分离式光盘光学头光学问题讨论

陈海清 曹向英

(华中理工大学光电子系,武汉,430074)

摘要:本文根据几何光学与物理光学基本原理,分析了分离式光学头导向误差、光束孔径匹 配问题,给出了单光束分离式光学头结构。

关键词: 分离式 光学头 导向误差 孔径匹配

Discussion on optical problems of separated optical head

Chen Haiqing, Cao Xiangying (Dept. of Optoelectronics, HUST, Wuhan, 430074)

Abstract: Based on optical basic principles of geometric optics and physical optics, the direct error of the separate optical head(SOH) and the problems about aperture matching are analyzed, a optical system of the SOH for single beam is given.

Key words: separate optical head direct error aperture matching



为了实现快速存取的目的,必须设法降低光学头的重量,采用分离式光学头可以成功地解 决这一矛盾。它把光学头中比较重的部分——光源及准直、整形、分束、检测等部分固定不动, 而可动部分只要一个会聚物镜和跟踪反射镜加上相应的驱动机构。这样可动部分光学头的重 量可以大幅度地降低。据报道只有 10g 的可动光学头已研制成功^[1]。采用分离式光学头的 3.5[°]磁光盘系统已有报道,但尚未形成定型产品。而 5.25[°]光盘系统尚无这方面的报道。采用 分离式光学头的唯一缺点就是防振动和冲击的能力会有所下降,针对这一问题人们采取了不 同的措施,如采用更加可靠的伺服控制手段,拓宽伺服的范围,采用质量好的导轨等。下面将 对导轨的导向误差问题、光束孔径匹配问题进行讨论与分析。

二、光学头导向误差分析

采用分离式光学头最大的问题就是导轨的导向精度问题。为了分析问题方便,可以形象

地把导向误差归结为跟踪反射镜的旋转和平移。图1 所示,将导向误差产生的影响分为两个方面来考虑,一 是能量耦合效率降低,二是径向、切向和轴向光点的偏 离。

首先分析光点偏离的问题,假设从固定部分出射的是一理想的平行光束,而且跟踪反射镜与聚焦物镜 之间相对不动。为了便于几何分析,可把这个问题简 化为图2所示的几何模型。物镜与跟踪反射镜一起旋



Fig. 1 The effect of leading error

转角度 α. 由于光学杠杆作用. 反射光线偏离原方向 θ=

2a. 由图示可知反射光线方向相对于物镜光轴方向的偏

 $\Lambda = \overline{BP} + \overline{CB}$

 $\overline{BP} = L \operatorname{tg} \alpha$



Fig. 2 Geometrical model of leading error

$$BO = BR - OR = L/\cos \alpha - OR$$

$$\overline{OR} = \overline{QR} = L - f'$$

$$\overline{BO} = L/\cos \alpha - L + f'$$

$$\overline{CB} = \frac{(L/\cos \alpha - L + f')\sin \alpha}{\cos 2\alpha}$$

$$\Delta = Ltg\alpha + \frac{(L/\cos \alpha - L + f')\sin \alpha}{2\pi}$$
(3)

 $\cos 2\alpha$

 $\overline{CB}\cos 2\alpha = \overline{BO}\sin \alpha$

所以

代入(2)式得

Table 1

分析(3)式,其中第一项是由于物镜光轴偏转引起的,我们称之为Δ₁,而第二项则是由于光学 杠杆作用导致焦点离轴而造成的,我们称之为Δ₂。这两项的影响情况见表1所示。

角也为 q。

考虑三角形 CBO 有

式中.

total shift shift value shift value deflection value off axis on axis angle $\Delta (\mu m)$ $\Delta(\mu_m)$ δ(nm) 5 4.73 0.4 3.64 1Ő 9.45 7.27 1.8 15 14.18 10.91 4.0 2Ő 18.91 14.54 7.1 30 28.36 15.9 21 6Ő 56.72 63.5

