光纤偏振模色散对信号偏振度的影响*

王目光[†] 李唐军 简水生

(北方交通大学光波技术研究所北京 100044) (2002年10月23日收到2003年1月10日收到修改稿)

采用一种简化的线路传输模型,详细讨论了在高速光纤通信系统中,线路偏振模色散(PMD),尤其是二阶 PMD、输入信号偏振态等对信号偏振度(DOP)的影响,并指出以信号 DOP 做反馈控制信号适合于一阶 PMD 优化补 偿系统,但在较大二阶 PMD 的影响下,将增加控制算法的复杂性,使系统可能陷入局部最优解。

关键词:信号偏振度,偏振模色散,信号偏振态 PACC:4281,4281F,4281D,4280W

1.引 言

在高速、长距离光纤通信系统中,尤其当传输速 率大于 10Gb/s 时,光纤偏振模色散(PMD)作为限制 系统发展的一个重要因素,越来越受到人们的关 注^[12].PMD主要是由于光纤在成纤时的非圆性及 内部应变和成缆时外部应力造成的.在理想圆的单 模光纤中,只传输一个模式,即基模 LP₀模.然而由 于实际光纤的非对称性,简并模 LP₀ 裂化为两个正 交的偏振模 LP^{*}₀和 LP^{*}₀,它们分别以不同的速率传 输,从而导致脉冲展宽和分裂,降低系统质量.

光纤放大器、色散补偿光纤和光纤光栅等技术 的出现,成功地解决了损耗和色散问题,然而 PMD 由于其随波长、温度和应变等周围环境的变化所表 现出来的复杂的动态统计特性,使其补偿技术较普 通色散补偿显著困难.由于光纤 PMD 具有随机变化 的特点,所以一个具有自适应反馈控制的动态 PMD 补偿系统是必须的.这就需要选择一个合适的反馈 信号,该信号不仅能实时地反映光纤线路中 PMD 的 变化,而且要有效地表征系统的传输质量.目前 PMD 补偿系统中常用的反馈信号为^[3]:a)电 Q 值或 眼图开启度 ;b)固定偏振方向的输出功率 ;c)基带射 频(RF)信号谱 ;d)信号偏振度(DOP).第一种由于检 测设备昂贵,一般很少使用;第二种不具有良好的系 统误码率相关特性,应用也较少;RF 信号在较高的 传输速率下其检测响应和 PMD 检测范围都将受到 电子瓶颈的限制,尽管增加带通滤波器可以克服 PMD 检测范围受限的缺点,但是电路和控制算法变 得异常复杂,缩小了其实用范围.而信号 DOP 作为 反馈控制信号具有以上方式所无法比拟的优势:可 对线路 PMD 变化实时做出响应,具有良好的误码率 相关性,并且不受系统传输速率的限制,从而将具有 广泛的应用前景^[4,5].

因此,分析信号 DOP 在线路中光纤 PMD 影响 下的变化情况具有重要意义,文献6 采用波片模型 分析并实验验证了信号 DOP 与一阶 PMD 等之间的 关系,但未涉及高阶 PMD,可目前在高速光纤通信 系统中 二阶 PMD 对系统性能的影响亦越来越不容 忽视:现今的 PMD 补偿系统基本上可有效地抑制一 阶 PMD,而残留二阶 PMD 未得到补偿,反而级联一 阶 PMD 补偿系统,有可能增大系统二阶 PMD¹;而 且在较大的光纤色散下 二阶 PMD 会成为降低系统 性能的主要因素^{8]},甚至在某些情况下超过一阶 PMD^[9].所以二阶 PMD 对信号 DOP 的影响直接决定 着自适应系统的补偿性能、反馈控制算法的优化和 系统的最终功率代价,讨论二阶 PMD 与信号 DOP 的关系是必要的,本文从理论上详细讨论了一阶和 二阶 PMD 对传输信号 DOP 的劣化影响,该理论分 析模型简单直观 具有明确的物理意义 且可以推广 到高阶 PMD. 同时讨论了信号 DOP 与输入偏振态 (SOP)之间的关系,得出了一些有意义的重要结论.

^{*}国家高技术研究发展计划(批准号 2001AA120204)资助的课题.

