
Folding PRC の曲率誤差回避 (Flat-7km cavityの場合)

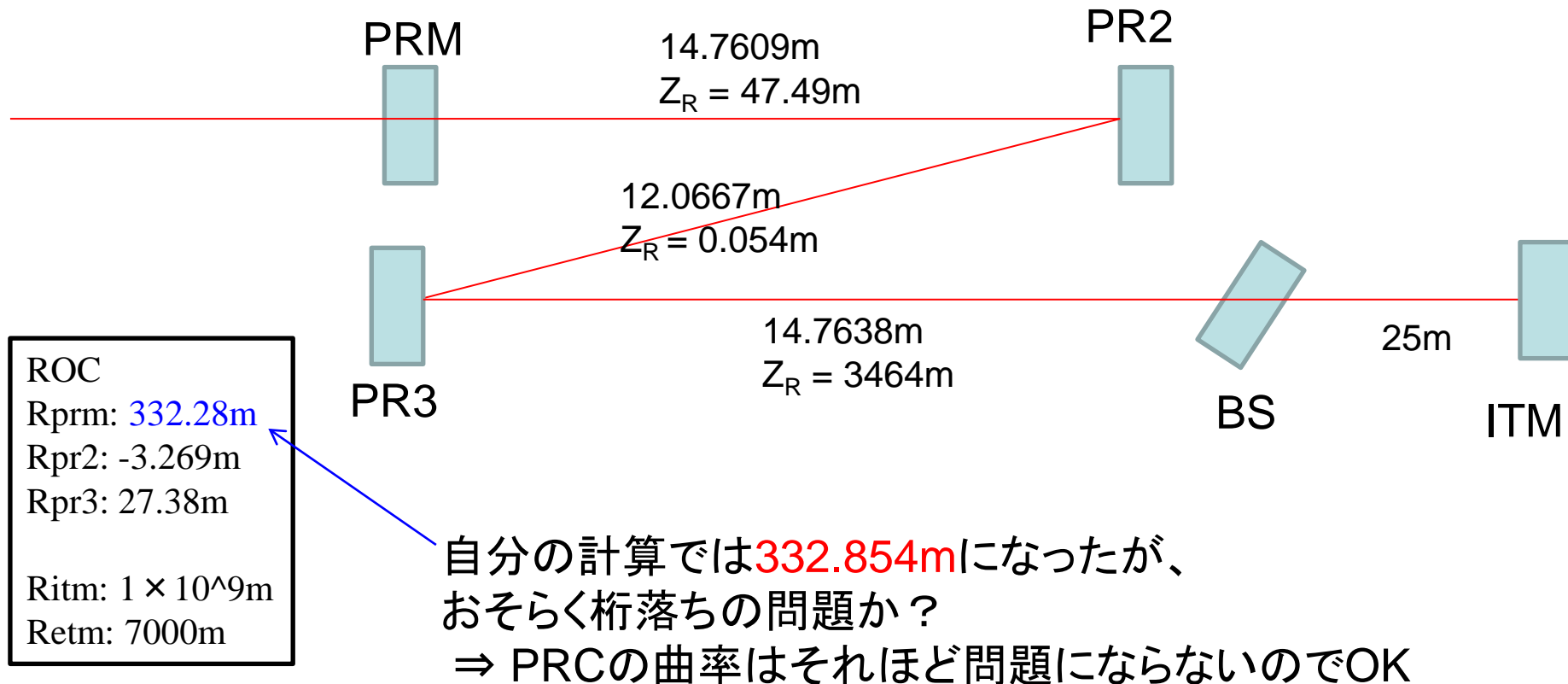
Kazuhiro Agatsuma, Chen Dan

PRCのROCに作成誤差が生じたときにそれを回避するための資料

- PRC全体の距離を固定して、PR2とPR3に作成誤差が入った場合のGouy phaseの回り方、モードマッチを保つためのPRMの曲率半径、モードマッチング係数を計算した
- **PR3**のROCに作成誤差が生じたときに、PRC鏡間の距離変化でそのモードマッチ誤差をキャンセル出来るかを計算した。
- 非点収差の影響も加えて、高次モードとの縮退を計算した

Default values of PRC

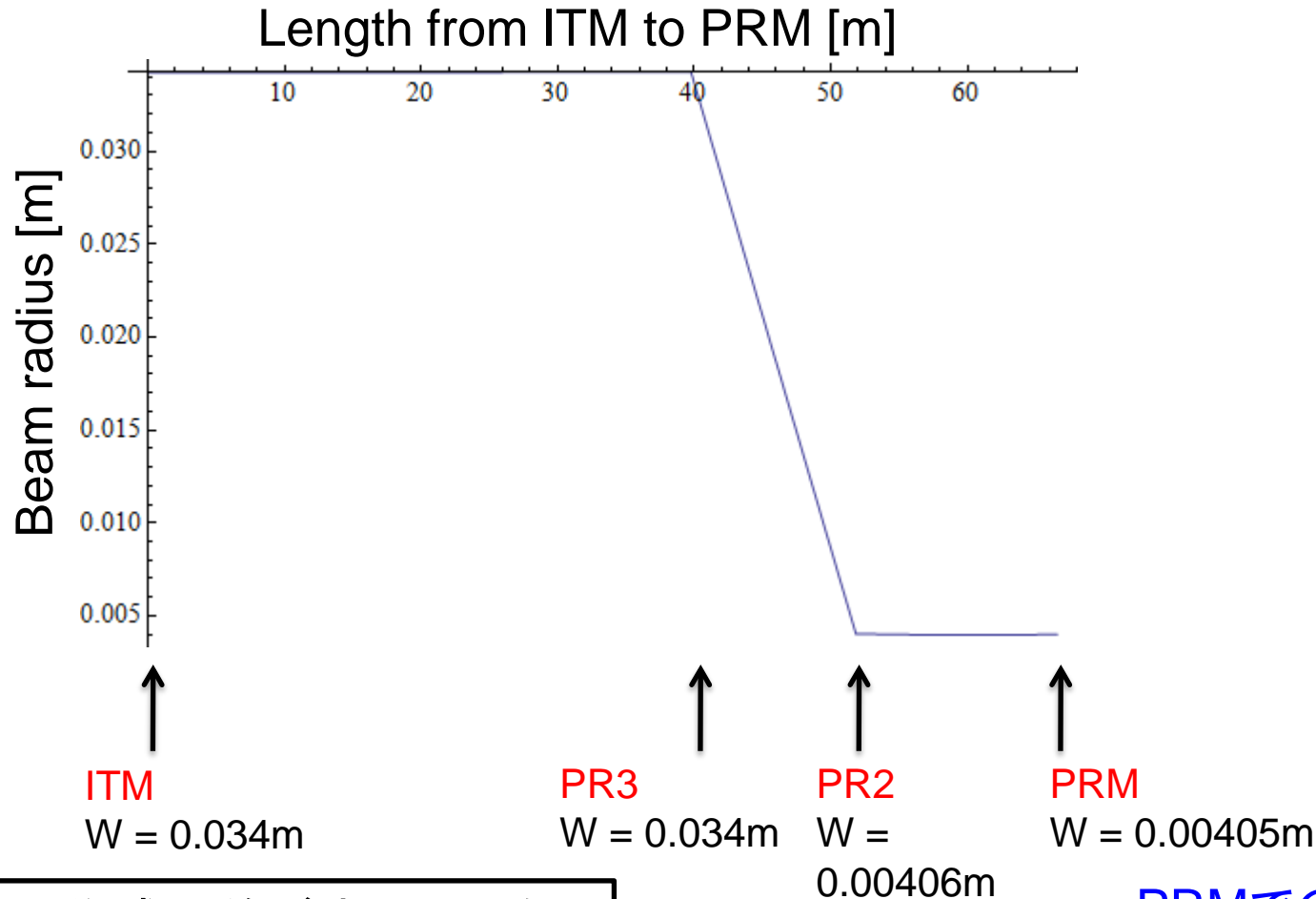
腕共振器のモードから始めて、PR3 ⇒ PR2 ⇒ PRMとビームを伝搬させて計算



Parameters are referred to

<http://gw.icrr.u-tokyo.ac.jp/JGWwiki/LCGT/subgroup/ifo/MIF/OptParam> (ver. 2011-04-19)

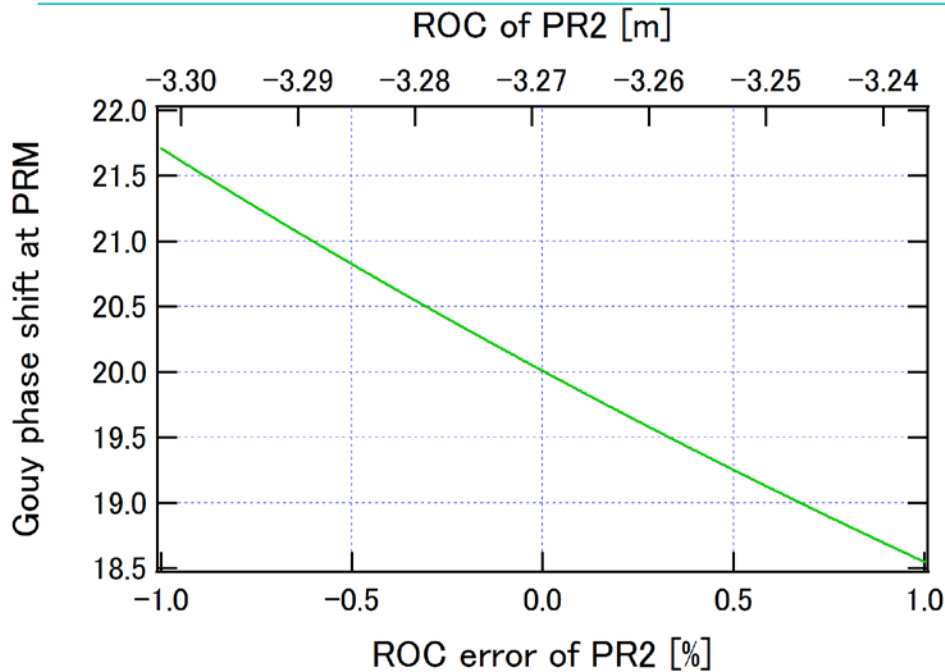
Beam profile on the default



鏡の曲率に作成誤差が生じた場合、
(1)Gouy Phase変化量が変わる
(2)PRMの最適曲率が変わる
(3)Mode Miss-Matchが生じる

PRMでのビーム半径は約4mmで、熱レンズ効果はクリア

ROC-Error effect of PR2

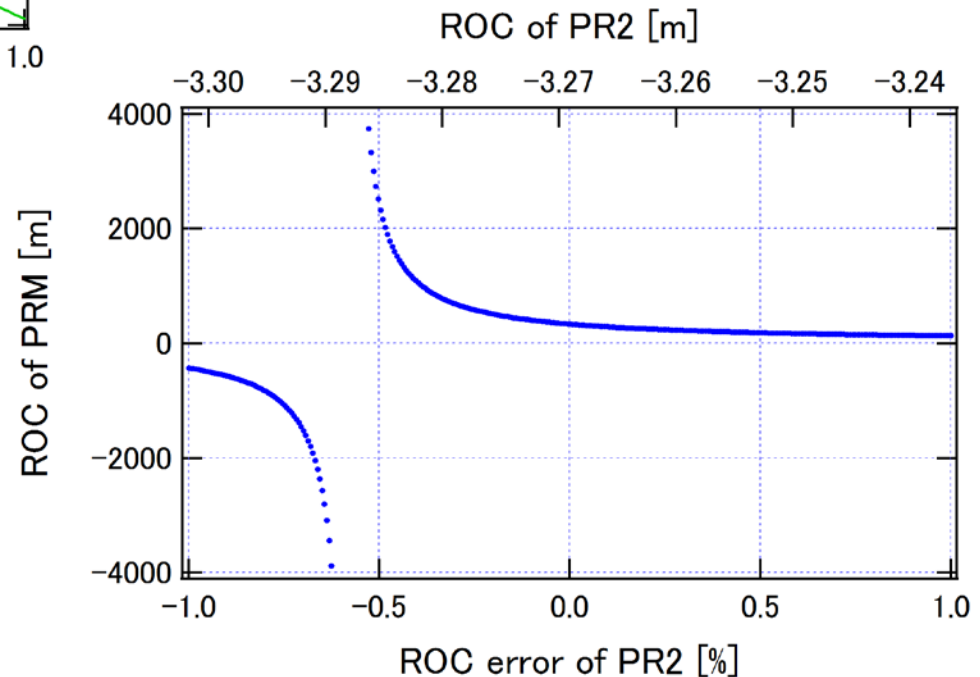


PR2のROCに誤差が生じたときに、PRMでのGouy phaseの回り方

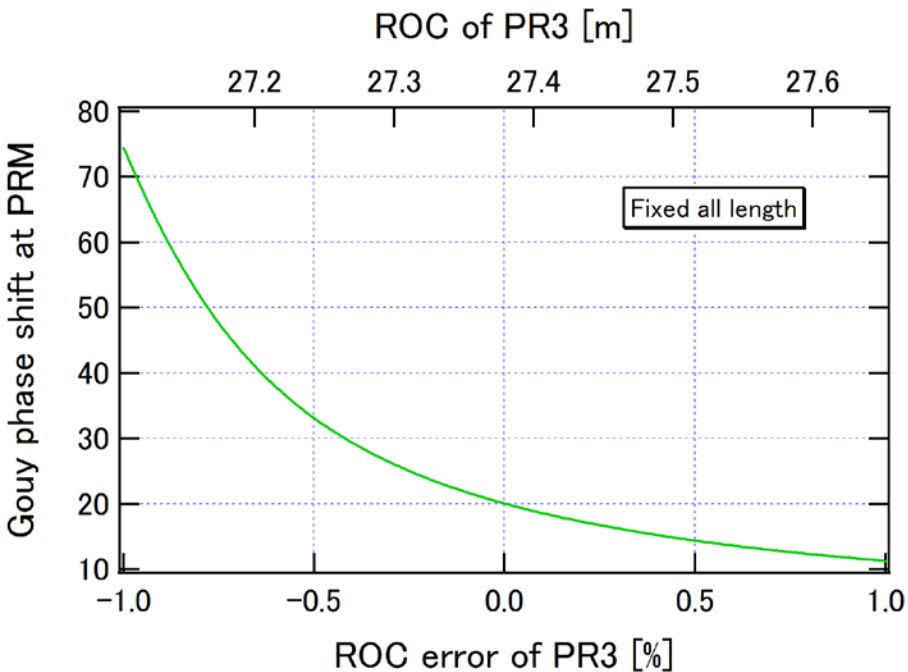
⇒ ROC \pm 1%で、 \pm 2度程度の变化

PR2のROCに誤差が生じたときに、モードマッチを保つPRMのROC (ビーム曲率の変化)

