므로, 회전 3 축의 변위 계측에서도 높은 정밀도를 가질 수 있다.

(2) Fourier 변환에 대해서 불변이며, 스케일이 제외된 진폭·위상 분포가 장거리 전반에 대해서 일정하게 유지되는 특성을 지닌다.

이와 같은 광학 특징을 가지고 있기 때문에, 응용 목표인 원격 6 축 변위 계측에 적합한 방식의 하나로 판단된다.

Laguerre-Gaussian 빔에 관한 연구는 그 빔의 전반에 관한 기초적 성질이나 복수의 빔의 중첩 (Superposition)을 포함한 기본 성질에 관해서, 최근

활발히 진행되고 있다.⁸ 그러나 본 빔의 특징을 이용하여 상기와 같은 변위 측정기술에 응용하기 위한 기초적 연구는 드물다.

본 연구에서는 다중 영점 광 빔을 이용한 계측 기술을 개발하기 위해서 필요한 기초적 성질을 명확하게 정의 하고자 한다.⁹ 특히, 이 논문에서는 복수의 다중 영점 빔의 중첩에 의한 다중 영점의 분리와 차수(영점의 수)의 변형 등의 기본 구조를 검토하고, 이 빔의 실현 가능성에 관한 기초 실험을 간단히 제시한다.

2. 다중 영점 광 빔의 개요 및 계측 응용

2.1 다중 영점 광 빔의 개요

Laguerre-Gaussian 빔 $LG_p^n(r, \theta, z)$ 는, Maxwell의 파동 방정식의 z 축 방향을 광축으로 하는 원통 좌표계(r, θ, z)에 있어서의 해이고 그 빔 중에서 가장 응용에 적절한 구조를 가지고 있는 Laguerre-Gaussian 빔을 생각한다. 즉, 진폭과 위상이 다음의 식으로 나타내어진다.

$$\frac{A}{2\pi\sigma^2} \exp\left[-\frac{r^2}{2\sigma^2}\right] r^n, \quad \left(\sigma = \frac{\omega}{\sqrt{2}}\right) \quad (1)$$

$$n\theta + \frac{kr^2}{2R} \quad (2)$$

여기서 A : 정수, ω : 빔 반경, n : 반경 방향의 모드, k : 파수이다. 특히, R 은 파면 곡률을 나타내며, 다음과 같다.

$$R(z) = (z - z_0) \left(1 + \left(\frac{k\omega^2}{2(z - z_0)} \right) \right)^2 \quad (3)$$

본 논문에서는 광축으로부터 거리 r 에 대해서 파면곡률 $R(z)$ 가 충분히 큰 경우(광축으로부터의 반경 r 에 대해서 전반거리 z 가 충분히 큰 경우 등)를 생각한다(단, 일반적으로 위상은 원점을 중심으로 나선 모양이 된다).

이 경우의 Laguerre-Gaussian 빔을 다중 영점 광 빔으로 정의하고, 식(4)로 표현된다.

$$E(r, \theta) = \frac{1}{2\pi\sigma^2} \exp\left[-\frac{r^2}{2\sigma^2}\right] r^n \exp[in\theta] \quad (4)$$

또한, 본 논문에서는 상기 빔의 복수개 중첩 빔도 광학적으로 같은 성질을 가지므로 넓은 의미의 다중 영점 광 빔이라고 한다.

식(4)에서 알 수 있듯이, 광축 상(원점)에 n 차 (n : 영점의 수인 차수) 다중 영점을 가지고 있는 다중 영점 빔은 Gauss 형의 단면 진폭과 다중 영점의 위상 분포의 곱으로 나타내어 지며, 각 진폭 및 위상은 다음과 같다.

$$g(r) = \frac{1}{2\pi\sigma^2} \exp\left[-\frac{r^2}{2\sigma^2}\right] \quad (5)$$

$$z^n = r^n \exp[in\theta] \quad (6)$$

n 차 다중 영점 광 빔의 진폭과 위상의 양상은 Fig. 1에서 알 수 있듯이, 위상은 원점에서 불연속이며 그 주위에서는 $2n\pi$ 의 위상 구조를 가진다.