[†]E-mail :wangmuguang@263.net

2. 信号 DOP 与线路传输模型

信号 DOP 是指在某一段时间或频率范围内(一 般是信号周期倍数或对应频谱)平均偏振光功率与 平均信号总功率的比值 即

$$DOP = \frac{\langle P_{polarized} \rangle}{\langle P_{polarized} + P_{unpolarized} \rangle}, \quad (1)$$

式中 < >表示时域或频域平均, $P_{\text{polarized}}$ 和 $P_{\text{unpolarized}}$ 分 别表示偏振光和非偏振光功率值.如果采用 Stokes 矢量表示,信号 DOP 可写为^[10]

DOP =
$$\frac{\sqrt{S_1^2 + S_2^2 + S_3^2}}{S_0^2}$$
, (2)

式中 Stokes 各分量与 Jones 矩阵矢量的关系和物理 意义为

$$\begin{split} S_0 &= <\mid E_x \mid^2 + \mid E_y \mid^2 > = < P_{\text{total}} > ,\\ S_1 &= <\mid E_x \mid^2 - \mid E_y \mid^2 > = < P_x > - < P_y > ,\\ S_2 &= < 2\text{Re}(E_x E_y^*) > \\ &= 2 < P_{45} > - (< P_x > + < P_y >), \end{split}$$

 $= 2 < P_{x} > - (< P_{x} > + < P_{y} >).$ (3) 这里需要指出的是 Jones 矩阵矢量相对于单一频率, 表示完全偏振光, Stokes 矢量则相对于所有信号频 率分量,具有功率量纲.根据以上定义,采用分束器、 1/4 波片、线偏器和探测器可以很方便地实现快速 DOP 测量.

在非圆对称性光纤中传输的光信号,可以沿光 纤的两个输入主偏振态(PSP)分解成两个互相垂直 的偏振分量,由于其分别具有不同的传输速度和随 机特性,将会导致偏振走离和偏振扰乱,从而使信号 DOP减小.图1为理想矩形脉冲不归零(NRZ)码由 一阶 PMD 导致的信号 DOP 劣化示意图.在发送端, 信号保持唯一的 SOP 1 不变,而在接受端,由于群时 延差(DGD)\\[\]\[\]\[]\]\[]\]> 的影响,信号在不同时刻具有不同的 三个 SOP :1 2,3,其中 2 和 3 分别为两个互相正交 的 PSP.信号 SOP 随时间的变化从而导致 DOP 劣化, 具体解析关系式可以表示为^[6]

$$DOP = \begin{cases} \sqrt{1 - 4\gamma(1 - \gamma)\Delta\tau/T(1 - \Delta\tau/(4T))} (\Delta\tau < T), \\ \sqrt{1 - 3\gamma(1 - \gamma)} (\Delta\tau \ge T), \end{cases}$$
(4)

(a)发送端 DGD = 0)
 (b) 接受端 DGD = Δτ)
 图 1 一阶 PMD 对理想矩形脉冲信号 NRZ 码 DOP 的影响

式中 γ 表示两个 PSP 方向分光比 ,*T* 表示信号 NRZ 码比特周期.可以看出 :在相同 DGD 值影响下 ,当分 光比 $\gamma = 0.5$ 时 ,信号 DOP 劣化最严重 ;当 $\Delta \tau \ge T$ 时 ,信号 DOP 只与分光比 γ 有关 ,最小值为 0.5.

然而,实际线路传输中 NRZ 码并不是理想的矩 形脉冲序列,而是超高斯脉冲或者升余弦形状,具有 一定的升降沿.这样在一阶 PMD 的影响下,在整个 信号时间范围内,不同时刻会出现各种偏振态,并且 二阶 PMD 导致 PSP 方向的变化,会进一步恶化信号 DOP,难以给出精确的解析表达式.下面借助传输矩 阵理论分别讨论一阶和二阶 PMD 对信号 DOP 的 影响.