・-3.29m付近で曲率の符号が反転



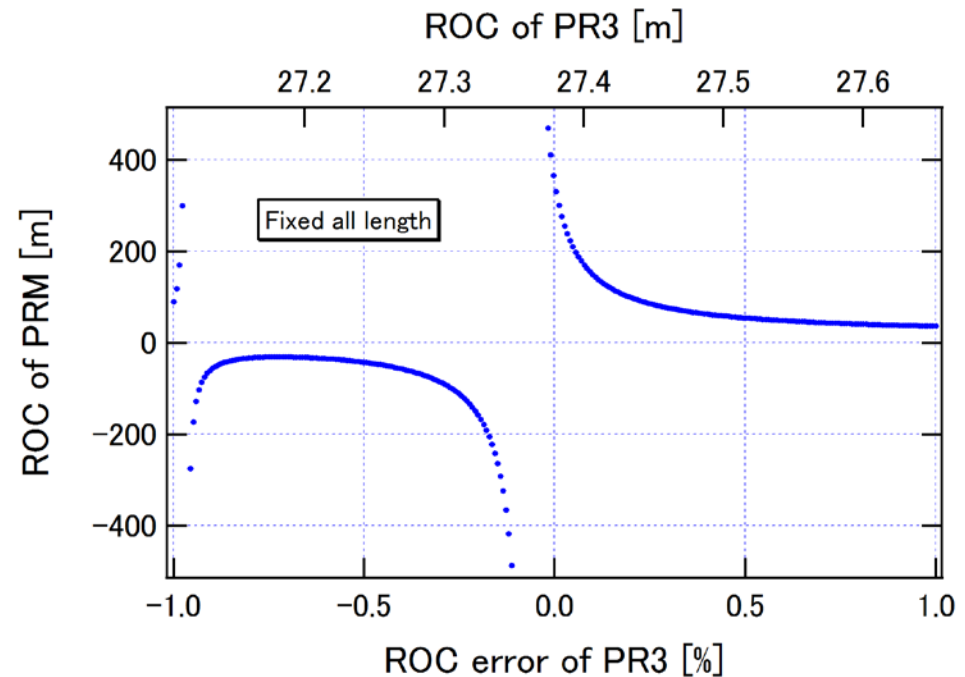
ROC-Error effect of PR3



PR3のROCに誤差が生じたときに、PRMでのGouy phaseの回り方

60度も変化する

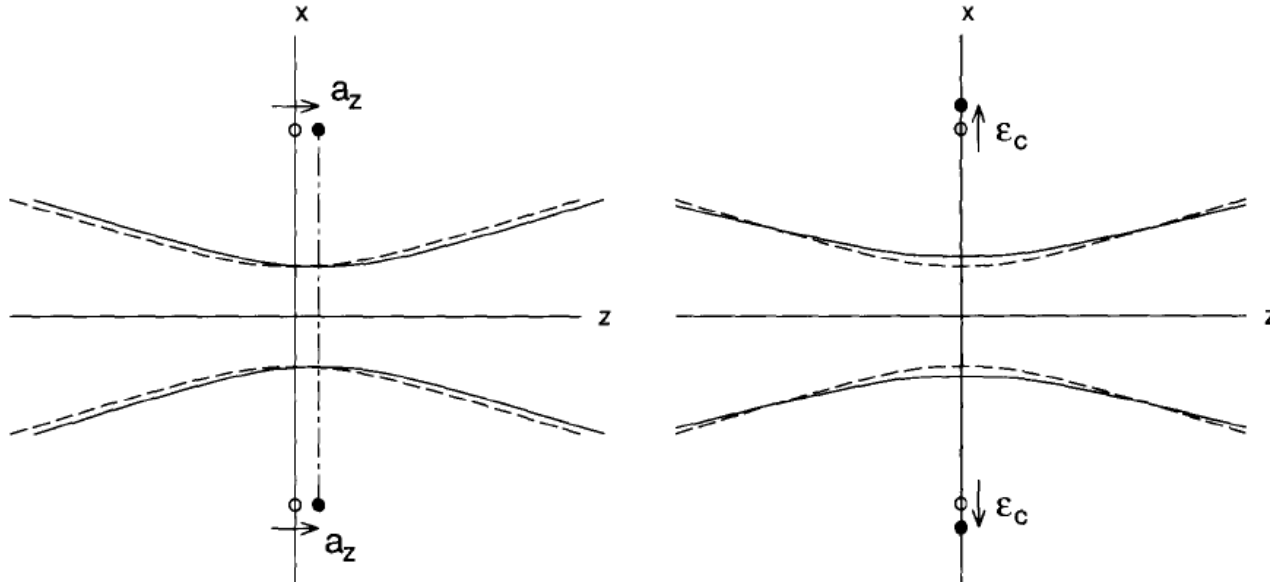
⇒ PR2の誤差に比べ、位相の変化が大きいのでより深刻



PR3のROCに誤差が生じたときに、モードマッチを保つPRMのROC (ビーム曲率の変化)

・27.35m付近と27.1m付近で曲率の符合が反転。

Mode Matching Factor



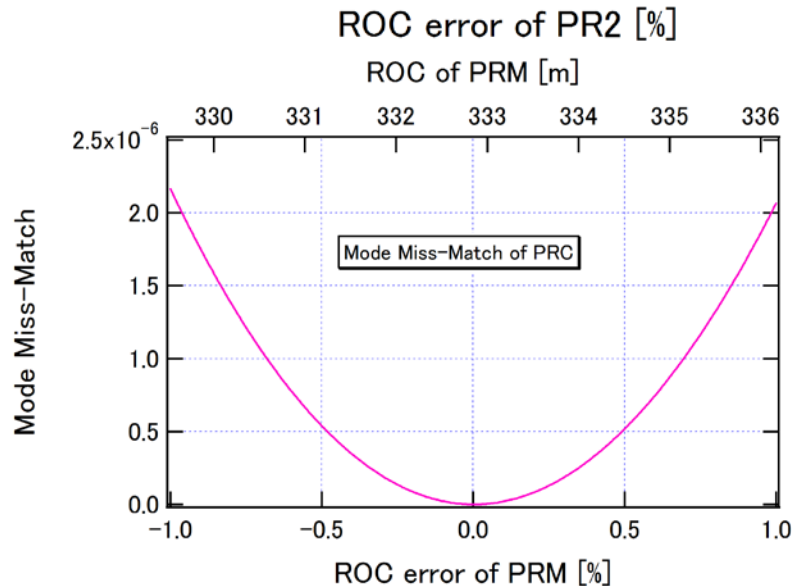
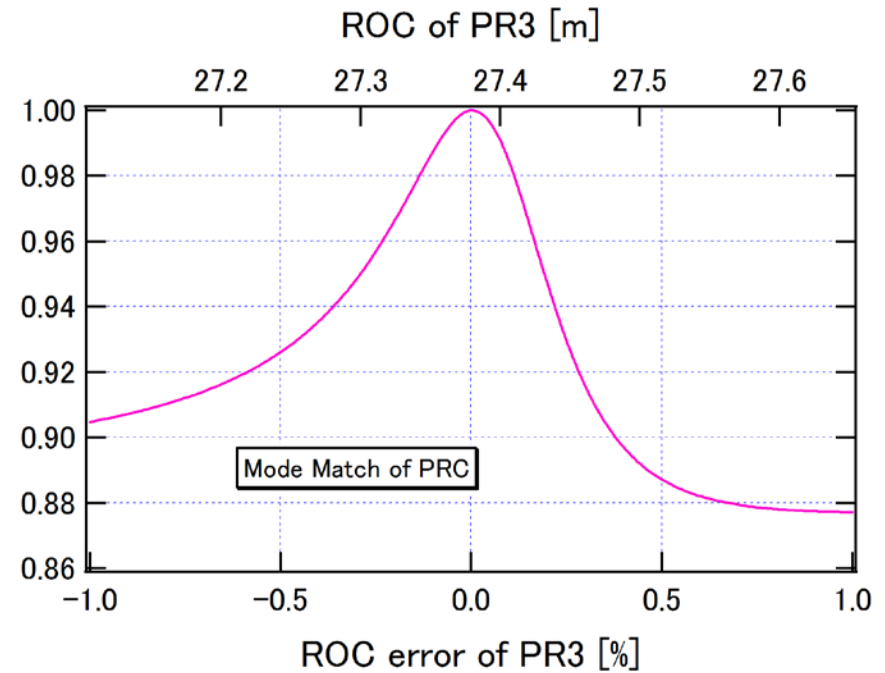
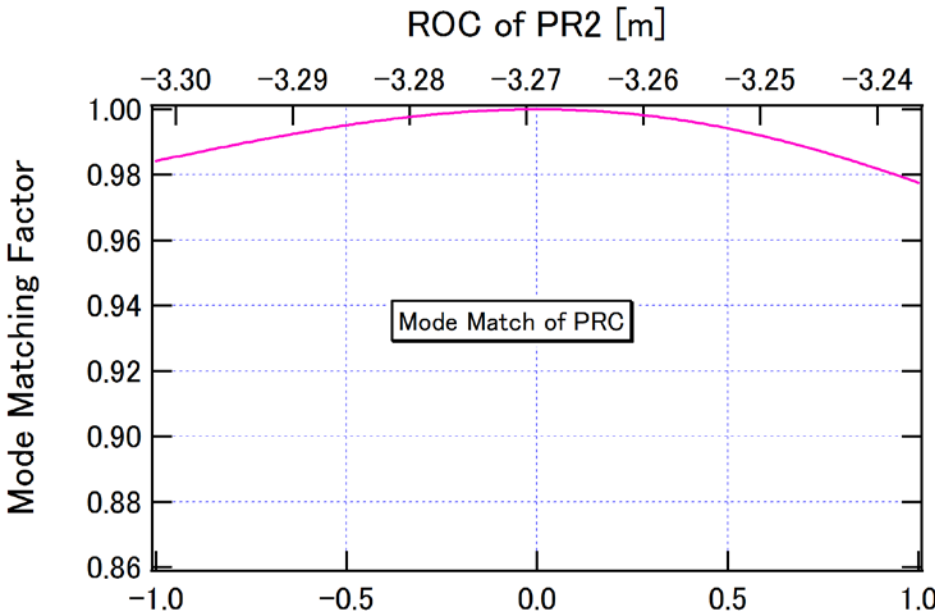
$$\langle \psi_{00}^{\text{LG}} | \hat{P}(a_z) \hat{S}(\epsilon_c) | \psi^{\text{FG}} \rangle = \frac{2z_R \sqrt{1 + \epsilon_c/z_R}}{2z_R + \epsilon_c + ia_z} \equiv MM$$

レイリーレンジ Z_R とウェストのビーム径の一致具合

Mode matching factor の定義: MM^2

Mode miss-match の定義: $(1 - MM^2)$

Mode Matching Factor of PRC



全ての鏡は初期位置に固定

- ・PR3のROCエラーが及ぼす影響が大きい
- ・PRMの作成誤差の影響は無視できる

疑問点

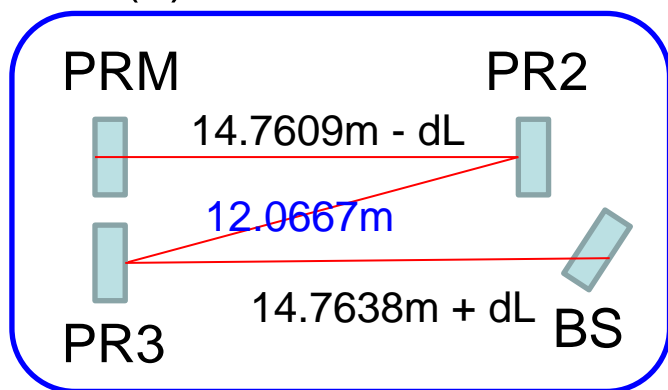
PRCのMode Matchはいくつ必要なのか？

鏡位置の変化パターン

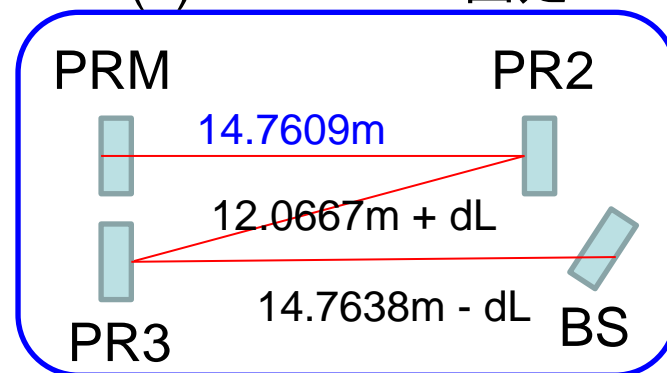
PR3の曲率誤差について、モードマッチの補正を鏡間の距離変化でおこなえるかを評価する