Calculation result of shift value

可以看出当偏角不超过 60["]时光点偏移 在 564m 以下。导轨的加工精度可以到 10["]以 下,这时对应的偏移量不到 104m, 加上振动 冲击的影响,希望总的角度偏移不超过 30["], 这样通过伺服系统是容易得到校正的。

下面讨论光点的轴向偏离,图 2 中的 δ 就是由于光轴倾斜而造成的焦面与光盘面不 重合的现象。有如下简单的关系式:

 $\delta = L/\cos \alpha - L \tag{4}$

另外轴向偏离的来源还有导轨的配合造

成的可动部分横向的偏离,称之为H,则有总偏移量:

$$\delta = \delta' + H = L/\cos \alpha - L + H \tag{5}$$

计算结果见表 1,显然这种影响是微乎其微的。而 H 则取决于配合精度及导轨的变形系数,其影响远远超过 δ。所以轴向偏离主要是由跟踪反射镜与物镜的横向位移造成的。一般 而言,该偏移控制在 ±0.5mm 以下能够满足聚焦伺服的要求。

三、光学头光束孔径匹配

在光学系统设计过程中,必须解决好光束与透镜孔径匹配的问题。不同的匹配会导致不同的能量利用效率,而且还会影响光斑尺寸与聚焦焦深。对于分离式光学头,由于配合间隙问题和导轨变形的影响,可动部分的入射光瞳相对于平行光束有一个平移,给光束孔径匹配带来了一定的困难。

对于衍射受限系统,光斑尺寸和焦深可分别表示为

$$D = k \mathcal{N} N A$$

(1)

(2)

(7)

$$\Delta z = \pm k \mathcal{N} NA^2 = \pm D/NA$$

式中, k 为比例因子, λ 为激光波长, NA 为会聚物镜的数值孔径。

对于均匀的平行光束聚焦,确定 Airy 直径时取 k= 1.22。但是高斯光束聚焦时不存在 Airy 斑^[2],而且其光斑尺寸依高斯光束不同的弯曲比而不同。一般地根据不同的应用场合取



Fig. 3 Intensity distribution of across section of alignment beam

D_t 的会聚透镜之后,光能损失为: P 为了计算的方便,采用极坐标积分。令

<u>۸</u>....

0.8 0.6 0.4 0.2 两种情况下的直径:

(1) 半值光强点 D_{fw} = 50%,中心强度
 (2) 1/e² 光强点 D_{1/e²} = 13%中心强度
 弯曲比的定义为:

$$T = D_b / D_t \tag{8}$$

式中, *D*^b 为 1/ *e*² 强度点处的高斯光束直径, *D*_t 为有限的透镜孔径。高斯光束的截面光强分布如图 3 所示, 具体地表达式为:

$$I = I_0 \exp[-2(x^2 + y^2)/w_0^2]$$
(9)

$$P_{\text{loss}} = P_{\text{total}} - P_{\text{pass}}$$

$$\Rightarrow \rho^{2} = x^{2} + y^{2}$$

$$P_{\text{loss}} = \int_{0}^{2^{\text{D}}} d\theta \int_{D_{1}/2}^{\infty} I_{0} \exp\left[\frac{-2\rho^{2}}{w_{0}^{2}}\right] \rho_{d}\rho$$

$$= \pi I_{0} w_{0}^{2} \exp\left[-\frac{2D_{1}}{4w_{0}^{2}}\right]$$

$$= \pi I_{0} w_{0}^{2} \exp\left[-2(D_{1}/D_{b})^{2}\right] \qquad (10)$$

$$P_{\text{total}} = \int_{0}^{2\pi} d\theta \int_{0}^{+\infty} I_{0} \exp\left[\frac{-2\rho^{2}}{w_{0}^{2}}\right] \rho d\rho \, \textcircled{B} \, \textcircled{B}_{0} \, w_{0}^{2} \quad (11)$$