忽略光纤非线性和偏振依赖损耗 ,光纤的传输 矩阵可表示为

$$T(\omega) = e^{-(aL+j\beta L)}U(\omega)$$

式中 a ,L , β 分别为光纤损耗系数、长度和传输常数 , 单位矩阵 $U(\omega) = R(\omega)^{-1} D(\omega) R(\omega)^{11}$, $R(\omega)$ 和 $D(\omega)$ 分别考虑了 PSP 的旋转和相对传输速率 :

$$R(\omega) = \begin{bmatrix} \cos\theta & \sin\theta \\ -\sin\theta & \cos\theta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \cos\varepsilon & j\sin\varepsilon \\ j\sin\varepsilon & \cos\varepsilon \end{bmatrix},$$

$$D(\omega) = \begin{bmatrix} e^{\int \Delta \tau \omega/2} & 0 \\ 0 & e^{-\int \Delta \tau \omega/2} \end{bmatrix},$$

式中 $\ell(\omega), \epsilon(\omega)$ 分别为信号频率 ω 分量的 PSP 方 向的方位角和椭圆率角. 考虑到二阶 PMD, $\theta(\omega)$, $\epsilon(\omega)$ 可近似为 $\theta = k_1 \omega, \epsilon = k_2 \omega$ 这里认为在中心频 率处两个 PSP 方向为 x 轴和 y 轴, k_1 , k_2 表示 PSP 方位角和椭圆率角方向旋转因子. DGD 近似为 $\Delta \tau$ $= \Delta \tau_0 + \Delta \tau_{\omega} \omega \Delta \tau_{\omega}$ 表示对频率 ω 求导. 设输入信号 为 $\hat{E}_{in}(t) = A(t)\hat{e}_{in} = A(t) c_+ \hat{e}_{in+} + c_- \hat{e}_{in-}), A(t)$ 为输入场复振幅 $\hat{e}_{in} \hat{e}_{in+}$ 为输入 SOP, PSP, $c_+ = \hat{e}_{in} \cdot \hat{e}_{in+}$, $|\mathbf{L}| c_+ |^2 + |c_-|^2 = 1$ 则输出信号可以表示为

$$\hat{E}_{out}(\omega) = T(\omega)A_{in}(\omega)(c_{+}\hat{\varepsilon}_{in+} + c_{-}\hat{\varepsilon}_{in-}) = A_{out}(\omega)(c_{+}\hat{\varepsilon}_{out+} + c_{-}\hat{\varepsilon}_{out-}), \quad (5)$$

式中 $A_{in}(\omega)$ 为 $A_{in}(t)$ 的 Fourier 变换 , $A_{out}(\omega)$ = $e^{-(aL+j\beta L)}A_{in}(\omega)$, 而 $\hat{\epsilon}_{out\pm} = T(\omega)\hat{\epsilon}_{in\pm}$ 为输出 PSP. 所 以利用(5)式可以计算出输出光场,从而求出 DOP. 而根据偏振色散矢量(PDV)的定义,考虑二阶近 似,有