특히 광 강도는 Fig. 2에서 보이는 것과 같이, 원점에서 제로이다. 또 $r = \sigma\sqrt{n}$ 의 경우에는 최대이고, $r \rightarrow \infty$ 의 경우에는 제로에 수렴하는 광 강도 분포를 가지고 있다.

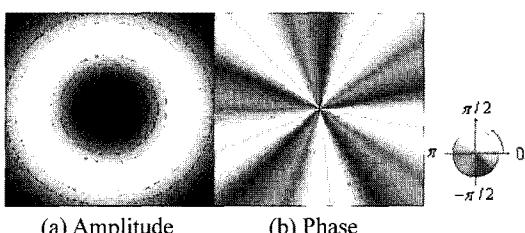


Fig. 1 Example of Multizeros Optical Beam ($n=5$)

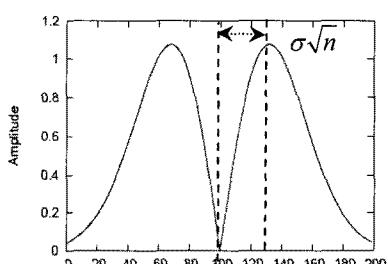


Fig. 2 Amplitude of Multizeros Optical Beam ($n=1$)

2.2 다중 영점 광 빔의 계측 응용성

2.1 절에서 알 수 있듯이 다중 영점 광 빔은 다음과 같은 특징을 가지고 있다.

(a) 차수 n 이 1인 경우:

다중 영점 광 빔의 진폭 분포는 영점을 중심으로 하는 원추형이며, 저주파로 형성되고 있고, 중심부분은 선형성이 높다. 따라서, 중심점은 변위 계측의 정확한 표적이 되어 그 위치를 고정밀도로 결정하는 것이 가능하다. 측정에 잘 이용되는 Gaussian 빔에서는 그 진폭이 중심에서 최대가 되는 정규 분포 구조를 가지고 있으나, 그 중심 부근의 변화량이 완만하고, 전반에 비례하여 빔이 퍼지기 때문에 병진 변위를 검출할 때 충분한 정밀도로 계측할 수 없다.

(b) 차수 n 이 고차인 경우:

다중 영점 광 빔의 위상 분포는 영점을 중심으로 하는 회전장의 분포이며 고차의 차수의 경우, 위상은 높은 분해능을 가지고 있으므로, 회전 변위를 고정밀도로 구할 수 있다. 하지만, 일반적인 Gaussian 빔의 경우는 그 자체로 회전 변위를 구할 수 없다.

위 특징에 기반하여, 일차의 다중 영점 광 빔과 고차의 다중 영점 광 빔을 조합함으로써, 병진 변위와 회전 변위를 고정밀도로 구할 수 있다. 이것은 상기 2 개의 다중 영점 광을 교대로 발사시키는 시스템을 구축함으로써 가능해진다. 그러나 하나의 빔 속에 1 차 영점과 고차 영점을 가지는 다중 영점 광 빔을 발생시킬 수 있으면 더욱 유리하다. 이것은 제 3 장에서 알 수 있듯이 복수의 다중 영점 광 빔의 중첩에 의해, 하나의 빔 속에 임의 위치에서 임의 차수의 다중 영점을 가지는 다중 영점 광 빔을 설계하는 것도 가능하다. 이 경우 영점이 다수 있으므로, 외란의 영향을 없애기 쉽다는 장점을 가진다.

따라서 다중 영점 광 빔의 중첩에 의한 영점 배치를 검토하는 것은, 이 빔을 이용한 계측 기술을 확립하는 데 중요한 의미를 가진다.

3. 다중 영점 광 빔의 중첩에 의한 영점 분리 및 빔 변형의 기초 성질

본 장에서는 복수의 다중 영점 광 빔의 중첩에 의한 영점 분리, 빔의 변형에 관한 기본적 성질을 검토한다.

3.1 다중 영점의 정의

다중 영점 광 범 $E(r, \theta)$ 에 있어서 점 $P(r_0, \theta_0)$ 가 n 중 영점이다라는 것은, 아래와 같은 (a)와 (b)의 조건을 만족하는 경우를 말한다.

