# cw 光注入による半導体レーザの 全光制御モート 同期方式におけるスペクトル整形用光フィルタ

Optical Filters for Spectral Shaping in All Optical Mode-Locking of Semiconductor Lasers by cw Light Injection

> 森 正和†, 伊藤 樹†, 後藤 了祐‡, 丸橋 大介‡ Masakazu MORI, Itsuki ITOH, Ryosuke GOTO, and Daisuke MARUHASHI

Abstract: Optical filters, especially band rejection filters, for spectral shaping in all optical mode-locking of semiconductor lasers by cw light injection are studied experimentally. Two types of filters are studied; the ring resonator type and the Mach-Zehnder interferometer type. Active control to compensate for fluctuations of the optical lengths due to the room temperature variation is also studied. The Mach-Zehnder type filters prove to be advantageous because of large variable free spectral ranges and insensitiveness to internal losses. The filter structure and the active control technique are described in detail. These filters are useful for shaping optical spectra both in generation and multiplication/division of high repetition frequency optical pulse trains.

# 1. はじめに

実用光通信システムの高速化に対する熱意は、波長多重化 の波に押されてやや冷めていたが、2006 年度の 40Gb/s 光通信システムの導入とともに再び盛り返してきた。注目す べき点は、コヒーレント光通信に関連して開発された技術が多 く取り入れられていることである。光波のコヒーレンシーに関連 した技術は、今後もますます重要になると予想される。

光通信システムの伝送速度や信号処理速度を高速化するこ とは、単に通信技術のみならず、科学技術全般に関わる 重要課題である。その根幹となる技術は、クロック信号とし ての安定、かつ制御性の良い、高繰り返し光パルス列の発 生法である。また、このクロック信号に同期した、低繰り返 しの光パルス列を発生する技術を同時に開発していくこと も必要である。

筆者らは、cw 光を多縦モート 発振の Fabry-Perot 型半導体レーザ (F-P LD)に注入してモート 同期させる「全光制御モート 同期法」を提案し、その実験検討をしてきた<sup>1-5</sup>)。本手法によれば、単純構造の F-P LD を用いて、電気的変調を用いず、純光学的にモート 同期させることが可能である。この手法を用いて、波長 1.55µm 帯において繰り返し周波数 141GHz、 パルス幅 1.5psecの光パルス列発生に成功している<sup>1)</sup>。更に、別個の F-P LD 内での相互注入同期、および注入同期と組み合わせることにより、モート 同期パルス列の

↑ 愛知工業大学大学院研究工学科(豊田市)

: 富士通株式会社 フォトニクス事業本部(川崎市)

繰り返し周波数を分周、或いは逓倍することも原理的に 可能であることを示してきた<sup>2,3)</sup>。

この方式によるモード同期法を実用化する上で、いくつ かの課題があった。一つは、用いる F-P LD の単体特性に よっては全くモード同期しないという点である。他の一つ は、モード同期しても、温度変動などの影響のためにモード 同期状態を長時間は維持できないという点である。これ らの問題点は、物理機構の定量的解明を困難なものとし、 かつ、実用化の上でも大きな障害となっていた。種々の 実験検討を重ねた結果、多縦モード発振で、且つ、狭<sup>スヘ・</sup>ク トル線幅の状態を維持できるように、外部共振器を F-P LD に結合させて能動制御する手法を開発した<sup>4,5)</sup>。これによ り、主縦モード間の相互注入同期、および隣接縦モードの注 入同期の様子を観測できるに至っている<sup>5)</sup>。

外部共振器を制御するのに、現状では、F-PLDの出力 光をそのまま遅延自己ヘテロダイン方式のスペクトル線幅測定器 に入力するという「スペクトル線幅一括モニタ方式」で行ってい る。この方式では、F-PLDの出力光に混入した狭スペクトル 線幅の注入 cw 光成分のために、F-PLDの線幅状態はモニタ しずらくなる。注入 cw 光を除去してスペクトル線幅測定器に 入力することが望ましい<sup>の</sup>。