計算の簡略化のため、鏡間の距離の一つを固定。パターンは以下の3種類

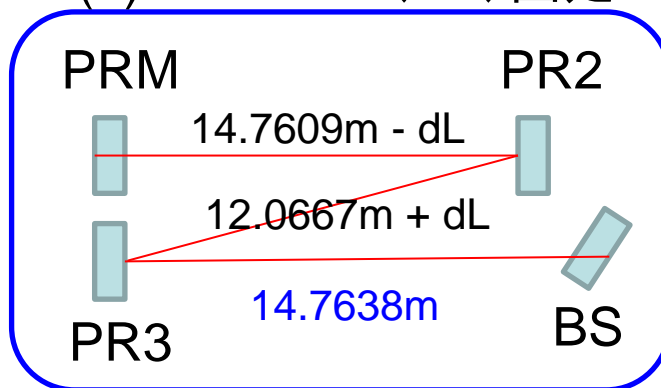
(1). PR2-PR3固定



(3). PRM-PR2固定

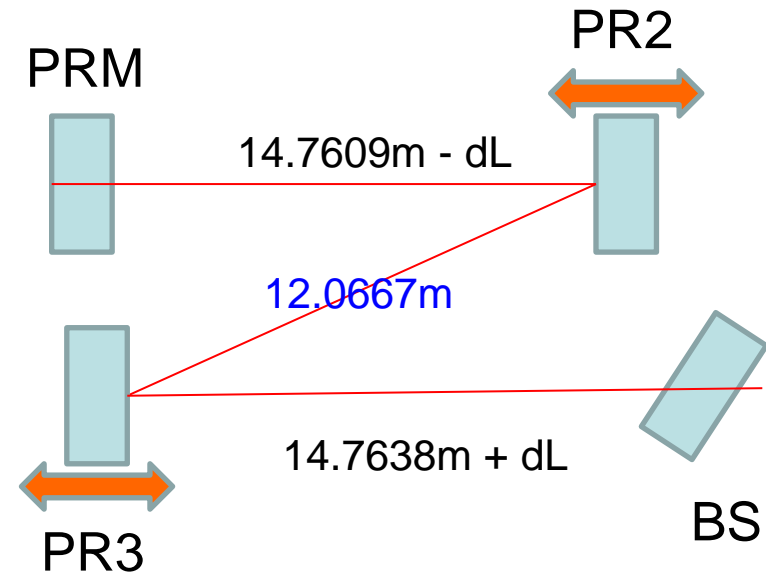
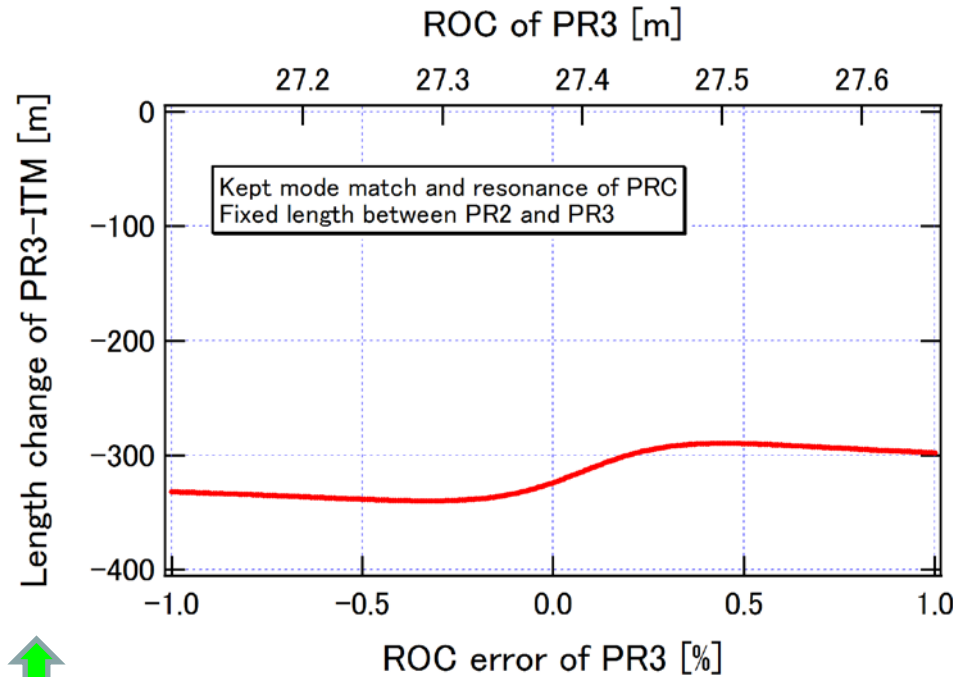


(2). PR3-ITM(BS)固定



PR3 error cancel (1)

PRCの共振状態を保つために、PR3-ITM間の距離を変化させた場合
(PRMでのビーム曲率:332.854mと、PRC全体長と、PR2-PR3間の距離は固定)



↑
dL

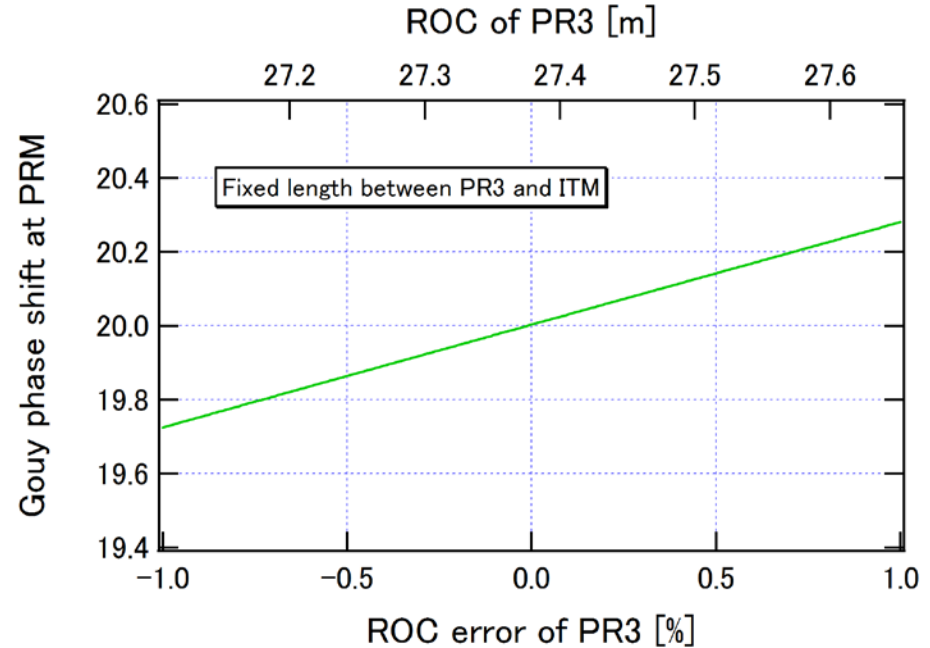
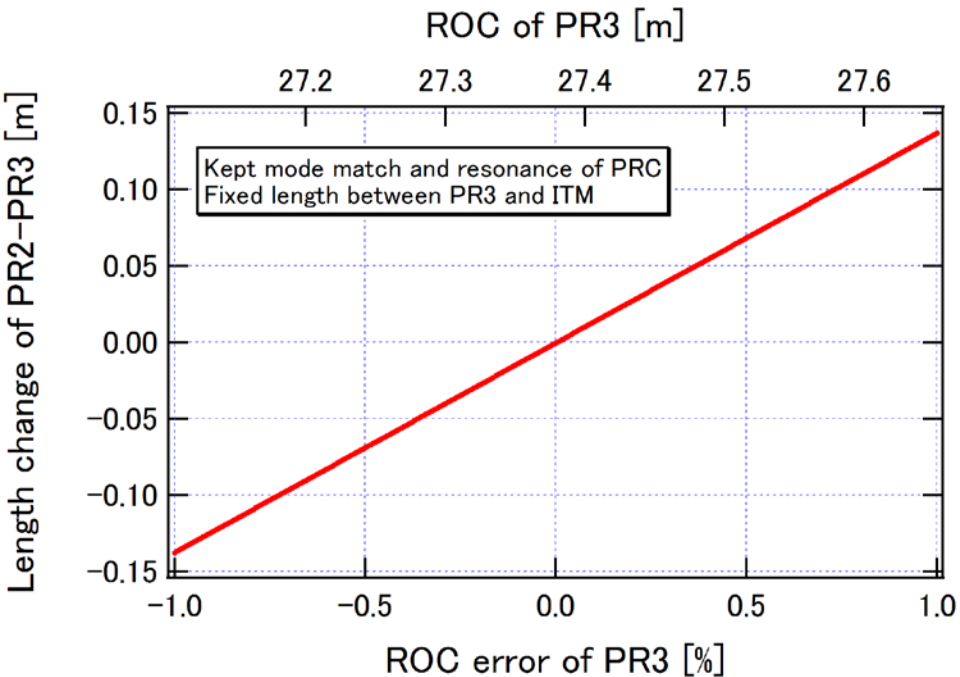
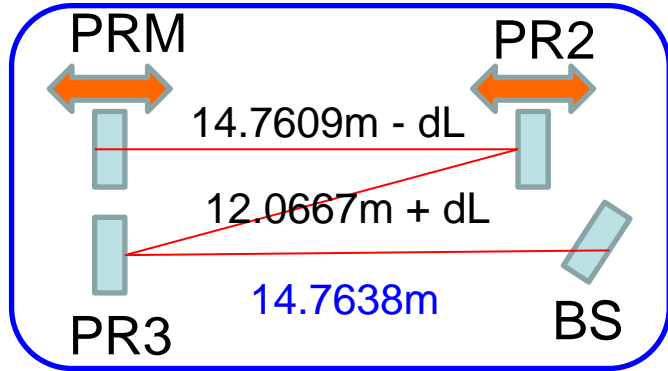
300~400m移動させる必要があり、無理！

⇒ レイリーレンジが長い部分で距離を変えるのは補正効率が悪い

PR3 error cancel (2)

PRCの共振状態を保つために、PR2-PR3間の距離を変化させた場合

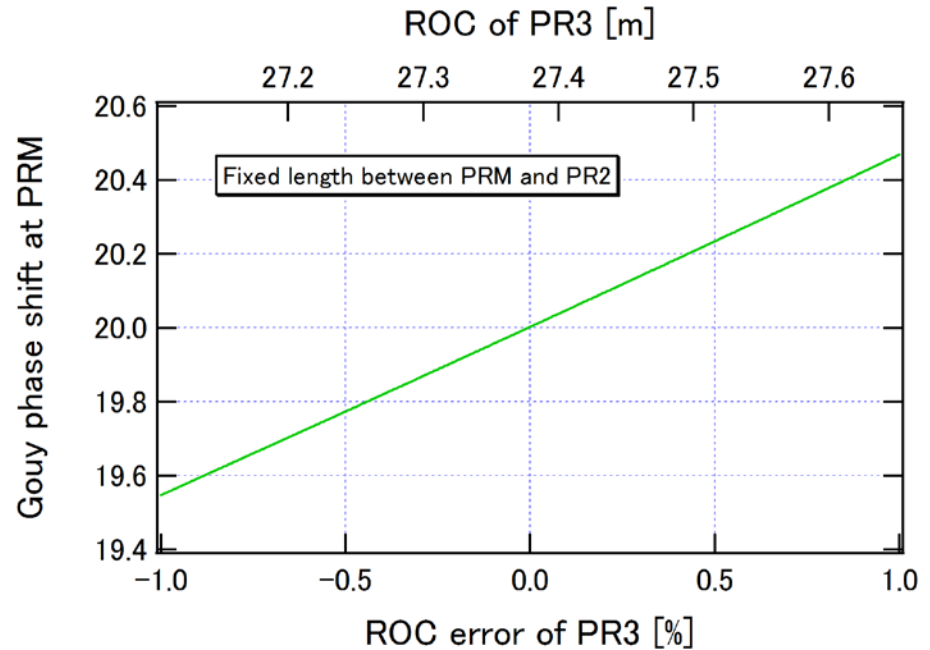
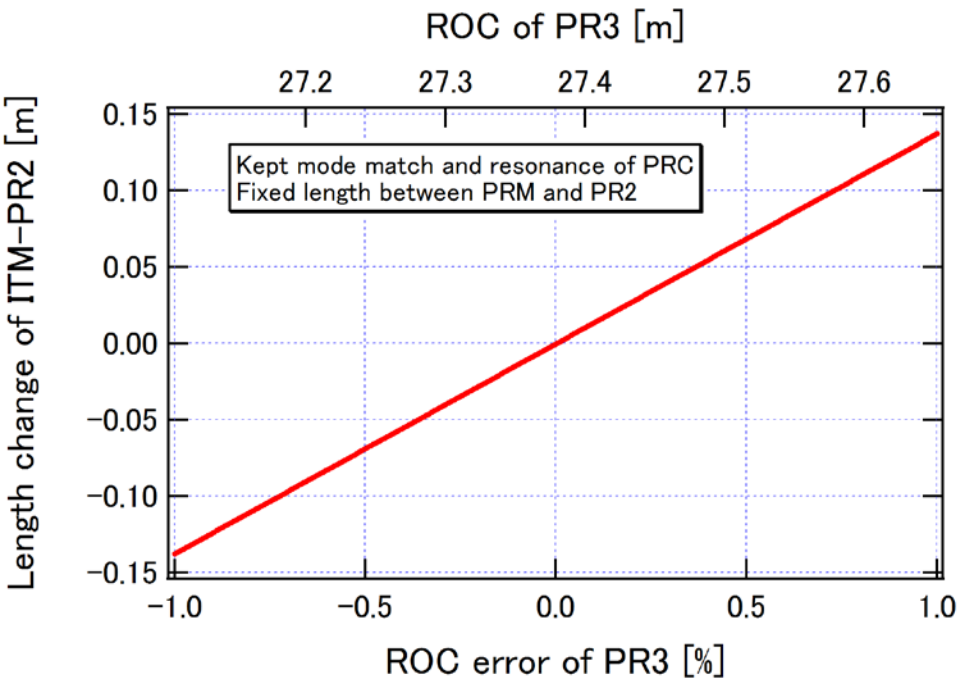
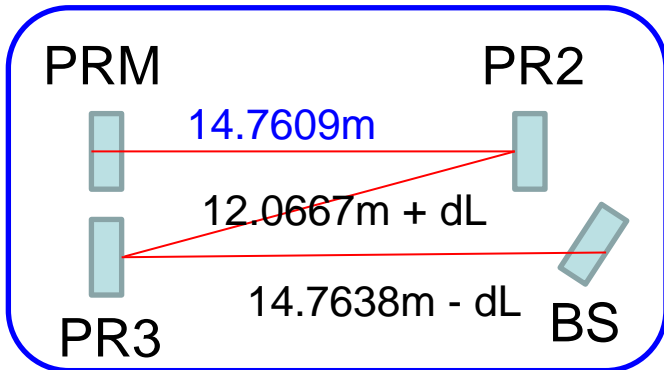
(PRMでのビーム曲率:332.854mと、PRC全体長と、PR3-ITM間の距離は固定)