(a) 점 $P(r_0, \theta_0)$ 가 특이점일 것:

즉, 상기 조건은 아래의 식(7)이 만족하는 것을 의미한다.

$$E(r_0, \theta_0) = 0 \text{ i.e. } \operatorname{Re} E(r_0, \theta_0) = \operatorname{Im} E(r_0, \theta_0) = 0 \quad (7)$$

(b) 점 $P(r_0, \theta_0)$ 를 원점으로 하는 일회전의 위상 $\approx 2\pi n$ 일 것:

점 $P(r_0, \theta_0)$ 을 원점으로 하는 극 좌표계 (r', θ') 의 좌표 r', θ' 에 대해서는 위상 $\operatorname{Phase}(r', \theta')$ 를 다음의 식(8)로 표현할 수 있다.

$$\tan^{-1}\left(\frac{\operatorname{Im} E(r', \theta')}{\operatorname{Re} E(r', \theta')}\right) = n\theta' + h(r', \theta') + \theta'_0 \quad (8)$$

여기서, θ'_0 은 초기 위상이다. 그때, 상기 조건은 r', θ' 의 함수 $h(r', \theta')$ 가 $0 < \forall \varepsilon, 0 < \forall r' < \exists \delta(\varepsilon)$ 에 대해서, 아래의 식(9)가 성립하는 것을 의미한다.

$$\left| \oint \frac{\partial h(r', \theta')}{\partial \theta'} d\theta' \right| < \varepsilon \quad (9)$$

특히 단일 다중 영점 광 범의 경우는 $\forall r', \theta'$ 에 대해서 아래 식을 만족한다.

$$h(r', \theta') = 0 \quad (10)$$

3.2 다중 영점 광 범의 중첩에 의한 영점 분리 에 관한 기본 명제

Gauss 단면 진폭 분포가 같고, 차수가 제로이상이고 최고 차수가 n 인 다중 영점 광 범의 중첩은 n 개의 영점을 가진다.

$$g(r)(Z^n + \alpha_{n-1}Z^{n-1} + \cdots + \alpha_1Z^1 + \alpha_0Z^0) = g(r)f(Z) \quad (11)$$

여기서, $g(r)$ 은 식(5)의 Gauss 단면 진폭 분포이고 Z 는 k 차 다중 영점형 복소 진폭 분포이다. 단, Z^0 은 평면파의 진폭 분포이다.

$$Z^k = r^k \exp[ik\theta] \quad (k > 1) \quad (12)$$

반대로, n 개의 다중 영점을 가지는 다중 영점 광 범은, 같은 Gauss 단면 진폭 분포 $g(r)$ 을 가지며, 최고 차수가 n 인 복수개의 다중 영점 광 범의 중첩에 의해 얻을 수 있다. 이 명제를 다음과 같이 증명한다.

식(11)에서, Gauss 단면 진폭 분포 부분을 제외한 Z 에 관한 n 차 복소합수를 $f(Z)$ 로 표시하면 다음과 같다.

$$f(Z) = Z^n + \alpha_{n-1}Z^{n-1} + \cdots + \alpha_1Z^1 + \alpha_0Z^0 \quad (13)$$

이때, Z 를 복소수 공간 C 의 위치를 나타내는 변수로 간주하면, 다음 식(14)의 대수 방정식은 Gauss 의 대수학의 기본 정리에 의해 반드시 n 개의 해를 가진다.

$$f(Z) = Z^n + \alpha_{n-1}Z^{n-1} + \cdots + \alpha_1Z^1 + \alpha_0Z^0 = 0 \quad (14)$$

따라서, $g(r) > 0$ 이므로, 다음의 식(15)로 표현되는 대수 방정식은 3.1 절의 조건 (a)를 만족하는 s 개의 특이점 $\beta_1, \beta_2, \dots, \beta_s$ 을 가진다.

$$g(r)f(Z) = 0 \quad (15)$$

이때, 각 특이점 β_k 의 중근도를 d_k 로 표시하면, n 은 $\sum_{k=1}^s d_k$ 로 나타내진다.