また、モード 同期した F-P LD の光出力に含まれる注入 cw 光成分によって、出力光パ ルス列の波形は一つおきに振 幅が変化する。注入 cw 光を除去できれば、一定振幅の光 パ ルス列が得られる。

同様にして、モード同期パルス列の繰り返し周波数の分周

や逓倍においても、出力光のスペクトル成分から入力光のスペ クトル成分を除去するフィルタが必要となる<sup>2,3)</sup>。

以上の点を考えて、今回は手始めに、F-PLDの光出力 から注入 cw 光成分を除去するための帯域阻止フィルタの検 討を行った。

## 2. 全光制御モート・同期法における光フィルタの必要性

我々が提案している、cw 光注入による多縦モート<sup>\*</sup>発振 F-PLDの全光制御モート<sup>\*</sup>同期法における光ス<sup>\*</sup> クトルの配置を 図 2.1 に示す。F-PLD二つの主縦モート<sup>\*</sup>周波数の中心に狭 ス<sup>\*</sup> クトル線幅の cw 光を注入することにより、まず主縦モート<sup>\*</sup> を相互注入同期させ、次に隣接縦モート<sup>\*</sup>を注入同期させる ものである<sup>1)</sup>。このような同期現象は非線形光学効果に よって起きるものであり、F-PLDを多縦モート<sup>\*</sup>発振で、且 つ、狭ス<sup>\*</sup> クトル線幅の状態に維持することが不可欠である。

そこで、狭ヘペクトル線幅とするための外部共振器<sup>n</sup>を図 2.2 のように F-P LD に結合させ、これを能動制御する手 法を開発してきた。外部共振器の能動制御には、F-P LD の出力光を一括してスペクトル線幅測定器でモニタすることに より行っているが<sup>5)</sup>、狭ヘペクトル線幅の注入 cw 光成分も混 入しているために、F-P LD の線幅状態をモニタしずらいと いう欠点がある<sup>6)</sup>。より安定に外部共振器を能動制御で きるようにするためには、F-P LD の出力に含まれる注入 cw 光成分を抑圧してスペクトル線幅測定器に入力すること が必要となる。



図 2.1 全光制御モード同期法における光スペクトルの配置



図 2.2 外部共振器によるスペクトル線幅狭窄化

F-PLDの出力に含まれる注入 cw 光成分は、モート 同期時 にはパ ルス波形に影響を及ぼす。モート 同期すると F-PLDの 縦モート 成分と注入 cw 成分の相対位相は固定されるが、注 入 cw 光成分は縦モート 周波数位置の真ん中にあるために、 ニパ ルスごとに縦モート 成分と位相が揃う。このため、図 2.3(a)のようにパ ルス振幅が一つおきに変化することにな る。



このように、外部共振器の能動制御、および出力パルス 波形の整形という観点からは、注入 cw 成分を抑圧する帯 域除去フィレタを実現することが望まれる。

モード 同期 ^ ルス列の二分周動作における光ス ^ クトルの配置 を図 2.4 に示す。モード 同期した縦モード 周波数間隔 f<sub>0</sub>の F-P LD<sub>1</sub> 出力を、縦モード 周波数間隔 f<sub>0</sub>/2 の F-P LD<sub>2</sub> に同図の周 波数配置で注入する<sup>3)</sup>。この場合にも、このままでは F-P LD<sub>2</sub> の出力に F-P LD<sub>1</sub> のス ^ クトル成分が含まれるため、時間 領域で考えると、繰り返し周波数 f<sub>0</sub>/2 の二分周 ^ ルス列の 中間に振幅の小さな ^ ルスが現れることになる。F-P LD<sub>1</sub> のス ^ クトル成分を抑圧するための / ッチフィルタを実現できれば、 完全な二分周 ^ ルス列が得られる。