$$\begin{split} \boldsymbol{\Omega}(\omega) &= \boldsymbol{\Omega}_{\text{fir}} + \boldsymbol{\Omega}_{\text{sec}} \omega ,\\ \boldsymbol{\Omega}_{\text{fir}} &= \Delta \tau_0 \boldsymbol{s} ,\\ \boldsymbol{\Omega}_{\text{sec}} &= \Delta \tau_{\omega} \boldsymbol{s} + 2\sqrt{k_1^2 + k_2^2} \Delta \tau \cdot \boldsymbol{s}_{\omega} ,\\ \vec{\boldsymbol{\Omega}}_{\text{sec}} &= \Delta \tau_{\omega} \boldsymbol{s} + 2\sqrt{k_1^2 + k_2^2} \Delta \tau \cdot \boldsymbol{s}_{\omega} ,\\ \vec{\boldsymbol{\Omega}}_{\text{sec}} &= \delta \tau_{\omega} \boldsymbol{s} + 2\sqrt{k_1^2 + k_2^2} \Delta \tau \cdot \boldsymbol{s}_{\omega} ,\\ \vec{\boldsymbol{\Omega}}_{\text{sec}} &= \delta \tau_{\omega} \boldsymbol{s} + 2\sqrt{k_1^2 + k_2^2} \Delta \tau \cdot \boldsymbol{s}_{\omega} ,\\ \vec{\boldsymbol{\Omega}}_{\text{sec}} &= \delta \tau_{\omega} \boldsymbol{s} + 2\sqrt{k_1^2 + k_2^2} \Delta \tau \cdot \boldsymbol{s}_{\omega} ,\\ \vec{\boldsymbol{\Omega}}_{\text{sec}} &= \delta \tau_{\omega} \boldsymbol{s} + 2\sqrt{k_1^2 + k_2^2} \Delta \tau \cdot \boldsymbol{s}_{\omega} ,\\ \vec{\boldsymbol{\Omega}}_{\text{sec}} &= \delta \tau_{\omega} \boldsymbol{s} + 2\sqrt{k_1^2 + k_2^2} \Delta \tau \cdot \boldsymbol{s}_{\omega} ,\\ \vec{\boldsymbol{\Omega}}_{\text{sec}} &= \delta \tau_{\omega} \boldsymbol{s} + 2\sqrt{k_1^2 + k_2^2} \Delta \tau \cdot \boldsymbol{s}_{\omega} ,\\ \vec{\boldsymbol{\Omega}}_{\text{sec}} &= \delta \tau_{\omega} \boldsymbol{s} + 2\sqrt{k_1^2 + k_2^2} \Delta \tau \cdot \boldsymbol{s}_{\omega} ,\\ \vec{\boldsymbol{\Omega}}_{\text{sec}} &= \delta \tau_{\omega} \boldsymbol{s} + 2\sqrt{k_1^2 + k_2^2} \Delta \tau \cdot \boldsymbol{s}_{\omega} ,\\ \vec{\boldsymbol{\Omega}}_{\text{sec}} &= \delta \tau_{\omega} \boldsymbol{s} + 2\sqrt{k_1^2 + k_2^2} \Delta \tau \cdot \boldsymbol{s}_{\omega} ,\\ \vec{\boldsymbol{\Omega}}_{\text{sec}} &= \delta \tau_{\omega} \boldsymbol{s} + 2\sqrt{k_1^2 + k_2^2} \Delta \tau \cdot \boldsymbol{s}_{\omega} ,\\ \vec{\boldsymbol{\Omega}}_{\text{sec}} &= \delta \tau_{\omega} \boldsymbol{s} + 2\sqrt{k_1^2 + k_2^2} \Delta \tau \cdot \boldsymbol{s}_{\omega} ,\\ \vec{\boldsymbol{\Omega}}_{\text{sec}} &= \delta \tau_{\omega} \boldsymbol{s} + 2\sqrt{k_1^2 + k_2^2} \Delta \tau \cdot \boldsymbol{s}_{\omega} ,\\ \vec{\boldsymbol{\Omega}}_{\text{sec}} &= \delta \tau_{\omega} \boldsymbol{s} + 2\sqrt{k_1^2 + k_2^2} \Delta \tau \cdot \boldsymbol{s}_{\omega} ,\\ \vec{\boldsymbol{\Omega}}_{\text{sec}} &= \delta \tau_{\omega} \boldsymbol{s} + 2\sqrt{k_1^2 + k_2^2} \Delta \tau \cdot \boldsymbol{s}_{\omega} ,\\ \vec{\boldsymbol{\Omega}}_{\text{sec}} &= \delta \tau_{\omega} \boldsymbol{s} + 2\sqrt{k_1^2 + k_2^2} \Delta \tau \cdot \boldsymbol{s}_{\omega} ,\\ \vec{\boldsymbol{\Omega}}_{\text{sec}} &= \delta \tau_{\omega} \boldsymbol{s} + 2\sqrt{k_1^2 + k_2^2} \Delta \tau \cdot \boldsymbol{s}_{\omega} ,\\ \vec{\boldsymbol{\Omega}}_{\text{sec}} &= \delta \tau_{\omega} \boldsymbol{s} + 2\sqrt{k_1^2 + k_2^2} \Delta \tau \cdot \boldsymbol{s}_{\omega} ,\\ \vec{\boldsymbol{\Omega}}_{\text{sec}} &= \delta \tau_{\omega} \boldsymbol{s} + 2\sqrt{k_1^2 + k_2^2} \Delta \tau \cdot \boldsymbol{s}_{\omega} ,\\ \vec{\boldsymbol{\Omega}}_{\text{sec}} &= \delta \tau_{\omega} \boldsymbol{s} + 2\sqrt{k_1^2 + k_2^2} \Delta \tau \cdot \boldsymbol{s}_{\omega} ,\\ \vec{\boldsymbol{\Omega}}_{\text{sec}} &= \delta \tau_{\omega} \boldsymbol{s} + 2\sqrt{k_1^2 + k_2^2} \Delta \tau \cdot \boldsymbol{s}_{\omega} ,\\ \vec{\boldsymbol{\Omega}}_{\text{sec}} &= \delta \tau_{\omega} \boldsymbol{s} + 2\sqrt{k_1^2 + k_2^2} \Delta \tau \cdot \boldsymbol{s}_{\omega} ,\\ \vec{\boldsymbol{\Omega}}_{\text{sec}} &= \delta \tau_{\omega} \boldsymbol{s} + 2\sqrt{k_1^2 + k_2^2} \Delta \tau \cdot \boldsymbol{s} ,\\ \vec{\boldsymbol{\Omega}}_{\text{sec}} &= \delta \tau_{\omega} \boldsymbol{s} + 2\sqrt{k_1^2 + k_2^2} \Delta \tau \cdot \boldsymbol{s} ,\\ \vec{\boldsymbol{\Omega}}_{\text{sec}} &= \delta \tau_{\omega} \boldsymbol{s} + 2\sqrt{k_1^2 + k_2^2} \Delta \tau \cdot \boldsymbol{s} ,\\ \vec{\boldsymbol{\Omega}}_{\text{sec}} &= \delta \tau_{\omega} \boldsymbol{s} + 2\sqrt{k_1^2 + k_2^2} \Delta \tau \cdot \boldsymbol{s} ,\\ \vec{\boldsymbol{\Omega}}_{\text{sec}} &= \delta \tau_{\omega} \boldsymbol{s} + 2\sqrt{k_1^2 + k_2^2} \Delta \tau \cdot \boldsymbol{s} ,\\$$