다음으로, 각 특이점 β_k 가 다중 영점의 위상에 관한 3.1 절의 조건 (b)를 만족하는 것을 확인한다. 각 특이점은 식(16)와 같이 표시할 수 있다.

$$\beta_k = \beta'_k e^{i\theta'_k} \quad (16)$$

이 특이점을 중심으로 극좌표 (r'_k, θ'_k) 를 정의하면, 임의 점 Z_k 는 다음과 같이 표현된다.

$$Z_k = \beta_k + r_k e^{i\theta_k} = \beta'_k e^{i\theta'_k} + r_k e^{i\theta_k} \quad (17)$$

이때, 상기 다중 영점 광 범의 중첩범은 다음의 식으로 나타내어진다.

$$\begin{aligned}
g(r)f(Z_k) &= g(r)f\left(r_k' e^{i\theta_k'} + \beta_k' e^{i\beta_k'}\right) \\
&= g(r)(Z_k - \beta_k')^{d_k} \\
&\quad \times \left[(Z_k - \beta_s')^{d_s} (Z_k - \beta_{s-1}')^{d_{s-1}} \times \cdots \times (Z_k - \beta_{k+1}')^{d_{k+1}} \right. \\
&\quad \times \left. (Z_k - \beta_{k-1}')^{d_{k-1}} \times \cdots \times (Z_k - \beta_1')^{d_1} \right] \\
&= g(r)r_k'^{d_k} e^{id_k\theta_k'} \\
&\quad \times \left[(r_k' e^{i\theta_k'} + \beta_k - \beta_s')^{d_s} (r_k' e^{i\theta_k'} + \beta_k - \beta_{s-1}')^{d_{s-1}} \right. \\
&\quad \times \cdots \times \left. (r_k' e^{i\theta_k'} + \beta_k - \beta_{k+1}')^{d_{k+1}} \times (r_k' e^{i\theta_k'} + \beta_k - \beta_{k-1}')^{d_{k-1}} \right. \\
&\quad \times \left. (r_k' e^{i\theta_k'} + \beta_k - \beta_1')^{d_1} \right] \\
&= g(r)r_k'^{d_k} e^{id_k\theta_k'} \left[r_k' p(r_k', \theta_k') + \prod_{i=1}^s (\beta_k - \beta_i)^{d_i} \right] \\
&= g(r)r_k'^{d_k} e^{id_k\theta_k'} (r_k' p(r_k', \theta_k') + q) (p(0, \theta_k'), q \neq 0)
\end{aligned} \tag{18}$$

여기서, p 는 r_k', θ_k' 의 함수이며, q 는 r_k', θ_k' 에 대해서 정수이다. 따라서, 위상 Phase(r_k', θ_k')은 아래와 같이 정리된다.

$$\begin{aligned}
\text{Phase}(r', \theta') &= d_k \theta_k' + \tan^{-1} \left(\frac{\text{Im}(r_k' p(r_k', \theta_k') + q)}{\text{Re}(r_k' p(r_k', \theta_k') + q)} \right) \\
&= d_k \theta_k' + \tan^{-1} \left(\frac{\text{Im}(q)}{\text{Re}(q)} \right) \\
&\quad + \left(\tan^{-1} \left(\frac{\text{Im}(r_k' p(r_k', \theta_k') + q)}{\text{Re}(r_k' p(r_k', \theta_k') + q)} \right) - \tan^{-1} \left(\frac{\text{Im}(q)}{\text{Re}(q)} \right) \right) \\
&= d_k \theta_k' + \tan^{-1} \left(\frac{\text{Im}(q)}{\text{Re}(q)} \right) + h(r_k', \theta_k')
\end{aligned} \tag{19}$$

여기서, $h(r_k', \theta_k')$ 는 하기식으로 쓸 수 있으므로,

$$h(r_k', \theta_k') = r_k' \times y(r_k', \theta_k') \tag{20}$$

다중 영점의 다중 영점의 위상에 관한 3.1 절의 조건 (b)를 만족한다. 따라서 n 개의 특이점은 다중 영점이다.