- ・ $\pm 1\%$ の誤差に対しては約 $\pm 14\text{cm}$ の移動でカバーできる。
- ⇒ 陳タン氏の計算(後述)とほぼ一致
- ・ そのときのGouy Phaseの変化は ± 0.3 度程度なので問題無い。
- ・ PR2-PR3間の距離を変えることが肝

PR3 error cancel (3)

PRCの共振状態を保つために、PR2-PR3間の距離を変化させた場合
 (PRMでのビーム曲率:358.106mと、PRC全体長と、PRM-PR2間の距離は固定)

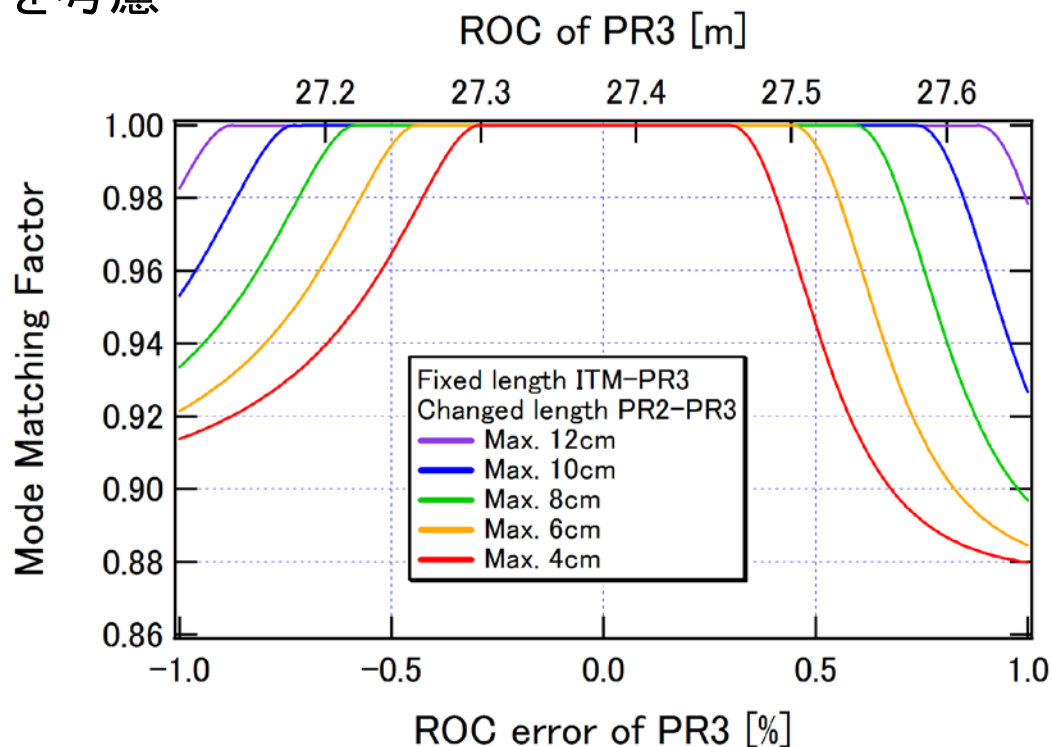
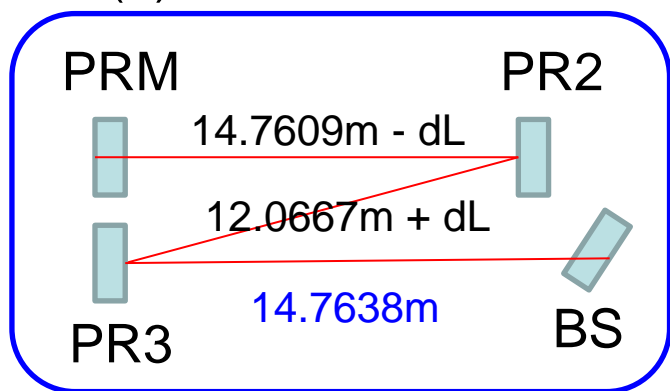


- ・ ±1%の誤差に対しては約±14cmの移動でカバーできる。
- ⇒ 陳タン氏の計算(後述)とほぼ一致
- ・ そのときのGouy Phaseの変化は±0.5度程度なので問題無い。
- ・ 前ページ(2)とほぼ同じ

Mode Matching Factor Correction

動かせる距離が限定された場合を考慮

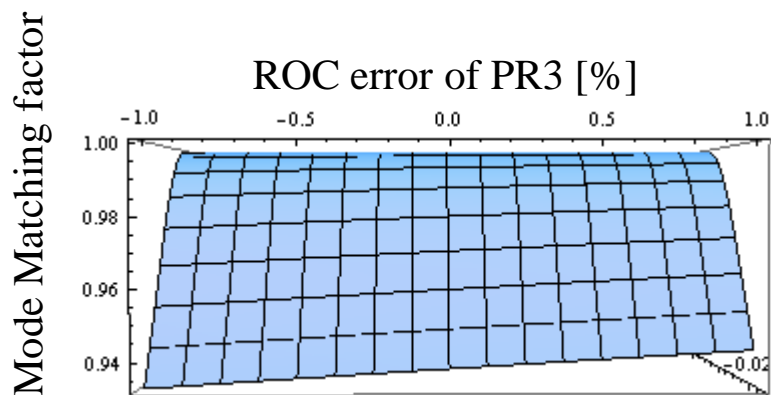
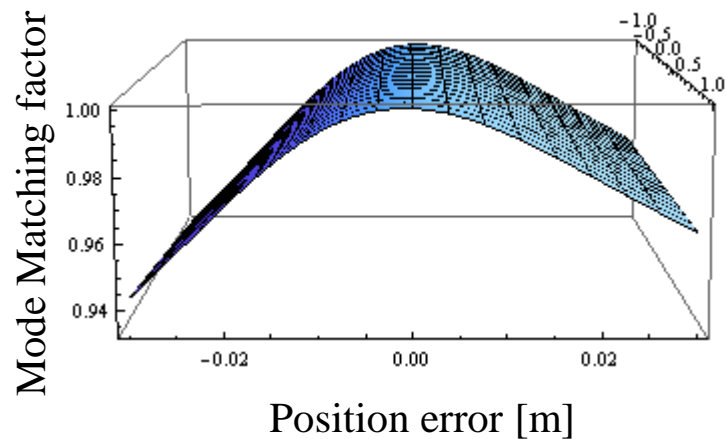
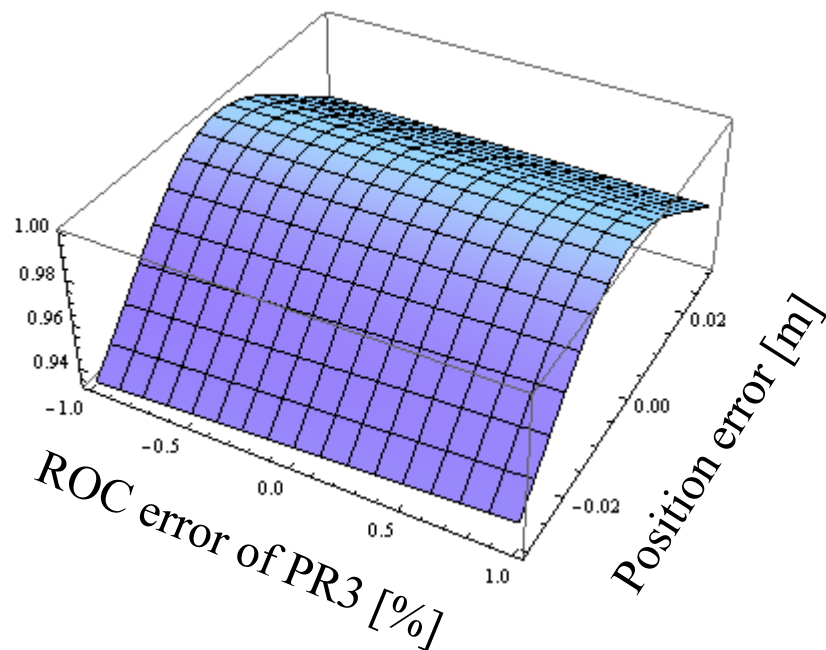
(2)の動かし方のとき



必要なMode Matchから、最低限動かすべき量が分かる

Position Error Effect

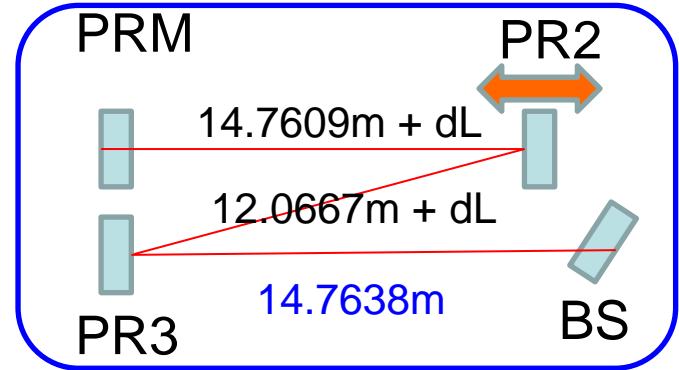
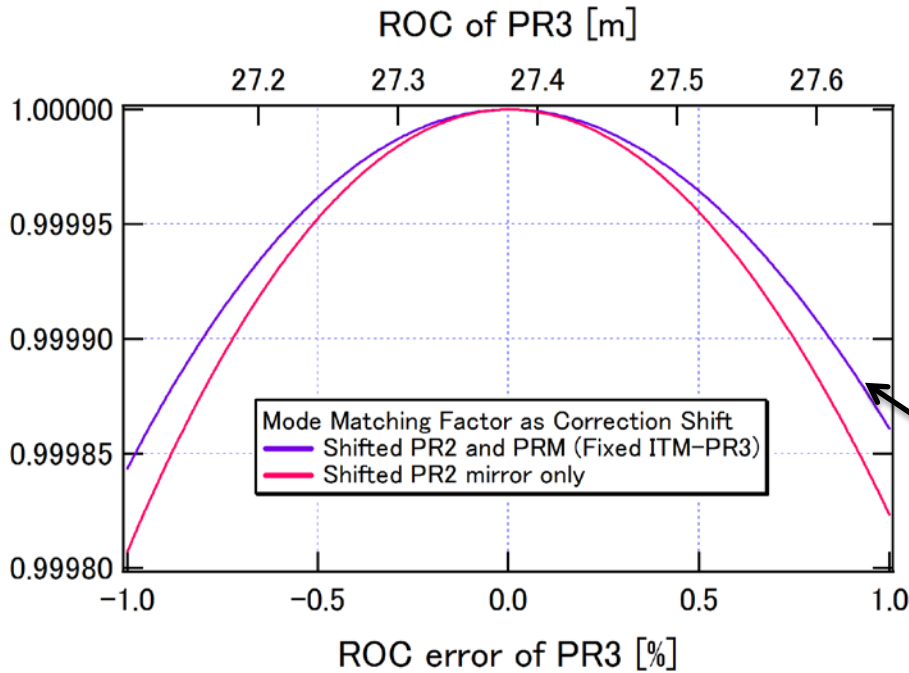
PR3の曲率補正のための鏡移動距離(2)にエラー(±3cm)が生じた場合



例えば±1cmの精度で鏡移動距離を合わせることができれば、Mode Matchは99%まで補正可能

Correction Shift by PR2 only

PR2のみを動かした場合 (PRCの距離を $2dL$ だけ変える場合) を考える



(2)で補正した場合のMode Matchの変化との比較
⇒ 影響の大部分はPR2-PR3間の距離を変えることなので、両者はほとんど同じ

PR3の曲率誤差を補正するための鏡位置の移動によるPRCの Mode Match は、 10^{-4} オーダーでしか変化しない ⇒ PR2だけ動かしてもMode Matchは問題無し

疑問

PRCの距離が変化する影響で他に問題は出ないか？

Degeneration with Higher Mode

Astigmatismの影響も含めた高次モードの共振条件

$$n\eta_x + m\eta_y = \pi \pm \frac{\pi}{2F} \Rightarrow 2.98 \sim 3.30$$

$$\phi = 0.6292^\circ = 0.011 [\text{rad}]$$

$$F = 10, \quad \eta \approx 20^\circ$$

計算結果: $(n+m) < 10$ の範囲では、 $(n+m) = 9$ のモードが縮退している

Folding angleに、 2.33° 以上の角度を付けると、
Astigmatismの影響でより低いモード($(n+m)=8$ 以下)が縮退し始める

⇒ 1.6-1.9km 腕Cavityのときとほぼ同じ結果

(※) 以上の議論の詳細は1.6-1.9km 腕Cavityでの検討スライドのp.16-18を参照

まとめ

●パラメータを更新 (ver. 2011-04-19, Cavity ROC Flat-7km)