 $\Delta \tau_s$ 称为偏振依赖色散(PCD),可以认为相当于普

1.0

通的模内色散 將 $\Omega_{\text{sec}\perp} = 2\sqrt{k_1^2 + k_2^2}\Delta \tau \cdot s_\omega$ 记为失 偏,它是 PSP 方向的旋转引起的.因此,通过上面的 分析,可以分别讨论输出信号 DOP 与 Ω_{fr} , $\Omega_{\text{sec}\parallel}$, $\Omega_{\text{sec}\perp}$ 之间的关系.

利用方程 5),可以讨论任意波形的输入信号在 PMD 影响下其 DOP 的变化情况.下面采用通信中常 用的以速率 10Gb/s 传输的 NRZ 码为输入信号,详细 讨论信号 DOP 在系统传输中的劣化,考虑计算时 间,选其为 2[°] 位伪随机序列超高斯脉冲(高斯阶数 为 2,信号消光比为 20dB).

3. PMD 影响下 DOP 与输入 SOP 的 关系

理论统计结果表明¹²¹,在长距离随机双折射光 纤中二阶 PMD 与一阶 PMD 具有一定的统计相关 性,其关系可表示为 < Ω_{sec}^2 > = $\frac{1}{3} \cdot < \Omega^2 > 2^2$,且有 < $\Omega_{sec\perp}^2$ > = $\frac{8}{27} \cdot < \Omega^2 > 2^2 = 8 \cdot < \Omega_{sec\parallel}^2 > .$ 因此,为仿 真实际光纤传输系统 DOP 的劣化情况,选择参数如 下 $\Delta \tau_0 = 80$ ps $\Delta \tau_{\omega} = 400$ ps² $2\sqrt{k_1^2 + k_2^2} = 40$ ps.图 2 为输出 SOP 随输入信号偏振态的变化情况.DOP 即 对应点与球心之间的距离,仿真中采用在球面上均 匀分布的 2500 个输入 SOP.