モート<sup>\*</sup>同期<sup>^\*</sup>ルス列の繰り返し周波数を二逓倍する場合も 同様に、注入光ス<sup>\*\*</sup> クトル成分を抑圧する / ッチフィルタの実現が望 まれる。

以上のように、全光制御モトド同期法においては、波長 可変の帯域除去フィルタやノッチフィルタを実現することが重要な 課題である。ここで、帯域除去フィルタはノッチフィルタと帯域通過 フィルタを組み合わせれば実現可能であること、および、帯 域通過フィルタは市販品で入手可能であることを考えると、 波長可変ノッチフィルタの実現に注力すればよい。

#### 3. 帯域阻止光フィルタ

ここでは検討条件を明確にすると共に、いくつかのフィル タ構成法について行った実験結果を述べる。 帯域阻止フィルタの検討条件は次の二点である。

(1)共振器長 150µm~1,200µm の F-P LD に適用可能。

(2)モート<sup>\*</sup>同期<sup>^\*</sup>ルス列の分周・逓倍にも適用可能。 (1)の条件は、電気的処理では困難な繰り返し周波数 35GHz~280GHz を狙うためのものである。(2)の条件は、 より汎用性のある74/約を開発するためのものである。

前述のように、これらの条件を満たす波長可変ノッチフィル タを実現すればよいことになる。

### 3-1 基本検討

74*W*構成法には種々あるが<sup>8-10</sup>、上記の検討条件を満 たすものは、表 3.1.1 に示すリング 共振器型と Mach- Zehnder 干渉計型の二種類である。

リング共振器型は、短リング長で、且つ、低リング損失を実 現できれば、フィネス大でFSR大とすることができる。この ため、マイクロリング共振器としての応用が広く研究されてい るが、本研究の目的にはリング長を可変とすることが不可 欠である。可変リング長としても、リング共振器本来の特長 が生かせるかどうかを実験で確かめる必要がある。

一方、Mach-Zehnder 型では、フィネスは最大でも2と小さ いが、アーム長差を小さくすれば FSR 大とすることができ る。リング共振器型の FSR がリング長そのものに依存するの に対して、Mach-Zehnder 型の FSR はアーム長に依存するの ではなく、アーム長差に依存する点が大きな違いである。ま た、この構成法では、アーム損失がアンバランスにならないよう に注意すれば、アーム損失の大きさそのものは大きな問題に ならないという利点もある。

いずれの構成法も光の干渉を利用しているため、周囲 温度の変化による光学長の変動を補償する手段が不可欠 である。光フィルタとして集積化する場合は基板温度の精密 制御で対処可能であるが、個別光部品を組み合わせる場 合には温度制御のみで対処することは不可能である。そ こで、参照光を光フィルタに入力して能動制御する手法を検 討した。その詳細は3.3節で述べる。



表 3.1.1 帯域阻止フィルタの基本検討

## 3-2 リング共振器型光フィルタ

実験に用いたファイバリング共振器の構成を図 3.2.1 に示 す。ファイバリング共振器は、リング長で決まる周波数間隔で 周期的な帯域阻止特性を持つ<sup>2,3)</sup>

外部から F-P LD に注入した cw 光を阻止し、且つ F-P LD の縦モード出力光を通過させるためには、リング一周の 光学長を F-P LD の光学長の 4 倍まで可変できるように する必要がある。共振器長が 150 µ m~1,200 µ m の F-P LD を想定すると、必要なリング長の可変幅は 2mm~ 16mm になる。一方、温度変化によるリング長変動を補償 することも必要である。

このように、リング長を mm 単位まで可変できると同時に、数十 nm 単位で制御できることが必要となる。これを実現するために、リングの途中にファイバコリメータを設けて、 ファイバコリメータの間隔を mm 単位まで変えられる構成とした。また、ピェゾ素子でリング長に摂動を加えてリング 長変動をモニタし、ファイバコリメータの間隔を数十 nm 単位で制御する方式とした。この目的で、ファイバコリメータの一方を最大移動距離 20mm、分解能 25nm の微動台に載せて能動制御する構成とした。