- PR2のROC作成誤差(1%)によってMode Matchは98%まで落ちる
- PR3のROC作成誤差(1%)によってMode Matchは88%まで落ちる

●全て発注後PR3のROCに作成誤差が生じた場合

- PR2-PR3間の距離を固定した場合はモードマッチの補正が出来ない
- **±1%の誤差に対してはPR2-PR3間の距離移動±14cm程度**でモードマッチ補正ができる(陳タン氏の結果とconsistent)。そのときGouy phaseの変化は少ない(0.3度-0.5度)
- 補正のための鏡移動距離に誤差が生じた場合、**誤差±3cmでMode Match 93%, 誤差±1cmでMode Match 99%まで落ちる**
- PR2 か PR3 のどちらか一方のみ動かしてもMode Matchで問題は出ない

●高次モードとの縮退

- フィネス10、Folding angle 0.6292° のとき、PRCでは $(n+m)=9$ のモードが縮退する
- Folding angleを 2.33° 以上にすると、一つ低いモードが縮退し始める

結論: PR3の作成誤差(±1%)は14cm程度の鏡距離移動(移動精度: ±1cm)でPRCのMode Matchを99%以上に回復できる。

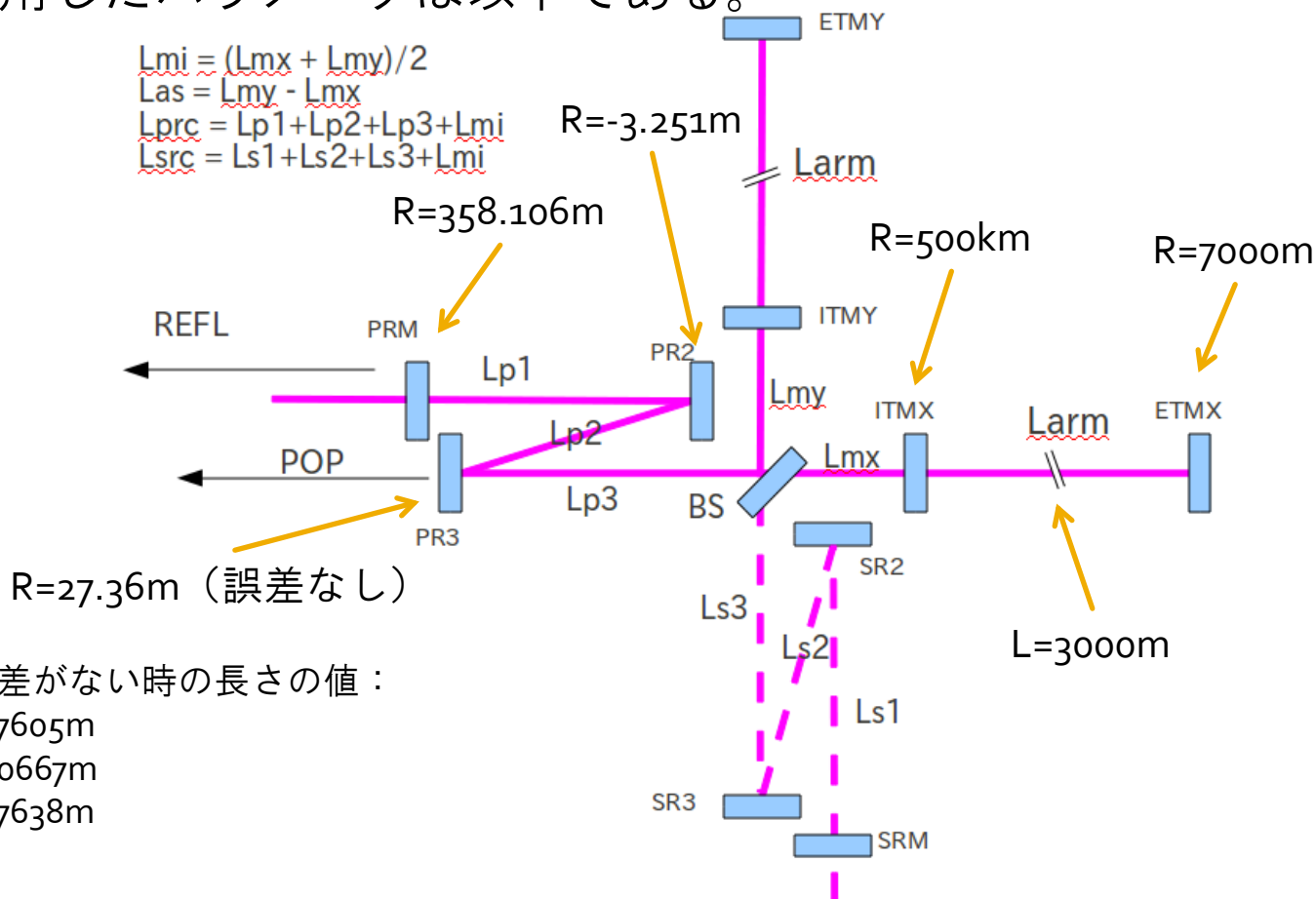
陳タン氏の計算結果

PR₃の曲率エラーをいかにキャンセルするか

PR₃の曲率半径(27.36m)に0.5%のエラーがあった場合に、Lp₁, Lp₂, Lp₃をどれだけ変化させれば、Gouy Phaseが20度まわり、かつPRMの曲率とレーザーの曲率が一致するかを計算した。(モードがもとと一致)

計算に使用したパラメータは以下である。

$$\begin{aligned} L_{mi} &= (L_{mx} + L_{my})/2 \\ L_{as} &= L_{my} - L_{mx} \\ L_{prc} &= L_{p1} + L_{p2} + L_{p3} + L_{mi} \\ L_{src} &= L_{s1} + L_{s2} + L_{s3} + L_{mi} \end{aligned}$$

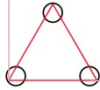


PR₃に誤差がない時の長さの値：

Lp₁ = 14.7605m

Lp₂ = 12.0667m

Lp₃ = 14.7638m



計算方法

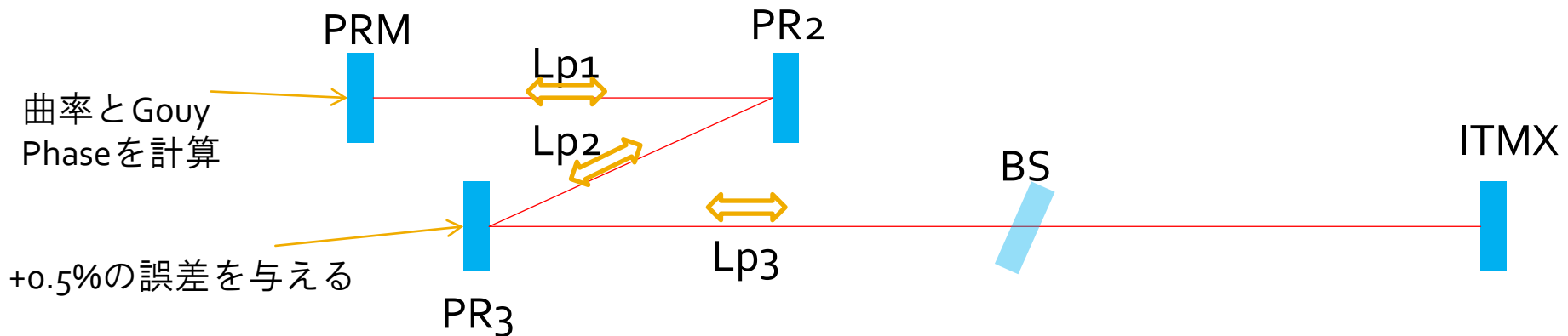
1. PR₃の曲率半径に+0.5%の誤差を与える
2. 条件： $L_{p1}+L_{p2}+L_{p3}=41.5914[m]=\text{fixed}$ を課して、 L_{p1} , L_{p2} をふる
3. レーザーの曲率半径@PRMとITMX-PRM間のGouy Phase Shiftを計算