1.0

图 2 输出 SOP 在随机输入 SOP 下的分布情况 (a)为仅考虑一阶 PMD $\Delta \tau_0 = 80 \text{ps}$ (b)为考虑到二阶 PMD $\Delta \tau_0 = 80 \text{ps}$, $\Delta \tau_{\omega} = 400 \text{ps}^2$ 2 $\sqrt{k_1^2 + k_2^2} = 40 \text{ps}$

由仿真结果可以看出,输出 SOP 呈椭圆球状分布,椭球长轴和短轴分别对应最优 DOP 和最差

DOP.在仅考虑一阶 PMD 时,椭球长轴为 1,说明以 PSP 输入时,信号未发生畸变,其 DOP 保持为 1;而

考虑二阶 PMD 后发现,椭圆球整体向球心收缩,平 均信号 DOP 明显劣化,无论以何偏振态输入,信号 DOP 都不可能为1,图2中椭球长轴即对应偏振度 最大值为 DOP_{max} = 0.8879.部分实验结果^[5,13]验证了 此结论.



图 3 输出信号 DOP 在二阶 PMD 下与任意输入 SOP 的关系

利用图 (b)相同参数 图 3 示出输出信号 DOP 在二阶 PMD 影响下与任意输入 SOP 的关系.结果表 明 :在综合考虑一阶和二阶 PMD 时 ,DOP 劣化最小 的对应最佳输入 SOP ,不再是 PSP 方向 ,而是稍有偏 移 ,其偏移量与二阶 PMD 的大小和方向有关.这说 明在二阶 PMD 较大时 ,PSP 方向不再占优势 ,导致偏 振主态模型失效 ,采用 PSP 输入法补偿 PMD 不再是 最优补偿方案.另外 ,考虑二阶 PMD 后 信号 DOP 出 现多个极大值现象 ,这对以信号 DOP 为反馈信号的 自适应 PMD 补偿系统优化是不利的 :简单地采用尝 试 — 成功 — 失败试探性控制算法将有可能使系统 陷入局部最优解 ,降低补偿器性能.

4. 不同 SOP 输入下信号 DOP 与二阶 PMD 的关系

下面以输入 SOP 为 $\hat{\epsilon}_{in} = [1 \quad 0]$ 即 PSP 方向, 定量讨论二阶 PMD 项 $\Omega_{see\parallel}$, $\Omega_{see\perp}$ 对信号 DOP 的影 响.由于 $\Omega_{see\parallel}$, $\Omega_{see\perp}$ 的不同物理意义,其对信号 DOP 的影响也不同,有必要对它们分开讨论.

随机双折射光纤二阶 PMD 中,虽然二阶 PMD Ω_{sec} 与一阶 Ω_{fir} 具有一定的统计相关特性,然而 由于 PSP 旋转因子 k_1 , k_2 的不确定性,在瞬时两者 之间也是随机的^[14].图 4(a)和(b)分别为 k_1 , k_2 在 不同取值情况下信号 DOP 随 DGD($\Delta \tau_0$)的变化情 况,这里先不考虑 PCD,即 $\Delta \tau_{\omega} = 0 \text{ps}^2$.

由图 4 可以看出,随旋转因子 k_i 的增大,在相同的 DGD 值下,信号 DOP 随之变小,尤其在大 DGD 值时,劣化较明显,在 $\Delta \tau_0 = 100$ ps, $k_1 = 30$ ps,即使以 PSP 输入,输出信号 DOP 也劣化至 0.7197.这是因为 其对应二阶 PMD 项 | $\Omega_{sec\perp}$ | $= 2\sqrt{k_1^2 + k_2^2}\Delta \tau$ 与 DGD 呈线性关系,增加较快的原因.对比图 4(a)和(b)可知,PSP 方向沿经向方位角 θ 和纬向椭圆率角 ε 旋转对信号 DOP 的影响一致.大量的计算结果进一步表明 :在以偏振主态输入时,信号 DOP 只与 PSP 旋转幅度 $2\sqrt{k_1^2 + k_2^2}$ 有关,而与旋转方向 s_{ω} 无关.然 而该结论仅适合于 PSP 方向输入,在以任意其他 SOP 输入时,将发现,PSP 旋转幅度和方向同时影响 输出信号 DOP 的大小,下面讨论输入 SOP 为 $\hat{\varepsilon}_{in} = [\cos(\pi/4)\sin(\pi/4)]$ "的情况.