7ァイバリング共振器の周波数特性は周期的であるため、 **F-P LD**の中心波長付近で縦モードが通過帯域に入るよう に設定しても、導波路分散によっては、周辺縦モードが阻 止域にかかる可能性がある。通過帯域幅が **F-P LD**の縦 モード波長間隔と同程度である波長可変の帯域通過フィルタ (**BPF**)をファイバコリメータの間に挿入すれば、**BPF**の通過帯域 内の波長成分に対してのみファイバリングが作用するように できる。現実の小型で低損失な波長可変 **BPF**の通過帯 域幅は 1nm 以上であるから、この手法は共振器長 300



µm以下の F-P LD に対して有効であ る。

図3.2.2にピエゾ素 子によるリング長摂 動<sup>11)</sup>の例を示す。 0.9mm φ 被覆の偏 波保持ファイバを 15mm φ のピエゾ素 子(ピエゾメカ=ック社製 HESt 150/15-8/4)に 1/3 周だけ接着した 状態で測定した。こ

のピェジ素子は、電圧を印加すると電圧の符号によらず 円周方向には収縮する性質を有するため、リング長摂動の 周波数は印加電圧周波数の二倍となる。実験の結果では、 リング長変動の補償制御に用いるには 10nmp-p 程度の摂 動量で充分であった。

フリースペクトルレンジ(FSR)を広くし、且つフィネスを大きくする ことを狙い、偏波保持ファイバで短ファイバリング長の共振器を



(印加電圧 143Hz、光学長摂動周波数 286Hz)

構成して実験を行った。今回の実験ではコリメータの間に BPF は挿入していない。ファイバリングは長さ 39.4cm のファイバ部と、 ファイバコリメータ間の空隙 1.7cm で構成されており、FSR は約 500MHz であった。カップラの出口からリングを一周してカップ ラに戻るまでの損失は 1.8dB であった(二箇所のコネクタ損失 0.2dB×2 を含む)。

狭スペクトル線幅の波長可変LDを用いてファイベリング共振器 の透過周波数特性を測定した結果を図3.2.3 に示す。カップ ラでの透過ペワー:結合ペワー=ρ:(1-ρ)の比率を最適化する ことにより、10dB程度の抑圧が可能である。ただし、FSR に対する通過域周波数幅の相対値はカップラの分岐比率を 調整してもほとんど変化せず、フィネスは約5 である。鋭い



帯域阻止特性を実現するためには、リングの一巡損失を小 さく抑えることが不可欠であるが、本実験系のようにファ イバュリメータとコネクタ二箇所がリング中にある場合は1dB以下に 抑えることは困難であった。

カップ うの透過<sup>ル</sup> ワー比 ρ を最適近辺に設定して、リング 長制 御を行った。圧電素子で 10nmp-p@286Hz のリング 長摂動 を加え、ファイバリング 共振器の出力が最小となるようにファイ バコリメータの間隔を 25nm ステップで制御した(制御系の詳細に ついては、3.3 節を参照)。制御結果を図 3.2.4 に示す。

温度などによるリング 長変動が補償されていることが分 かる。光出力には最大で 2dB 程度のスペイク状変動がみら れるが、この原因は主に振動によるものである。除振対 策や、一秒あたりの制御回数(現状 5 回/秒)、コリメータ間隔の 制御ステップの大きさ(現状 25nm)など、制御に関するペラメー タを最適化することにより、小さくできる可能性がある。

リング共振器型フィレタの特長は大きなフィネスが得られること であり、マイクロリングとすれば広い FSR も可能である。しか し、共振器長を mm 単位で可変にしようとすると、リング 損失が大きくなり、且つ FSR も狭くなって本来の特長が 損なわれてしまうことになる。