↳ レーザーを腕(ITMX)からPRMまで伝搬させてABCD matrixで計算を行った。

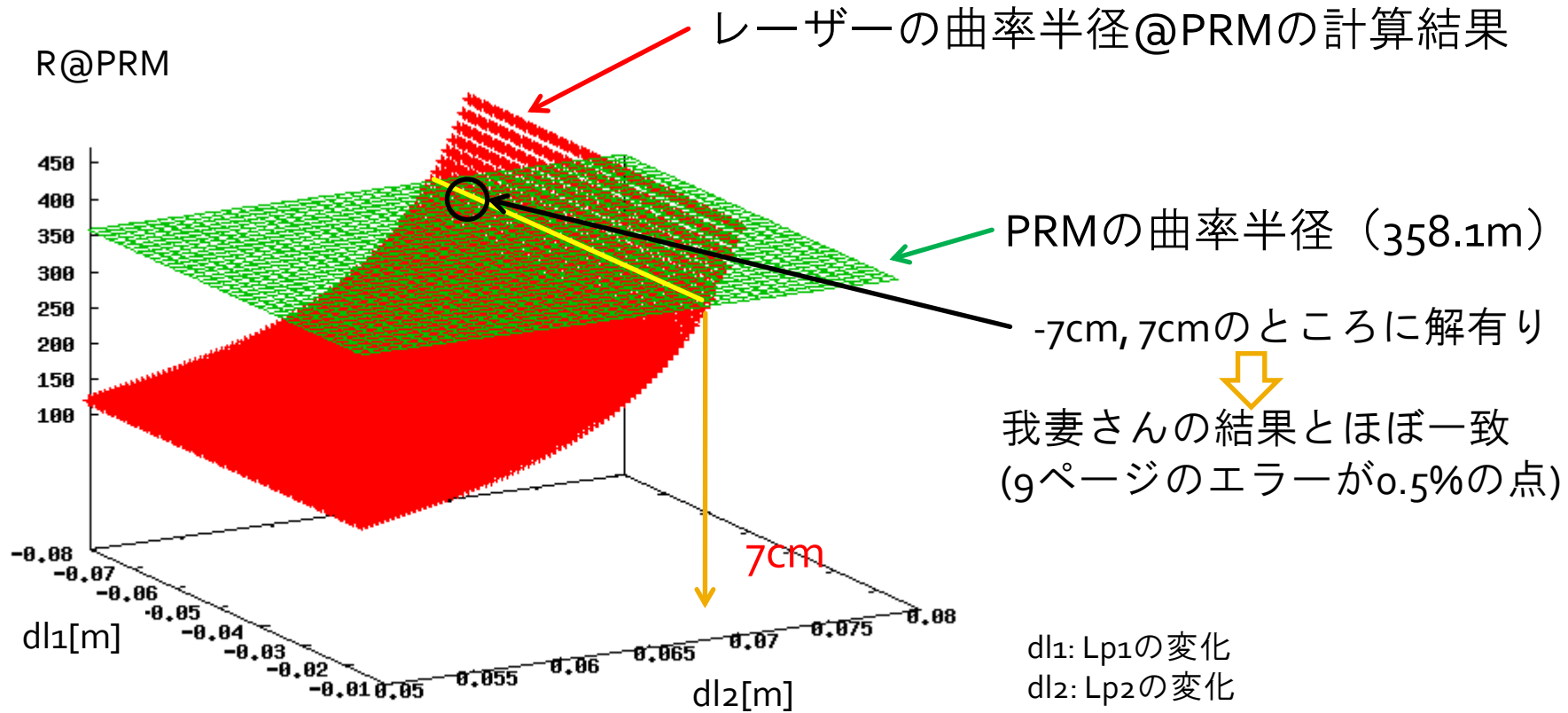
2, 3の計算を繰り返して、

- ・ PRMでのレーザーの曲率半径 = PRMの曲率半径(358m)
- ・ Gouy Phase Shift = 20度

の2条件を満たす L_{p1} , L_{p2} を見つける

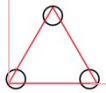


PRMでのレーザーの曲率半径の計算結果

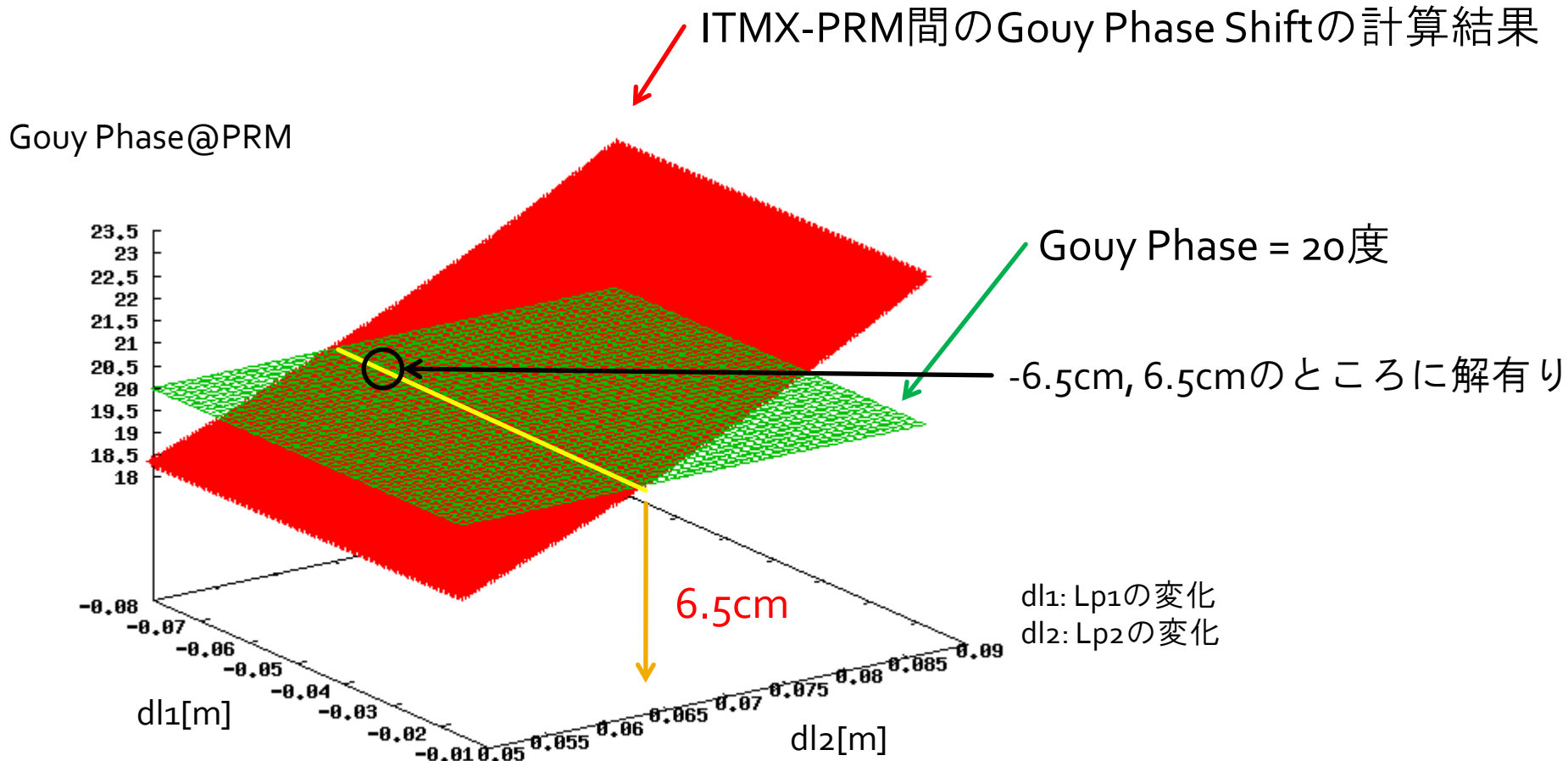


dl₁は結果に大きくは作用しない

dl₂を7cmだけ伸ばすことでレーザーの曲率半径とPRMの曲率半径が一致する

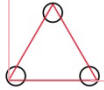


Gouy Phase Shiftの計算結果



dl1は結果に大きくは作用しない

dl2を6.5cmだけ伸ばすことでITMX-PRM間のGouy Phaseが20度回る

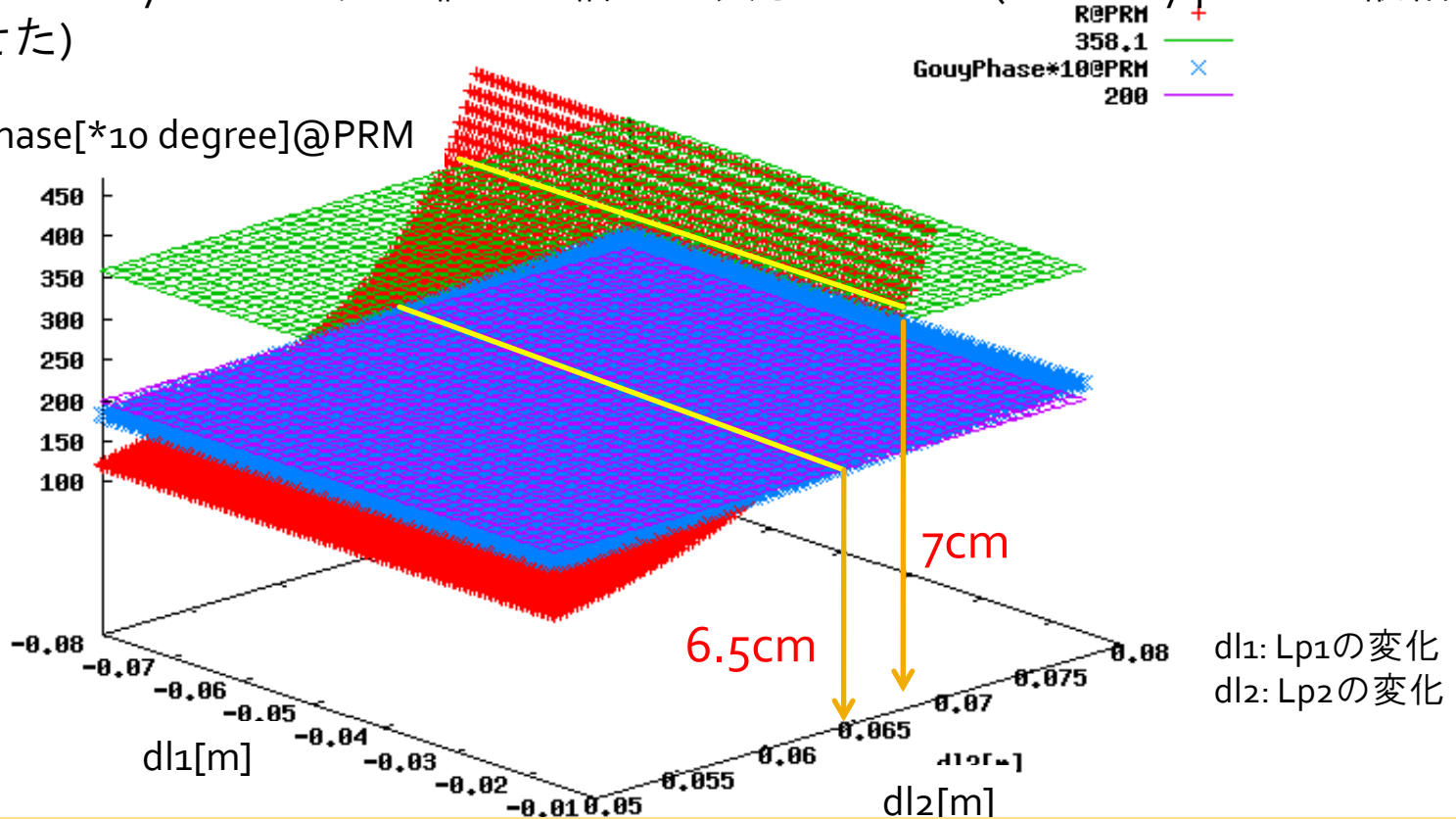


2条件を満たす解

- ・ PRMでのレーザーの曲率半径 = PRMの曲率半径(358m)
- ・ Gouy Phase Shift = 20度

の2条件を同時に満たすLp1, Lp2を見つけるために二つの結果を重ねた。
見やすいようにGouy Phaseの方は値を10倍して表示している(RとGouy phaseの縦軸の値を一致させた)

R[m], Gouy Phase[*10 degree]@PRM



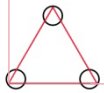
二つの条件を満たす解は見つけれなかった。(もっと振ってみる?)
Lp2を+7cm動かすことでレーザーの曲率半径とPRMの曲率半径を一致させることができる。この時、Gouy Phase Shiftは大して変わらない。(1度くらい?)

まとめ

PR₃の曲率に+0.5%の誤差があったときに、それをキャンセルするためにL_{p1}, L_{p2}をどれだけ変化させればよいか

結果:

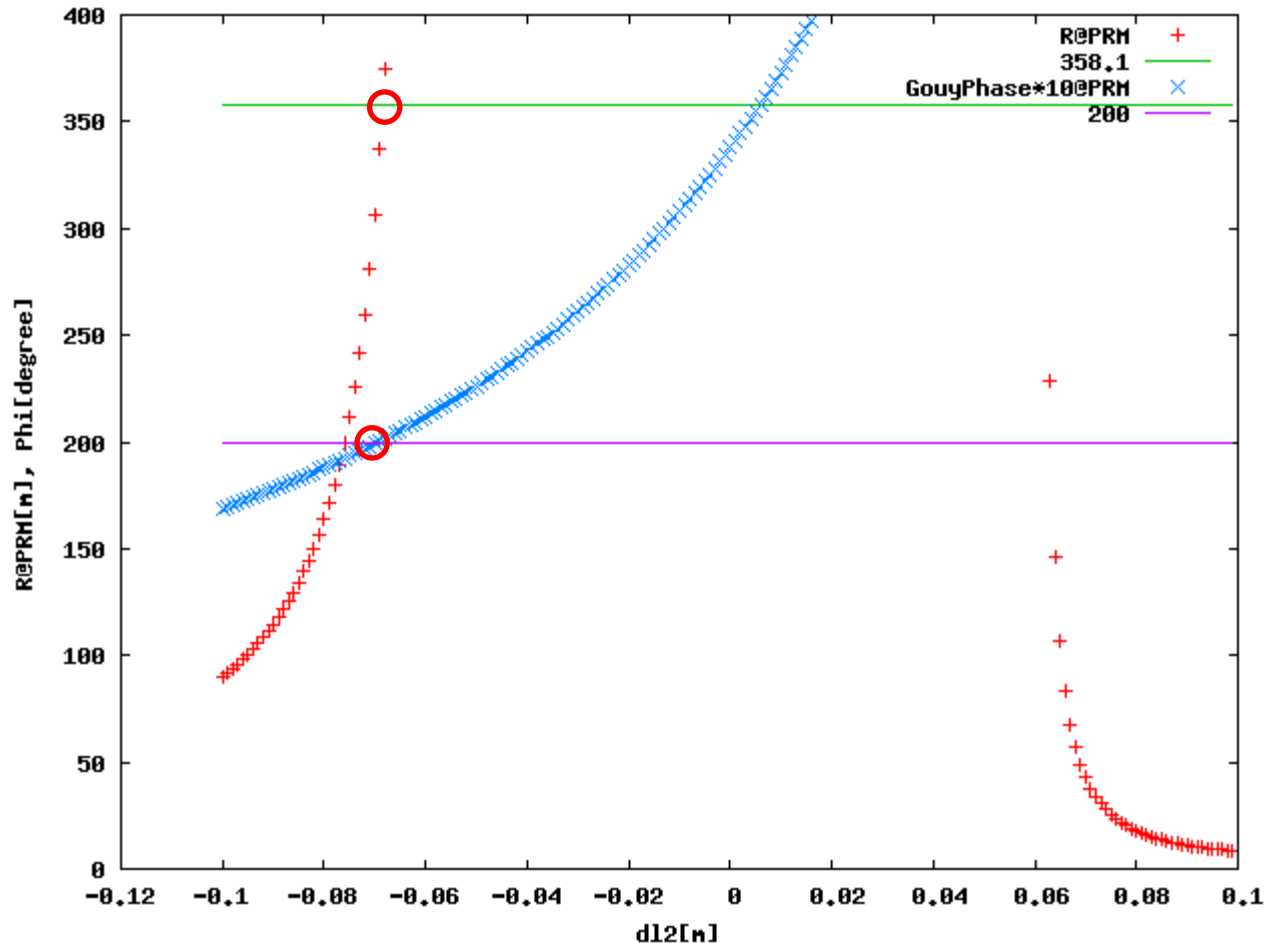
1. L_{p1}の変化はGouy Phase, レーザーの曲率半径にほぼ影響を与えない。
2. 二つの条件（曲率半径とGouy Phase）を満たす解は見つけれなかった。
3. L_{p2}を7cm動かすことでレーザーの曲率半径とPRMの曲率半径を一致させることができる。この時、Gouy Phase Shiftは大して変わらない。（1度くらい?）



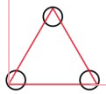
追加計算_{4/21}

PR₃の曲率誤差が-0.5%, -0.3%, 0.0%, +0.3%, +0.5%の時のPRMでのレーザーの曲率半径とGouy Phase Shiftを計算した。

L_{p2}, L_{p3}を変化させ、L_{p1}は変化させずに計算を行った。



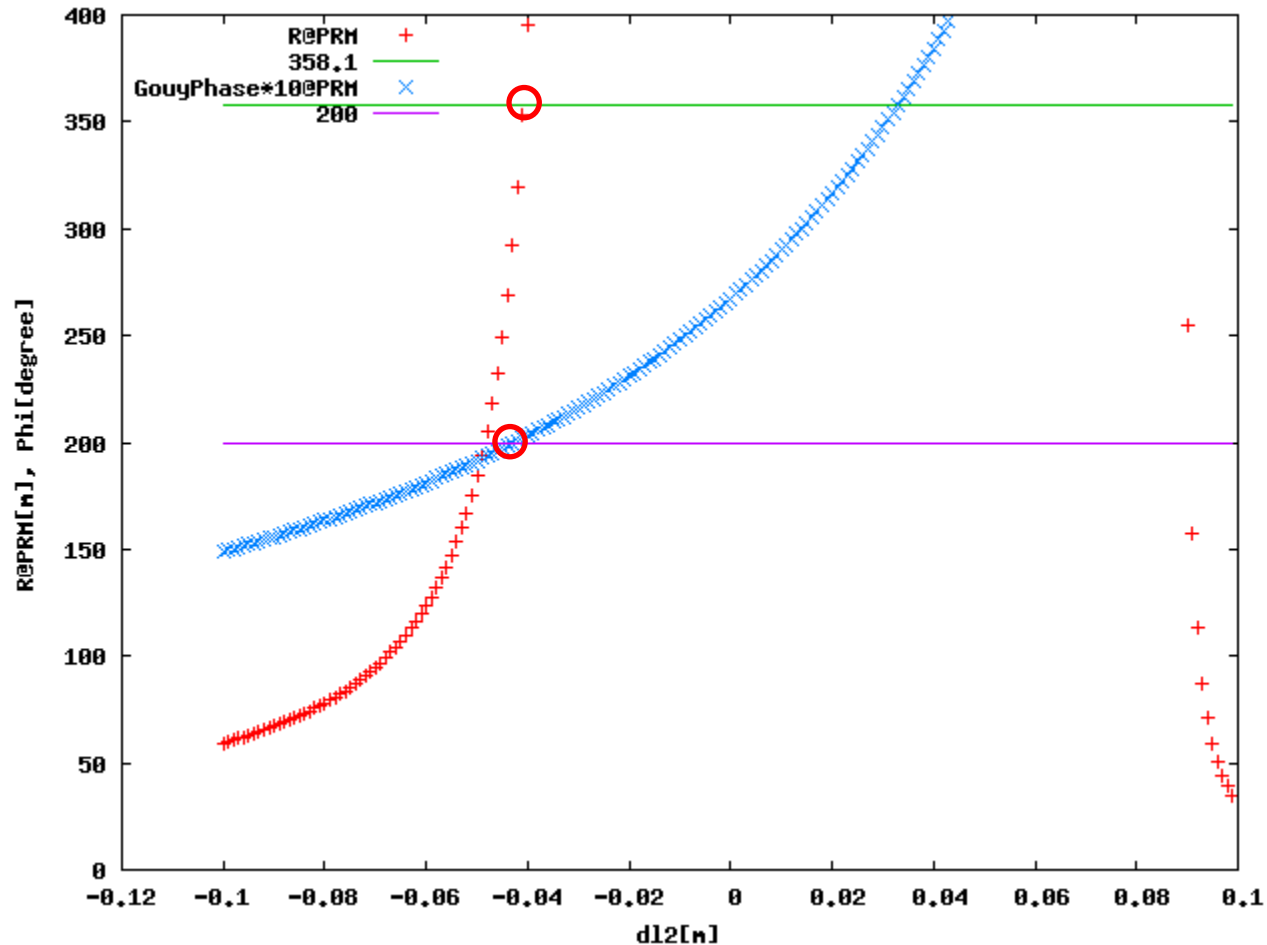
-0.5%誤差



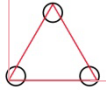
追加計算_{4/21}

PR₃の曲率誤差が-0.5%, -0.3%, 0.0%, +0.3%, +0.5%の時のPRMでのレーザーの曲率半径とGouy Phase Shiftを計算した。