由上面分析知,仅考虑一阶 PMD 时,以该偏振

图 4 以 $\hat{\epsilon}_{in} = [1 \ 0$] 即 PSP 方向入射信号 DOP 在不同旋转因子下随 DGD 的变化情况 (a)为 $\Delta \tau_{\omega} = 0 \text{ps}^2$, $k_2 = 0 \text{ps}$; (b)为 $\Delta \tau_{\omega} = 0 \text{ps}^2$, $k_1 = 0 \text{ps}$

态输入,由于其在两相互垂直的 PSP 功率的均匀分 布,信号 DOP 劣化最严重.图 5 示出在二阶 PMD 影

响下信号 DOP 的变化情况.这里同样不考虑 PCD, 即 $\Delta \tau_a = 0 \text{ ps}^2$.



图 5 以 $\hat{\epsilon}_{in} = [\cos(\pi/4] \sin(\pi/4)]$ 方向入射信号 DOP 在不同旋转因子下随 DGD 的变化情况 (a)为 $\Delta \tau_{\omega} = 0 \text{ps}^2, k_2 = 0 \text{ps}$ (b)为 $\Delta \tau_{\omega} = 0 \text{ps}^2, k_1 = 0 \text{ps}$

令人惊奇的是,在此固定 SOP 输入和 DGD 值一 定的条件下,随二阶 PMD 的增大,输出信号 DOP 未 进一步劣化,相反呈现变好的趋势!高阶 PMD 反而 有抑制信号 DOP 在一阶 PMD 作用下继续劣化的作 用!这主要是由于 PSP 方向旋转造成的.图 6 为固 定 DGD 下归一化 Stokes 分量 S_i (i = 0,1,2,3)随旋 转因子 k_1 的变化情况.可以发现,随 PSP 方向旋转 因子 k_1 的增大,分量 S_2 变大,而其余分量保持不 变,进而使信号 DOP 增强.具体的 Stokes 分量 S_i (i = 0,1,2,3) 变化情况应视输入 SOP 和 PSP 旋转方向 而定.对比图 S(a)和(b)可以发现不同的 PSP 旋转 方向对信号 DOP 的影响差别很大 :PSP 以 k_1 旋转相 对是在 PSP 与输入 SOP 所在平面内旋转,使信号各



图 6 以 $\hat{\epsilon}_{in} = [\cos(\pi/4] \sin(\pi/4)]$ 方向入射信号各 Stokes 分量随旋转因子 k_1 的变化情况 $\Delta \tau_0 = 100 \text{ps} , \Delta \tau_{\omega} = 0 \text{ps}^2$, $k_2 = 0 \text{ps}$

频率量在两个 PSP 方向的分量相对相位变化较大, 从而使信号 DOP 变化较剧烈;而以 k₂ 椭圆率角方 向旋转,与 PSP 和输入 SOP 所在的平面相垂直,对 信号 DOP 的影响相对弱得多,其变化关系如图 <u>f</u> b) 所示.

这里以固定的输入 SOP 为 $\hat{\epsilon}_{in} = [1 0]$ 即 PSP 方向,讨论信号 DOP 与 PCD Ω_{secl} 的变化关系.选定 参数 $k_1 = 10$ ps, $k_2 = 0$ ps.图 7 为信号 DOP 在不同 PCD $\Delta \tau_{o}$ (0 200 A00 600 ps²) 值随 DGD 的变化曲线. PCD 对信号 DOP 的影响相对小,而在 DGD 较小或较 大时影响较大,即使在一阶 PMD 为零时信号 DOP 也有明显劣化,尤其是在 DGD 约大于 90 ps 后信号 DOP 随 PCD 的增加反而有变好的趋势.这可以解释 为 在 DGD 较小时,两个 PSP 方向的脉冲分量基本 重合,PCD 使各脉冲分量相对展宽,在旋转因子 k_1



图 7 以 $\hat{\epsilon}_{in} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \end{bmatrix}$ 即 PSP 方向输入信号 DOP 在不同 $\Delta \tau_{\omega}$ 值下随 DGD 的变化曲线 $k_1 = 10 \text{ ps}$, $k_2 = 0 \text{ ps}$

的作用下,信号偏振态混乱,DOP从而劣化;而当 DGD较大时,信号比特周期又为100ps,本已经完全 走离的两个 PSP 脉冲分量在 PCD 展宽作用下又重 新在各频率量上具有了相关性,而使信号 DOP 增大.