### 3・3 Mach-Zehnder 型光フィルタ

実験に用いた Mach-Zehnder 型フィルタの構成を図 3.3.1 に示す。このフィルタは、アーム1とアーム2の光学長差で決まる 周波数間隔で周期的な帯域阻止特性を持つノッチフィルタとし て動作する。阻止域における抑圧量を大きくするために は、光分岐の分岐比を 1:1 に合わせ、且つ、二つのアーム の損失を揃えることが必要となる。

本実験では市販光部品をなるべくそのまま使用する こととし、アーム1とアーム2はそれぞれ約3m、その光学長 差は微動台の移動可能距離である2cm以内となるよう に設定した。参照光のパワーモニタ(ポート3)やLD出力光のスペ クトル線幅モニタ(ポート2)に用いる二個の光アイソレータ(同図中の 橙色で示した)を除いて、すべて偏波保持の光部品で構 成してある。

前述のように、アーム長差の調整には二種類の機能が要 求される。一つは、フィルタの FSR と F-P LD の縦モード周波 数間隔とを整数比に調節するためのものであり、mm 単 位までの調節機能が必要である。もう一つは、光の干渉 位相差を調節して出力ポートを制御するためのものであ り、数十 nm 単位での調節が必要となる。これを実現す るために、リング共振器の場合と同様に、一方のアームの途 中にファイバコリメータを設けて、ファイバコリメータの間隔を mm 単 位まで変えられる構成とした。また、ピェゾ素子でアーム 長に摂動を加えてアーム長変動をモニタし、ファイバコリメータの間隔 を数十 nm 単位で制御する方式とした。この目的で、ファ イバコリメータの一方を最大移動距離 20mm、分解能 25nm の 微動台に載せて能動制御する構成とした。

本実験では、参照光を用いてアーム長を能動制御する手 法を採った。この原理は次のとおりである。まず、使用 する FSR になる ように 7-ム 長差 を調節する。次 に、波長可変 LD の出力を参照光 として ポート 1 に入力し、ポート 4 からに 7-ム 長を 能動制には、ポー





ト3からの参照光出力が最少となるようにアーム長を制御 する方が高感度となる。そこで、ボート3に光パワーメータを 接続し、光パワーが最少となるように、ロックインアンプで微動 台を分解能25nmで制御する。これにより、温度変動等 によるアーム長差の変化は25nm程度の精度で補償される。 同時に、初期に設定したFSRの値も温度変化に左右さ れることなく維持される。参照光には、抑圧したい光信 号を用いる。例えば、全光制御モート、同期法における注入 cw光を分岐して用いればよい。

参照光を用いてアーム長を能動制御した状態で、F-PLD の出力光をポート4に入力する。ポート4からポート1への分 波・合波の位相条件は、ポート1からポート4へのそれと同 じであるから、F-PLDの出力に含まれる注入 cw 光成分 はポート1側にのみ出力され、ポート2側には出力されない。

一方、F-P LD の縦モート 成分がポート 2 側にのみ出力さ れ、ポート 1 側には出力されないようにするには、次の条 件が必要である。

$$\Delta f_{LD} = (2k - 1)FSR_{MZ} \tag{3.3.1}$$

ここで、Δ*f*<sub>LD</sub>は F-P LD の縦モー<sup>ト</sup> 周波数間隔、*k*は自然数、 *FSR*<sub>MZ</sub>は Mach-Zehnder 型フィルタの FSR である。この条件を 光学長で表すと次のようになる。

$$\Delta L_{MZ} = 2(2k - 1)L_{LD} \tag{3.3.2}$$

ここで、 $\Delta L_{MZ}$ は光学長で表した Mach-Zehnder 型74 $\mu$ 9の 7-ム長差、 $L_{LD}$ は光学長で表した F-P LD の共振器長である。 例えば、共振器長  $L=300\mu m$  の F-P LD では、屈折率を 3.5 とすると、 $L_{LD}=1.05mm$ となり、 $\Delta L_{MZ}=2.1mm$ 、6.3mm、 10.5mm、…に設定する必要がある。