반대로 중근을 포함한 n 개의 영점을 가지는 다중 영점 광 범을 검토한다.

영점 위치 $\beta_1, \beta_2, \dots, \beta_s$ 을 변수로 한 함수 $F(Z)$ 를 생각한다.

$$F(Z) = \alpha \cdot g(r) \times ((Z - \beta_n)(Z - \beta_{n-1}) \times \cdots \times (Z - \beta_1)) \tag{21}$$

식(21)은 식(22)로 다시 정의할 수 있다.

$$F(Z) = \alpha g(r) \times (Z^n + \eta_{n-1} Z^{n-1} + \cdots + \eta_1 Z^1 + \eta_0 Z^0) \tag{22}$$

따라서, 이 범은 최종적으로 n 개의 다중 영점 광 범 $g(r)Z^n, g(r)Z^{n-1}, \dots, g(r)Z^1, g(r)Z^0$ 의 중첩으로서 나타내지고 있다. 즉, 임의 위치에 다중 영점이 존재하는 다중 영점 광 범은 같은 Gauss 단면 진폭 분포를 가지는 다중 영점 광 범의 중첩으로서 실현이 가능하다.

본 기본 명제에서는 Z 의 최고차수를 1로 했지만, 일반적으로 이 계수가 다른 계수 보다 충분히 작으면 영점은 원점 위치에서 충분히 먼 위치에 존재하는 경우도 있다.

3.3 n 차 다중 영점 광 범이 복수의 다중 영점에 분리하는 작용

n 중 영점 광 범 $g(r)Z^n$ 가 n 개의 위치 $\beta_1, \beta_2, \dots, \beta_n$ 에 영점 분리하기 위한 하나의 조건은 상기 범에 대해서, 같은 Gauss 단면 진폭 분포를 가지는 복수 개의 다중 영점 광 범의 중첩이다.

$$\begin{aligned}
&\alpha g(r) \sum_{k=0}^{n-1} \alpha_k Z^k \\
&= \alpha g(r) \left(\prod_{k=1}^n (Z - \beta_k) \right) - \alpha g(r) Z^n
\end{aligned} \tag{23}$$

반대로, 복수의 영점을 가지는 다중 영점 광 범에 대해서, 그 영점을 지우고, 하나의 영점 광 범에 변형시키는 작용을 다음 절에서 언급한다.

3.4 복수 위치에 영점을 가지는 다중 영점 광 범을 하나의 영점을 가지는 범에 변형시키는 작용

n 개의 위치 $\beta_1, \beta_2, \dots, \beta_n$ 에 다중 영점을 가지는 다중 영점 광 범을, 임의 위치 β_0 에 차수 s 의 다중 영점을 가진 범에 변형시키기 위한 조건은 다중 영점 광 범 $f(Z) = g(r) \prod_{k=1}^n (Z - \beta_k)$ 에 대해서 아래와 같은 식(24)을 만족하는 다중 영점 광 범의 중첩 작용이다.

$$\begin{aligned}
&\alpha g(r) \sum_{k=0}^n \alpha_k Z^k \\
&= \alpha g(r) (Z - \beta_0)^s - \alpha g(r) \prod_{k=1}^n (Z - \beta_k)
\end{aligned} \tag{24}$$

그 밖에도, 대수학의 각 정리로부터 같은 Gauss 단면 진폭 분포를 가지는 임의 다중 영점 광 빔의 영점 분리시의 영점 위치의 상한이나 지정 영역 속에 있는 영점의 수 등도 결정이 가능하다. 이것에 관해서 다음 절에서 열거한다.

3.5 다중 영점의 분리에 관한 성질

식(11)과 같이 표현되는, 최고 차수가 n 차 다중 영점 빔의 중첩은 대수학의 정리로부터 다음 명제가 성립한다.¹⁰

(a) 위치 Z 함수 $f(Z) = Z^n + \alpha_{n-1}Z^{n-1} + \cdots + \alpha_1Z^1 + \alpha_0Z^0$ 의 계수 $\alpha = (\alpha_n, \alpha_{n-1}, \dots, \alpha_1, \alpha_0)$ ($\alpha_n = 1$) 가 결정하는 영점위치 $\beta_1(\alpha), \beta_2(\alpha), \dots, \beta_n(\alpha)$ 는 계수 α 에 대해서 연속이다.