5.结 论

信号 DOP 与信号码型、信号消光比、放大器自 发辐射噪声、非线性、PMD 等有关^[6].本文采用一种 简化的线路传输模型,详细讨论了 PMD 尤其是二阶 PMD 对信号 DOP 的影响,指出在一阶 PMD 作用下, 信号 DOP 可以较好地反映线路 PMD 的大小,从而 利用 DOP 做反馈信号,可以有效地实现一阶 PMD 补偿; 二阶 PMD 使平均信号 DOP 整体进一步劣化, 但二阶 PMD 与 DOP 的关系相对较复杂,输出信号 DOP 不仅与二阶 PMD 的大小和方向有关,而且也与 输入信号 SOP 相对方向有关,在部分固定 SOP 输入 下,信号 DOP 甚至有随之变好的现象!从而使信号 DOP 随二阶 PMD 的变化可能出现多个极点.这样, 在系统二阶 PMD 较大时,信号 DOP 难以反映线路 PMD 的变化情况,以信号 DOP 做反馈信号进行系统 PMD 补偿优化时,有可能陷入局部最优解,给控制 算法增加复杂性.

- Poole C D, Tkach R W, Chraplyvy A R and Fishman D A 1991
 IEEE Photon. Technol. Lett. 3 68
- [2] Bulow H 1998 IEEE Photon. Technol. Lett. 10 696
- [3] Karlsson M 2002 Optical Fiber Communication Conference (Optical Society of America, Washington DC) WI1
- [4] Francia C , Bruyere F , Thiery J P and Penninckx D 1999 Electron . Lett. 35 414
- [5] Rosenfeldt H, Knothe C and Ulrich R 2001 Optical Fiber Communication Conference (Optical Society of America, Washington DC), Post Deadline Paper PD27
- [6] Kikuchi N 2001 J. Lightwave Technol. 19 480
- [7] Fini J M and Haus H A 2001 IEEE Photon. Technol. Lett. 13 124
- [8] Buyere F 1996 Opt. Fiber Technol. 2 269
- [9] Nelson L E , Jopson R M and Kogelnik H 2000 Optical Fiber Com-

munication Conference (Optical Society of America , Washington DC) **3** 25

- [10] Shintani R, Fan AY, Kang CH 1994 Polarized Light (Beijing: Atomic Energy Press)p62(in Chinese)[新谷隆一、范爱英、康昌 鹤 1994 偏振光(北京:原子能出版社)第62页]
- [11] Kogelnik H, Nelson L E, Gordon J P and Jopson R M 2000 Opt. Lett. 25 19
- [12] Foschini G J, Nelson L E, Jopson R M and Kogelnik H 2001 J. Lightwave Technol. 19 1882
- [13] Chou P C, Fini J M and Haus H A 2001 IEEE Photon. Technol. Lett. 13 568
- [14] Nelson L E , Jopson R M , Kogelnik H and Foschini G J 1999 IEEE Photon. Technol. Lett. 11 1614

Impact on the signal degree of polarization due to polarization mode dispersion in optical fibres *

Wang Mu-Guang[†] Li Tang-Jun Jian Shui-Sheng

(Institute of Light-Wave Technology, Northern Jiaotong University, Beijing 100044, China)
 (Received 23 October 2002; revised manuscript received 10 January 2003)

Abstract

Using a compact optical link transmission model, the degradation of signal degree of polarization (DOP) induced by polarization mode dispersion (PMD), especially the second-order PMD, and the input signal state of polarization in high-speed optical fibre communication systems is studied in detail. It is pointed out that the signal DOP can be used as the feedback control signal in the optical adaptive first-order PMD optimal compensation systems compatibly. However, if the second-order PMD is considered, the control algorithm will be complicated, and there will be the possibility that the system is trapped in a local optimum which would downgrade compensator the performance.

Keywords: signal degree of polarization , polarization mode dispersion , signal state of polarization **PACC**: 4281 , 4281F , 4281D , 4280W

^{*} Project supported by the National High Technology Development Program of China (Grant No. 2001AA120204).

[†]E-mail :wangmuguang@263.net