まず、7-ム長の能動制御の特性を調べるために、ポート1 から参照光のみを入力した状態で、ポート3の光出力パワー が最少となるように制御した。結果を図3.3.2に示す。最 初の3分間は制御を OFF してある。制御 OFF の状態で は、室温変化によって、ポート3の光出力パワーが時間とと もに最大値-12dBm から最小値-27dBm まで大きく揺らぐ。 しかし、制御 ON にすると、-25dBm 近辺の値に抑えられ



(最初の3分間は制御 OFF)

ていることが分かる。この実験ではエアコンの動作によって、 周期が約10分で室温が変化しており、それに伴う10μm 程度の光学長変動が補償されている。

制御 ON の状態でも、ポート3 の光出力パワーは数秒単位 で数 dB 揺らいでいる。この原因は、アーム長制御を25nm 単位でステップ的に行っていること、振動があること、およ び波長可変 LD の位相跳びがあること、などの複合的な 原因によるものである。また、数十分単位でのゆっくり とした光出力パワーの変動は、光分岐の分岐比が温度によ って変化するためである。

□リメータ間隔を変化させて FSR を測定した結果を図 3.3.3 に示す。波長 1558nm の参照光でアーム長を能動制御しなが ら、ポート4 に一定出力パワーの波長可変 LD を接続してポー ト2 の出力パワーの波長依存性を調べた。

コリメータ間隔を変えることにより、FSR は 48GHz から 660GHz まで変化している。本実験では Mach-Zehnder 干 渉計のアーム長を 2cm 以内で合わせてあるため、コリメータ間隔 を変えた場合の FSR 変化は大きくなっている。FSR から 求めたアームの光学長差は、同図(e)のようにコリメータ間隔と直 線的な関係にある。この図から所望の FSR に設定するた めのコリメータ間隔を大雑把に決定することができる。FSR を 特定の F-P LD の縦モート<sup>\*</sup>周波数間隔に精密に合わせるた めの手法は4章で述べる。

図 3.3.3(a)-(d)において、阻止波長における抑圧比は波 長とともにゆっくりと変化している。また、同図(d)では



通過波長においても光出力が波長とともに不規則に変化 しているのが見られる。これらの原因は、用いた波長可 変 LD のスペクトル線幅が、設定波長によって 300kHz~数 MHz の間で大きく変化したためである。光源のスペクトル線 幅の変化は抑圧比に対しては特に大きな影響を及ぼす。

波長可変LDのスペクトル線幅の変化を考慮すると、今回の測定では、阻止波長における抑圧比は10dB程度であった。この値を改善するためには、Mach-Zehnder 干渉計の各アームの特性をよりバランスさせることが必要である。今回の実験系では一方のアームにのみファイバコリメータ(挿入損失~1dB)を挿入しているため、アーム損失はアンバランスになっている。損失もバランスさせる機構が必要である。

#### 4. Mach-Zehnder 型フィルタによる F-P LD のスペクトル整形

前節で述べた Mach-Zehnder 型フィルタを用いて F-P LD の スペクトルを整形する実験を行った。用いた F-P LD は 1.55 μm 帯の共振器長 300 μm、閾値電流(I<sub>th</sub>)10mA のもので ある。

今回は F-P LD に cw 光を注入せず、図 4.1 に示すよう に、F-P LD の外部で合波し、擬似的なモード 同期状態の光 スパクトルとして用いた。F-P LD の駆動電流を 2I<sub>th</sub>とし、そ の主縦モード の中心波長 1553.28nm に波長可変 LD を設定 した。波長可変 LD の出力を分岐して、一方を Mach-Zehnder 型フィルタの参照光として用いた。もう一方は F-P LD の出力光と合波して擬似モード 同期状態の光スペクトルとし、 Mach-Zehnder 型フィルタの入力光とした。フィルタの入力光スペク トルを図 4.2(a)に示す。波長可変 LD のパワーは主縦モード のパ ワーと同程度になるように設定してある。