(b) n 개의 영점 위치는 $\max(|\alpha_{n-1}|, |\alpha_{n-2}|, \dots, |\alpha_1|, |\alpha_0|) + 1$ 을 넘지 않는다.

(c) 영점 위치를 통하지 않는 Joadan 곡선을 C 로 정의하면 그 곡선 내에 존재하는 영점의 수는 아래 식으로 표현된다.

$$\frac{1}{2\pi i} \int_C \frac{f(z)}{f'(z)} dz \quad (25)$$

그 밖에도 영점 위치에 관한 성질은 Descartes의 정리, Fourier의 정리, Sturm의 정리 등으로부터 알 수 있다.

3.6 2 개의 다중 영점 광 빔의 영점 분리와 그 예

본 절에서는 같은 Gauss 형 진폭 분포를 가지는 2 개의 다중 영점 광 빔의 중첩으로서 발생하는 복수의 다중 영점을 가지는 빔에 대한 예를 든다.

2 개의 빔을 n 차와 m 차의 다중 영점 광 빔을 아래의 식으로 정의한다.

$$f_k(z) = g(r)Z^k \quad (k = n, m; m < n) \quad (26)$$

이 빔의 중첩은 다음의 식으로 표현된다.

$$f_n(Z) + f_m(Z) = g(r)(Z^n + Z^m) \quad (27)$$

이때, 영점의 위치는 아래의 식으로 정리된다.

$$Z^n + Z^m = Z^m(Z^{n-m} + 1) = 0 \quad (28)$$

$$Z = 0, e^{\frac{(2k-1)\pi i}{n-m}} \quad (k = 1, 2, \dots, n-m) \quad (29)$$

단, $m = 0$ 의 경우에는 원점은 영점이 아니다. 따라서, 영점은 식(29)로부터 알 수 있듯이, 원점과 반경 1 의 원주상에 $n-m$ 개의 등간격으로 배치된다.

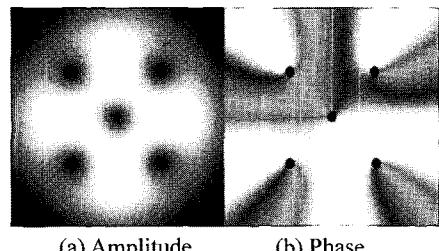


Fig. 3 Composite Multizeros Optical Beam Produced by Superposing the Two Beams with $n=1$ and $n=5$

여기서, 원점의 차수는 m 이며, 반경 1 의 원주상에 배치되는 영점의 차수는 1 이다. 또 위상은 반경 r 이 충분히 크면, 일회전할 때 $2n\pi$ 가 된다. 따라서, $m=1$ 의 경우에는 모든 영점의 차수는 1이며, 반경 1 의 원주상에 등 간격으로 존재하고 있으므로, 병진 변위의 측정에 있어서, 외란의 영향을 억제하면서 고정밀도를 실현할 수 있는 다중 영점 광 빔의 중첩 일례이다. 또한, 반경이 충분히 큰 원주상에서도 위상이 $2n\pi$ 로 변하므로 차수 n 이크면, 회전 변위 계측을 고정밀도로 얻는 것도 가능하게 된다.

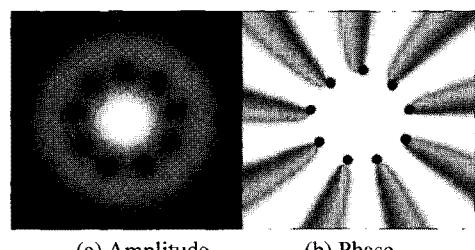


Fig. 4 Composite Multizeros Optical Beam Produced by Superposing the Two Beams with $n=0$ and $n=9$

Fig. 3 은 1 차와 5 차의 다중 영점 광 빔의 중첩 시뮬레이션 예를, 그리고, Fig. 4 는 0 차(평면파 빔)와 9 차와의 중첩 시뮬레이션 예를 나타낸다.