Lp₂, Lp₃を変化させ、Lp₁は変化させずに計算を行った。



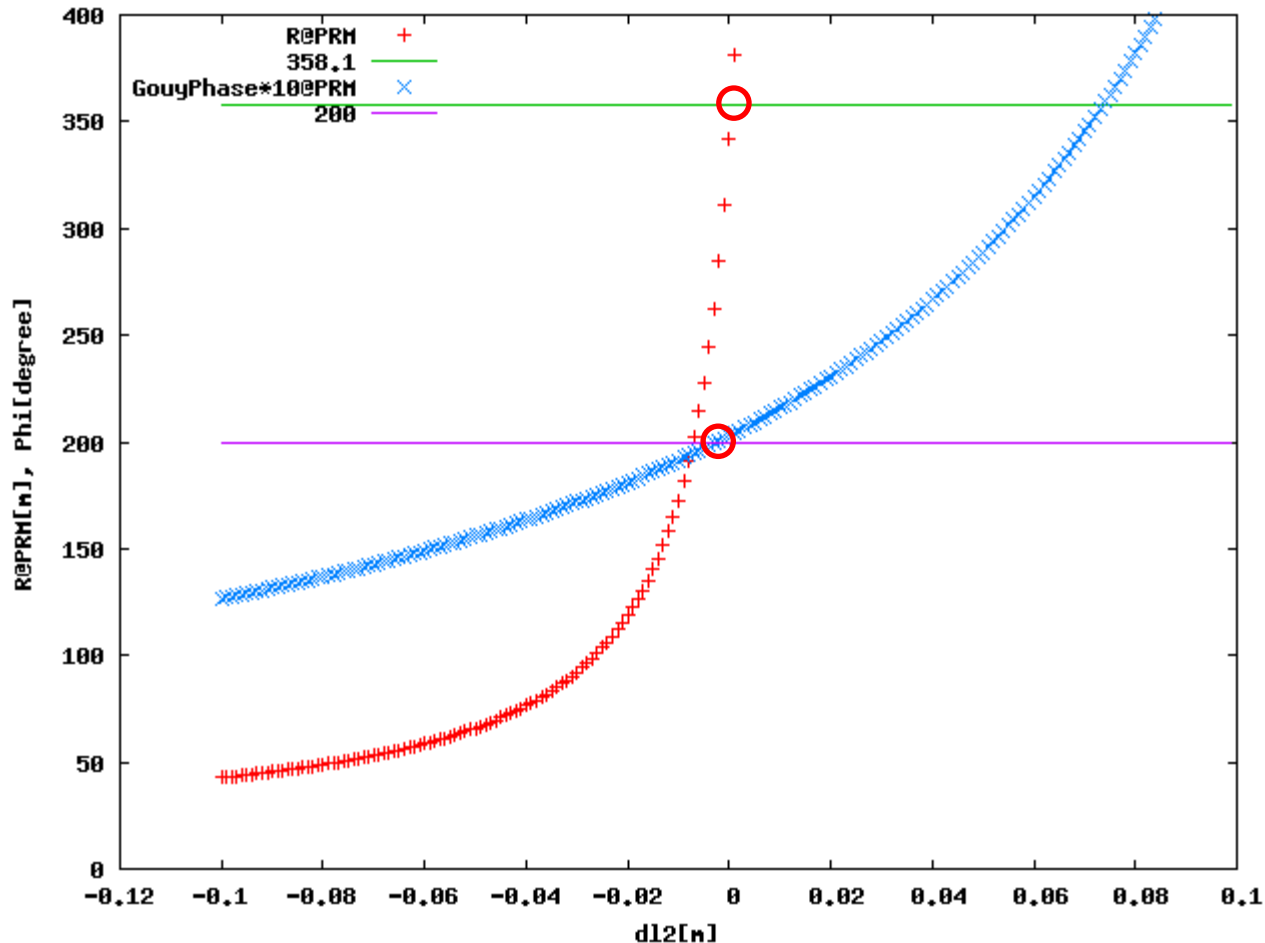
-0.3%誤差



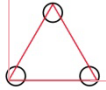
追加計算_{4/21}

PR₃の曲率誤差が-0.5%, -0.3%, 0.0%, +0.3%, +0.5%の時のPRMでのレーザーの曲率半径とGouy Phase Shiftを計算した。

L_{p2}, L_{p3}を変化させ、L_{p1}は変化させずに計算を行った。



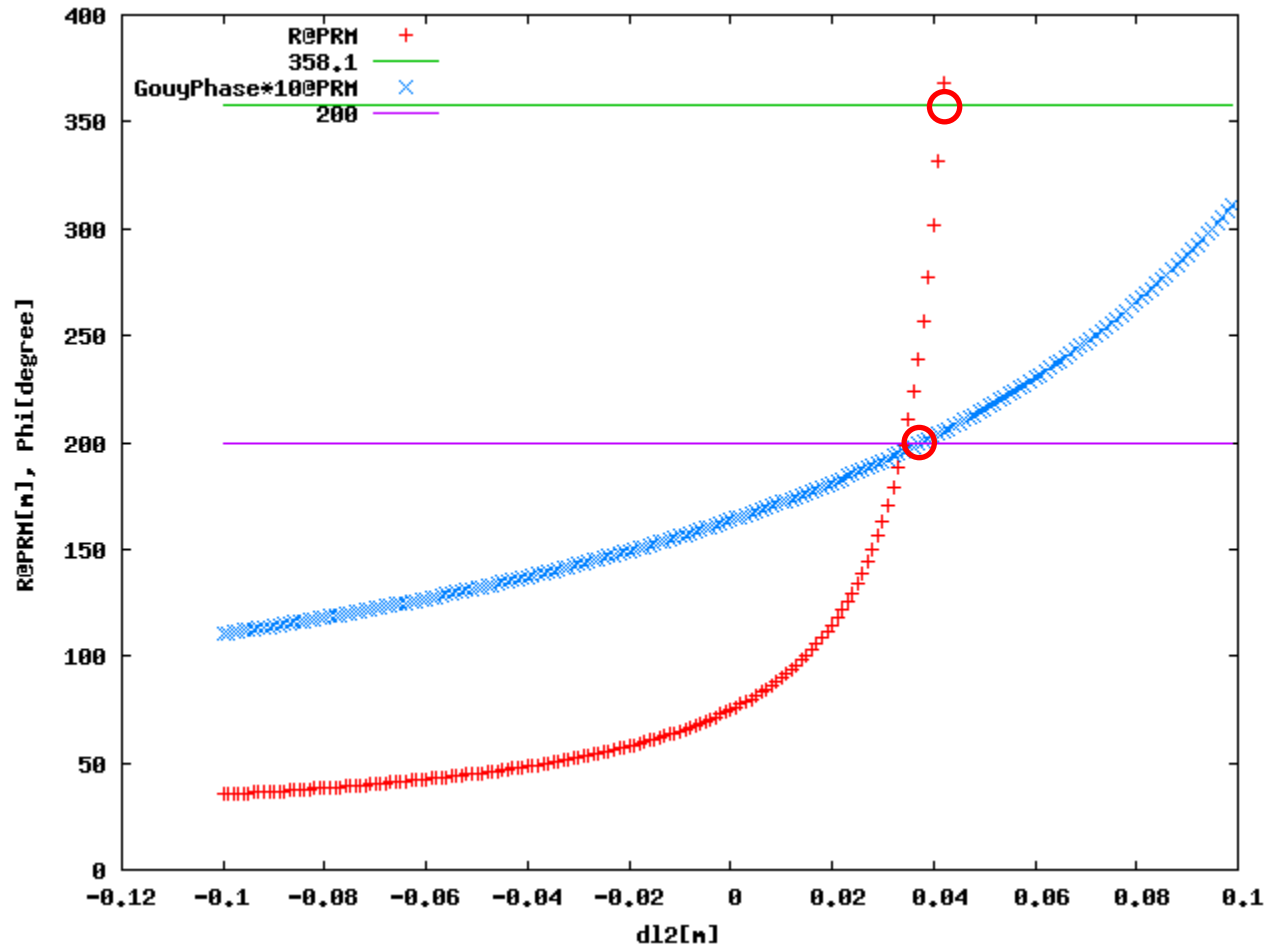
0.0%誤差



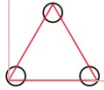
追加計算_{4/21}

PR₃の曲率誤差が-0.5%, -0.3%, 0.0%, +0.3%, +0.5%の時のPRMでのレーザーの曲率半径とGouy Phase Shiftを計算した。

L_{p2}, L_{p3}を変化させ、L_{p1}は変化させずに計算を行った。



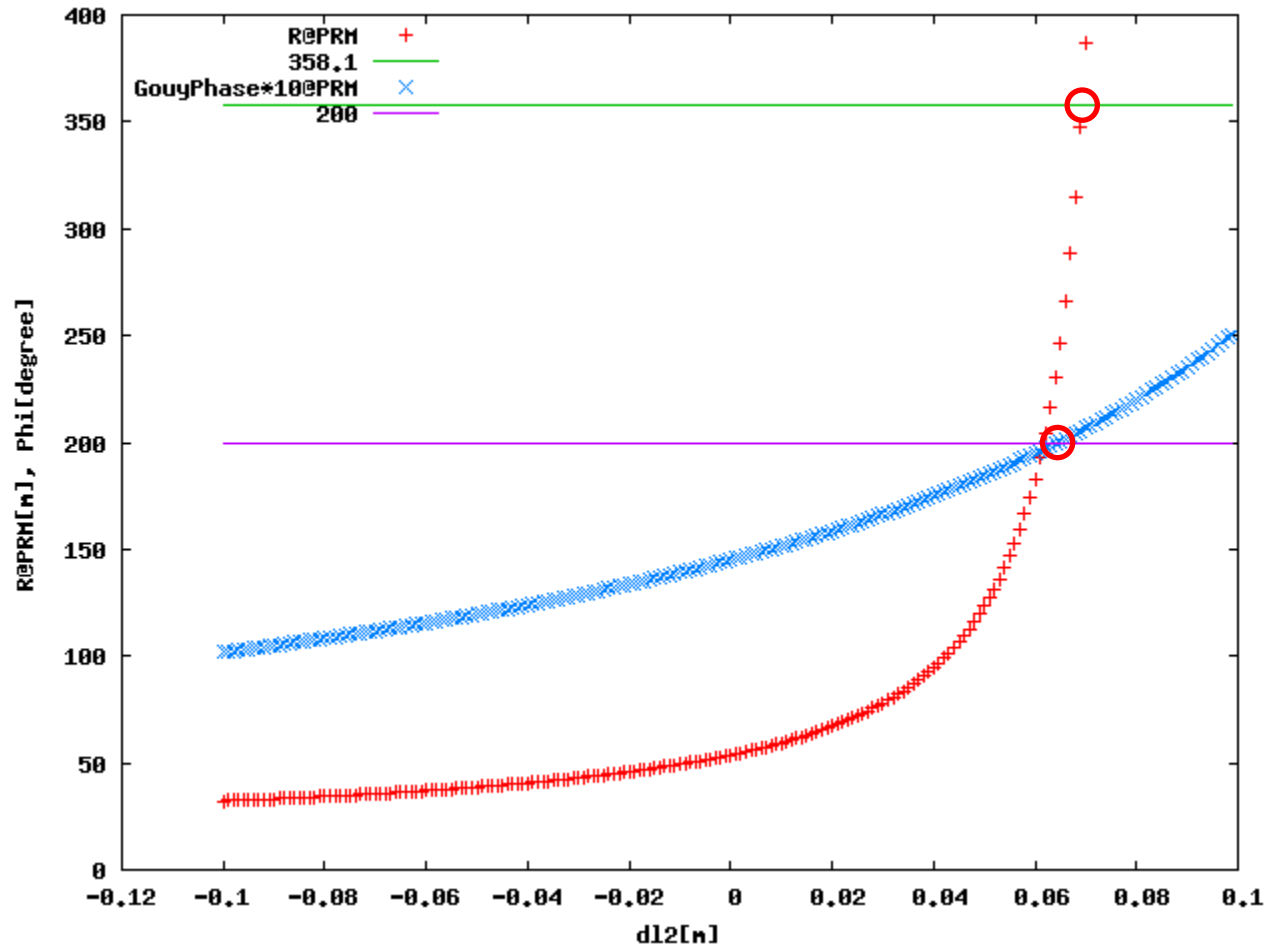
+0.3%誤差



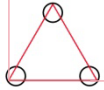
追加計算_{4/21}

PR₃の曲率誤差が-0.5%, -0.3%, 0.0%, +0.3%, +0.5%の時のPRMでのレーザーの曲率半径とGouy Phase Shiftを計算した。