F-PLDの発振中心波長近辺における縦モート、周波数間隔  $\Delta f_{LD}$ を測定し、(3.3.1)でk=1とおいた $FSR_{MZ}=\Delta f_{LD}/(2k-1)=$   $\Delta f_{LD}$ になるように図 3.3.3(e)を使って Mach-Zehnder 型74  $\nu$ タのコリメータ間隔を設定した。実験では、 $FSR_{MZ}=\Delta f_{LD}=$ 142GHz、光学長で表した Mach-Zehnder 型74 $\nu$ タのアーム長差  $\Delta L_{MZ}=2.1$ mm であった。このように FSR を設定してから 参照光を入力し、能動制御を開始した。

Mach-Zehnder 型フィルタの出力光のスペクトルを図 4.2(b)に示 す。図に示された 18 本の F-P LD の縦モード成分について は相対強度がほぼ変化していないのに対して、注入 cw



図 4.1 疑似モート 同期状態のスペクトル合成系

光に相当する参照光の強度は、相対的に 10dB だけ抑圧 されていることが分かる。

FSR の設定許容範囲を調べるために、アーム長差を $\Delta L_{MZ}$ = 2.1mm を中心にして 0.1mm ステップで変化させ、フィルタの入 出力における F-P LD の縦モードスペクトルを比較した。その結 果、最適値±0.05mm 以内であれば、注入 cw 光を抑圧し、 且つ、F-P LD の縦モードの相対スペクトル強度には変化がない と見なせることが分かった。FSR に換算すると、 FSR<sub>MZ</sub>=142GHz±3GHz になる。



図 4.2 Mach-Zehnder フィルタによる F-PLD のスペクトル整形

次に Mach-Zehnder 74hの7J-7 $\Lambda$ <sup>o</sup> fh $\mu\nu\nu$ i<sup>o</sup> *FSR*<sub>MZ</sub> を精密 に調節する手法を実験検討した。与えられた F-P LD の縦 モート<sup>i</sup> 周波数間隔  $\Delta f_{LD}$  に対して、(3.3.1)の関係を満たすよ う *FSR*<sub>MZ</sub>を調整せねばならない。上記のように、図3.3.3(e) で求めたコリメータ間隔に設定するという手法でも大きくず れることはないが、より正確に設定する方法を開発して おくことが望ましい。

FSR<sub>MZ</sub>が(3.3.1)の関係から少しずれると、注入 cw 光(= 参照光)の波長から離れた周辺の縦モート、成分は、 Mach-Zehnder フィレタの通過域から阻止域へ入り込む。した がって、これらの周辺縦モート、成分のフィレタ出力パワーをモニタ すれば FSR<sub>MZ</sub>の精密調節ができると期待される。

参照光波長を 1553.2nm として能動制御し、この状態で コリメータ間隔を 10.3mm±0.2mm の範囲で掃引したときのフィ ルタ出力パワーの変化を観測した。コリメータ間隔を掃引する際に は、コリメータ間隔の変化分が能動制御によって補償されるこ とがないように、ほぼ cw 光波長に等しいステップで短時間 に変化させ、その後に能動制御系が定常状態に落ち着く まで待ってから光パワーを測定するという手順で行った。 尚、コリメータ間隔=10.3mm は、 $FSR_{MZ}=\Delta f_{LD}$ の条件を満たす 位置である。結果を図 4.3 に示す。

Mach-Zehnder フィルタの出力の全パワーをモニタした(b)の場合 でも、コリメータ間隔=10.3mmを中心とした鈍いピークがみられ る。一方、中心波長から4nmだけ短波長側にずらした通