4. 기초 실험과 그 결과¹¹

4.1 기초 실험 시스템의 개요

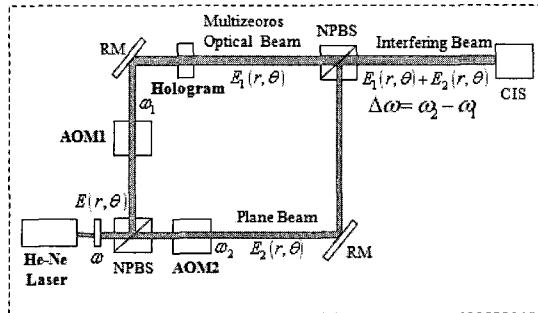


Fig. 5 Heterodyne Interference Optical System

Fig. 5에서 표시하는 것처럼 기초 실험 시스템은 광원(He-Ne laser)을 NPBS(non-polarizing beam splitter)로 두 개의 광로에 분할한다. 본 실험에서는 AOM(Acousto Optical Modulator)을 이용해서 각 광 경로 상의 빔 주파수를 약간 변화시킨 후, 한 편은 홀로그램(Forked Binary Amplitude Grating¹²)에 통과해서 다중 영점 광 빔을 발생시키고, 다른 한 편은 참조 평면파를 발생시킨 후 두 빔을 합성함으로써 간섭 빔을 생성한다. 이 간섭 빔으로부터 Heterodyne 계측 방식의 CIS(Correlation Image Sensor: 각 화소에서 입력 광 신호와 3 개의 외부 참조 신호와의 시간 상관을 각 화소마다 출력하는 디바이스이며, 진폭변조 된 입력 광 강도 분포를 주면, 각 화소마다 평균 입사 광 강도 및 주파수 성분의 진폭과 위상을 구할 수 있는 디바이스이다.¹³)를 이용하여 다중 영점 광 빔의 각 위치에 있어서의 진폭과 위상을 구한다.

여기서, Heterodyne 간섭 계측으로 진폭과 위상을 구하는 방법을 수식으로 간단히 설명한다.

즉 n 차 다중 영점 광 빔을 시간 항을 포함하여

$$E_1(r, \theta, t) = A_1(r) \exp[i(k_1 z - w_1 t - \phi_1(r, \theta))] \quad (30)$$

$$A_1(r) = g(r), \quad \varphi_1(r, \theta) = n\theta + \varphi. \quad (31)$$

($|k|$: 파수, Z : 전반 방향, ω_1 : 진동수)로 가정하고, 또 같이, 평면 착조 광을

$$E_2(r, \theta, t) = A_2 \exp[i(k_2 z - w_2 t - \phi)] \quad (32)$$

로 가정한다.

이 때, $Z=0$ 에 있어서의 상기 2 개의 범의 간섭
파의 광 강도 $I(r, \theta, t)$ 은,

$$I(r, \theta, t) = |E_1(r, \theta, t) + E_2(r, \theta, t)|^2 \\ = [A_1(r)^2 + A_2^2] + [2A_1(r)A_2] \cos((w_2 - w_1)t + n\theta) \quad (33)$$

로 나타내진다.

여기서, 주파수 $\Delta\omega = w_2 - w_1$ 을 참조 주파수로서, 각 위치(r, t)에서, 상기 광 강도와의 상관을 CIS 이미지 센서가 출력함으로써, 진폭 $2A_1(r)A_2$ 과 위상 $n\theta$ 를 구할 수 있다.

4.2 기초 실험의 결과

Fig. 6 은 1 차 다중 영점 광 범을 실험실에서 반사경을 이용하여 7.5m 를 왕복시킨 후(총 15m 정도)의 다중 영점 광 범을 나타낸다.