Fig. 4 The relation of energy 用百分比表示能量损失为: decrease versus winding ratio $K_{\text{loss}} = \frac{P_{\text{loss}}}{P_{\text{rel}}} = \exp[-$

$$K_{\text{loss}} = \frac{P_{\text{loss}}}{P_{\text{total}}} = \exp[-2(D_t/D_b)^2] = \exp(-2/T^2) (12)$$

光能损失随着弯曲比的减小而减小的情况如图 4 所示,可见当弯曲比为 2.0 时光能损失已经 有 60% 了。

用标量场衍射理论计算(6)和(7)两式为^[3,4]:

$$K_{fw} = 0.5145 + \frac{0.35625}{(T - 0.2161)^{2.179}} - \frac{0.32225}{(T - 0.2161)^{2221}}$$
(13)

$$K_{1/e^2} = 0.82245 + \frac{0.3230}{(T - 0.2816)^{1.821}} - \frac{0.2660}{(T - 0.2816)^{1.891}}$$
(14)

不同弯曲比T 对应的焦深和光斑直径如表2。

可见随着弯曲比的减小,光能利用率得到提高,但光斑尺寸和焦深都变大了,从聚焦伺服的角度考虑希望焦深大一些,而光盘高密度存储的特点要求有较小的光斑尺寸。所以必须优化弯曲比,同时兼顾光能利用率和光斑尺寸两方面的要求。由表2可知,当弯曲比大于1.5时光斑尺寸已基本上接近衍射极限,进一步增大对光斑尺寸的影响已不太明显。一般地取*T*=

Table 2 The relations of winding ratio versus spot diam eter and focal depth

Т	$\Delta z_{\rm fwhm}$	$D_{\rm fwhm}$	$\Delta z_{1/e^2}$	D_{1/e^2}^{2}
0.5	1.78	1.07	2.89	1.74
0.75	1.41	0.85	2.29	1.37
1.0	1.31	0.78	2.11	1.27
1.5	1.24	0.74	1.99	1.20
2.0	1.21	0.73	1.95	1.17
3.0	1.196	0.718	1.921	1.152
3.5	1.195	0.717	1.917	1.151
~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~	1.186	0.712	1.896	1.138

LD 来弥补。

实际设计参数为: NA = 0.53,  $\lambda$  = 830nm,  $T = D_b/D_t$  = 1.11,  $P_{\text{loss}}$  = 19.8% (未考虑配合造成的影响)

 $D_{fw} = 0.769 \mu \text{m}$   $\Delta z_{fw} = 1.282 \mu \text{m}$ 

所设计的相变光盘直接重写分离式光 学头光学系统如图 5 所示。可动部分与不 动部分之间采用平行光束直径耦合的方 法,准直物镜输出光束的口径略大于会聚 光束的入瞳(相差 0.5mm),以便能保证合

1.0~ 1.5,实际上是损失一部分光能量而获得较小的 光斑尺寸。

# 四、单光束直接重写分离式光学头

如上所述,对于分离式光学头,由于可动部分和导 轨的配合会造成可动部分相对于平行光束的平移,因 为物镜的入瞳相对于入射平行光束有一个平移造成拦 光。若亦采用这种弯曲比,光能的损失会更大一些。 所以要适当地减小弯曲比,或者增大光源的功率。减 小弯曲比势必导致存储密度的降低,最好采用短波长



简 讯•

### 用于探测生物战试剂昂贵的激光雷达系统

美军生化防御司令部与光纤技术(Fibertek)公司签订了一项为期 36 个月的合同,合同总 价为九百四十八万美金。据此合同,光纤技术公司将设计、提供两套用于生物战试剂探测的激 光雷达系统。该雷达系统采用二极管泵浦 Nd: YAG(266nm)频移激光器,其输出波长频移至 289nm,位于大气臭氧的低吸收区。作用距离为 5km,监测色氨酸(一种存在于所有生物体中 的氨基酸)300~400nm 的荧光。其它功能为检测并跟踪生物悬浮微粒烟雾并与非生物气悬 物硬目标进行识别。

#### **育明,巩马理**供稿