過帯域幅 3nm の帯域通過フィルタを通して光パワーをモニタした 場合(c)では、鋭いピークが現れる。帯域通過フィルタの中心波 長を 8nm だけ短波長側にずらした場合(d)では、より鋭い ピークが現れている。

以上のように、Mach-Zehnder フィルタの出力における F-P LD の周辺縦モードの光パワーをモニタすることによって、 Mach-Zehnder フィルタのFSR を精密調節できることが分かっ た。

## 5. まとめと今後の予定

cw 光注入による多縦モード発振半導体レーザの全光制御モ -ド同期法について、出力光に含まれる注入 cw 光を抑圧 するための帯域阻止フィルタを検討した。リング共振器型と Mach-Zehnder 型の二種類を実験検討した結果、後者を能 動制御して用いる手法が有効であることが分かった。こ のフィルタは、共振器長 150 µ m~1,200 µ m の半導体レーザに 適用できるよう、広いフリースペクトルレンジ可変幅を有すると共 に、フィルタ内部での損失に対する所要条件が緩いという特 徴を有する。

現状では抑圧量が10dB程度であるので、干渉計のアーム 損失をバランスさせる手段を付け加えてフィルタとして完成さ せ、全光制御モード同期法の実験系に使用していく予定で ある。

## 6. 参考文献

1) H.Kasuya, M.Mori, R.Goto, T.Goto, and K.Yamane, "All Optical Mode Locking of Fabry-Perot Laser Diode via Mutual Injection Locking between Two Longitudinal Modes", *Appl.Phys.Lett.*,vol.**75**,No.1,pp.13-15(1999). 2) 鈴木基仁,水池秀仁,森正和,後藤俊夫,後藤了祐,山根一 雄:Fabry-Perot LD を用いた全光制御モード同期の発振特性 とその応用,愛知工業大学研究報告,第 36 号 B,pp.209-216 (2001)

3) 鈴木基仁,水池秀仁,森正和,西澤典彦,後藤俊夫,後藤了 祐,山根一雄: cw 光注入による Fabry-Perot LD の全光制御 モート<sup>\*</sup> 同期法の特性と二分周動作への応用,愛知工業大学 研究報告,第 37 号 B,pp.179-189 (2002).

 4) 森正和,松平成暁,中瀬達寛,西澤典彦,後藤了祐,丸橋大介:外部共振器の能動制御による多縦モード発振半導体レーサ、のスヘックトル線幅狭窄化」愛知工業大学研究報告,第42号 B,pp.43-53 (2007).

5)森正和,伊藤樹,南紀太郎,後藤了祐,丸橋大介:Fabry-Perot 型半導体レーザ、への cw 光注入による縦モート、間の注入動同 期過程の観測,2007 年電子情報通信学会リサイエティ大 会,C-4-10 (2007).

6)森正和,伊藤樹,後藤了祐,丸橋大介:多縦モート、発振半導体 レーサ、のスへ。クトル線幅一括モニタに用いる帯域阻止フィルタの検 討,2008 年電子情報通信学会総合大会,C-4-25 (2008).

7) L.Goldberg, H.F.Taylor, A.Dandridge, J.F.Weller, and R.O. Miles,"Spectral Characteristics of Semiconductor Lasers with Optical Feedback",*IEEE J.Quantum Electron.*,vol.**QE-18**,No. 4,pp.555-564(1982).

8) 岡本勝就:光導波路の基礎(コロナ社,1992),pp.160-163.

9) G.P.Agrawal:Lightwave technology(Wiley, 2004), pp. 71-85.

10) 島田禎晉監修: コヒーレント光通信(電子情報通信学 会,1988),pp.52-59.

11) G.Nykolak, M.R.X.de Barros, T.N.Nielsen, and L.Eskildsen,"All-Fiber Active Add-Drop Wavelength Router", *IEEE Photon.Technol.Lett.*,vol.9,No.5,pp.605-606(1997).

(受理 平成 20 年 3 月 19 日)