Fig. 7 은 5 차와 1 차의 다중 영점 광 범의 중첩 광이다. 합계 5 개의 영점의 각 차수는 모두 1 이다



Fig. 6 Multizeros Optical Beam with $n=1$ after Propagation



Fig. 7 Composite Multizeros Optical Beam Produced by Superposing the Two Beams with $n=5$ and $n=1$.

5. 결론

본 논문에서는 다중 영점 광 빔을 계측에 응용하기 위하여 주로 그 영점 배치에 관한 기초적 성질을 검토했다. 이 연구의 주요 결과를 요약하면 다음과 같다.

(1) Gauss 단면 진폭 분포가 같고 그 차수가 제로이상이고, 최고 차수가 n 의 다중 영점 광 빔의 중첩은 n 개의 영점을 가진다.

(2) 다중 영점 광 빔이 임의 위치에 임의 차수의 영점 분리를 행하기 위한 하나의 조건은 같은 Gauss 단면 진폭 분포를 가지는 다중 영점 광 빔의 중첩 작용이 이루어지는 것이다.

(3) 복수의 다중 영점 광 빔의 중첩에 의해 영점 분리의 수나 그 위치를 임의로 지정할 수 있다.

(4) 복수의 위치에 영점 분리한 빔이 1 점에만 영점을 가지는 다중 영점 광 빔에 변형하는 작용도 같은 Gauss 단면 진폭 분포를 가지는 다중 영점 광 빔의 중첩 작용에 의해 가능하다.

참고문헌

1. Siegman, A. E., "Lasers," University Science Books, 1986.
2. He, H., Friese, M. E., Heckenberg, N. R. and Rubinsztein-Dunlop, H., "Direct observation of transfer of angular momentum to absorptive particles from a laser beam with a phase singularity," Phys. Rev. Lett., Vol. 75, No. 5, pp. 826-829, 1995.
3. Mair, A., Vaziri, A., Welhs, G. and Zeilinger, A., "Entanglement of the Orbital Angular Momentum States of Photons," Nature, Vol. 412, No. 6844, pp. 313-316, 2001.
4. Beijersbergen, N. M., Allen, L. and Woerdman, J. P., "Astigmatic Laser Mode Converters and the Transfer of Orbital Angular Momentum," Opt. Commun., Vol. 96, No. 1-3, pp. 123-132, 1993.
5. Lee, J. J. and Shinozuka, M., "A vision-based system for remote sensing of bridge displacement," NDT & E International, Vol. 39, No. 5, pp. 425-431, 2006.
6. Park, K. T. and Kim, S. H., "The determination of bridge displacement using measured acceleration," Engineering Structures, Vol. 27, No. 3, pp. 371-378, 2005.
7. Fujimoto, I. and Abe, M., "Application of Two Dimensional Laser Digitizer to Surveying," The Institute of Systems, Control and Information Engineers of Japan, Vol. 7, No. 9, pp. 391-393, 1994.
8. Maleev, I. D. and Swartzlander, G. A., "Composite Optical Vortices," J. Opt. Soc. Am. B, Vol. 20, No. 6, pp. 1169-1176, 2003.
9. Fujimoto, I., Sato, S., Kurihara, T. and Ando, S., "Fundamental Theory on the Zeros Distribution and Propagation Transformation of Multizeros Optical Beam," Proc. of Optics and Photonics Japan, pp. 604-605, 2007.
10. Mathematical Society of Japan, "Mathematics Dictionary (4th Edition Version) : III-5 Algebraic Equation," Iwanami Shoten Publishers, pp.858-860, 2007.
11. Sato, S., Fujimoto, I., Kurihara, T. and Ando, S., "Remote Six-axis Deformation Sensing with Optical Vortex Beam," Proc. of Optics and Photonics Japan, pp. 602-603, 2007.
12. Galvez, E. J., Smiley, N. and Fernandes, N., "Composite Optical Vortices Formed by Collinear Laguerre-Gauss Beams," Proc. of SPIE, Vol. 6131, pp. 19-26, 2006.
13. Ando, S. and Kimachi, A., "Correlation image sensor: Two-dimensional matched detection of amplitude-modulation light," IEEE Trans. on Electron Devices, Vol. 50, No. 10, pp. 2059-2066, 2003.