L_{p2}, L_{p3}を変化させ、L_{p1}は変化させずに計算を行った。



+0.5%誤差



追加計算_{4/21}

PR₃の曲率誤差が-0.5%, -0.3%, 0.0%, +0.3%, +0.5%の時のPRMでのレーザーの曲率半径とGouy Phase Shiftを計算した。

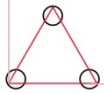
Lp₂, Lp₃を変化させ、Lp₁は変化させずに計算を行った。

まとめ

PR₃の曲率誤差が±0.5%の間なら、Lp₂, Lp₃をそれぞれ±7cm, ∓7cm動かすことでそれをキャンセルすることができる。

またLp₂, Lp₃を動かす量は曲率誤差にほぼ線形である。

我妻さんの結果(p11, p12)と一致。



Folding PRC の曲率誤差回避 (1.6km-1.9km cavityの場合)

Kazuhiro Agatsuma

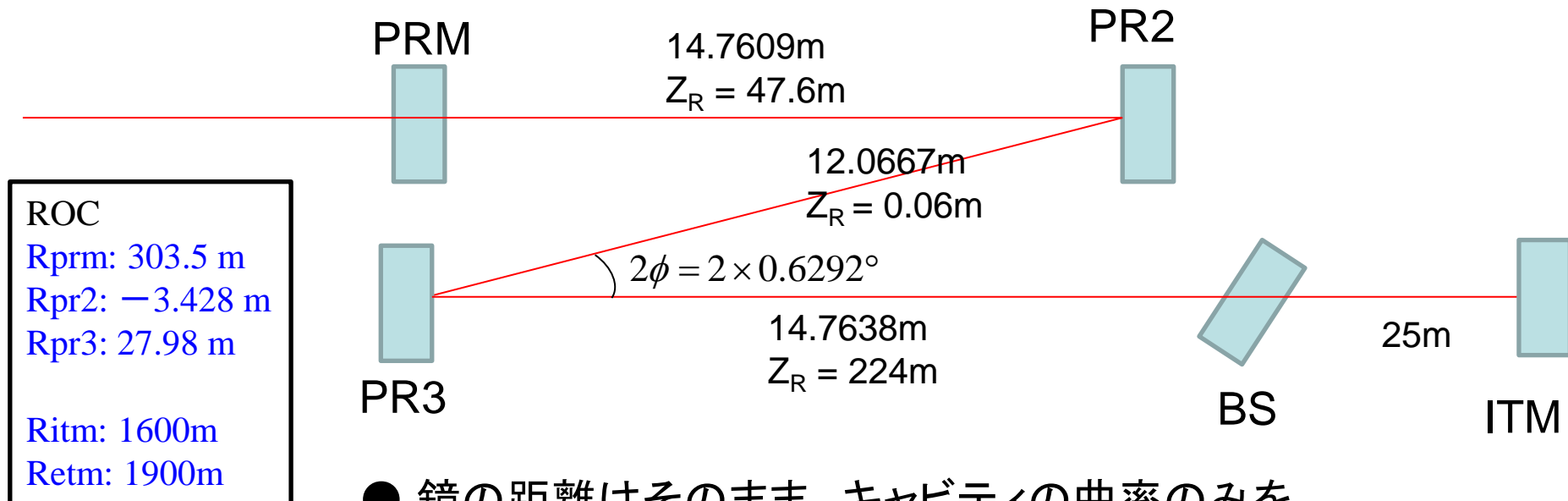
概要

PRCのROCに作成誤差が生じたときにそれを回避するための資料

- Cavity曲率Flat-7kmに対して行った計算を、Cavity曲率1.6km-1.9kmに対しても同じ様に計算した
- PRC全体の距離を固定して、PR2とPR3に作成誤差が入った場合のGouy phaseの回り方、モードマッチを保つためのPRMの曲率半径、モードマッチング係数を計算した
- **PR3**のROCに作成誤差が生じたときに、PRC鏡間の距離変化でそのモードマッチ誤差をキャンセル出来るかを計算した
- 非点収差の影響も加えて、高次モードとの縮退を計算した

Default values of PRC

腕共振器のモードから始めて、PR3 ⇒ PR2 ⇒ PRMとビームを伝搬させて計算

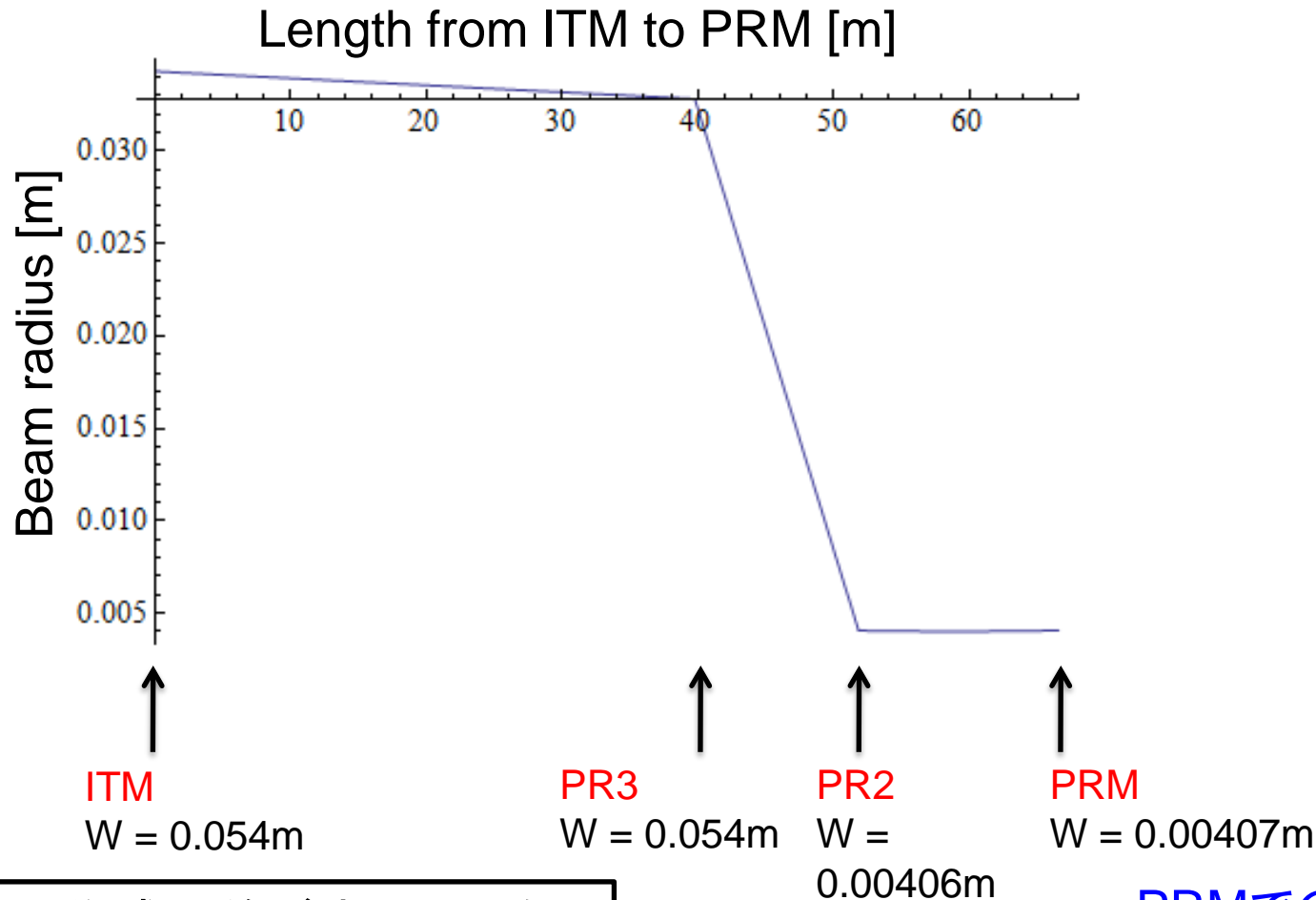


- 鏡の距離はそのまま、キャビティの曲率のみを1.6km-1.9kmのペアにした
- PRCの3枚鏡の曲率はこれまでと同じ方針で設計
⇒ PRMとPR2でのビーム径が同じくらい+Gouy phase 20°
- ITM鏡のレンズ効果も加味

Length parameters are referred to

<http://gw.icrr.u-tokyo.ac.jp/JGWwiki/LCGT/subgroup/ifo/MIF/OptParam> (ver. 2011-04-19)

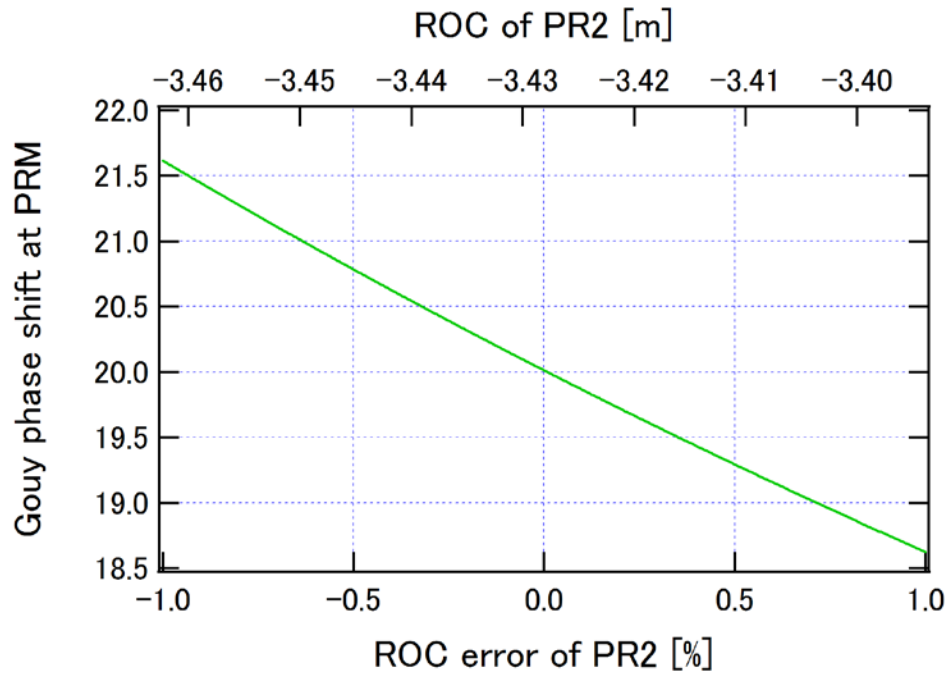
Beam profile on the default



鏡の曲率に作成誤差が生じた場合、
(1)Gouy Phase変化量が変わる
(2)PRMの最適曲率が変わる
(3)Mode Miss-Matchが生じる

PRMでのビーム半径は約4mmで、熱レンズ効果はクリア

ROC-Error effect of PR2

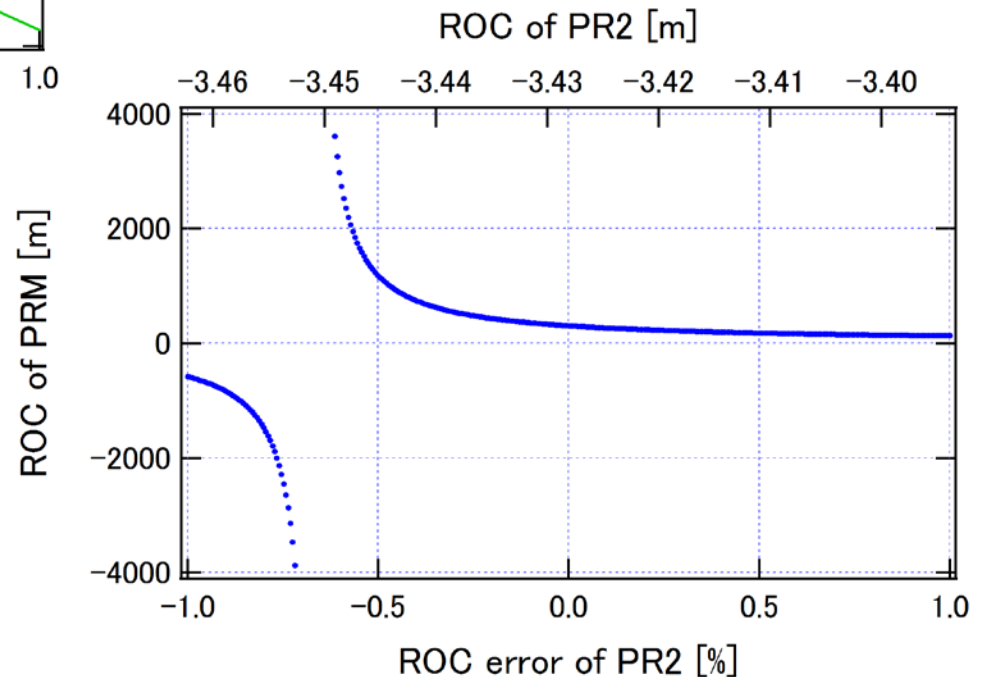


PR2のROCに誤差が生じたときに、PRMでのGouy phaseの回り方

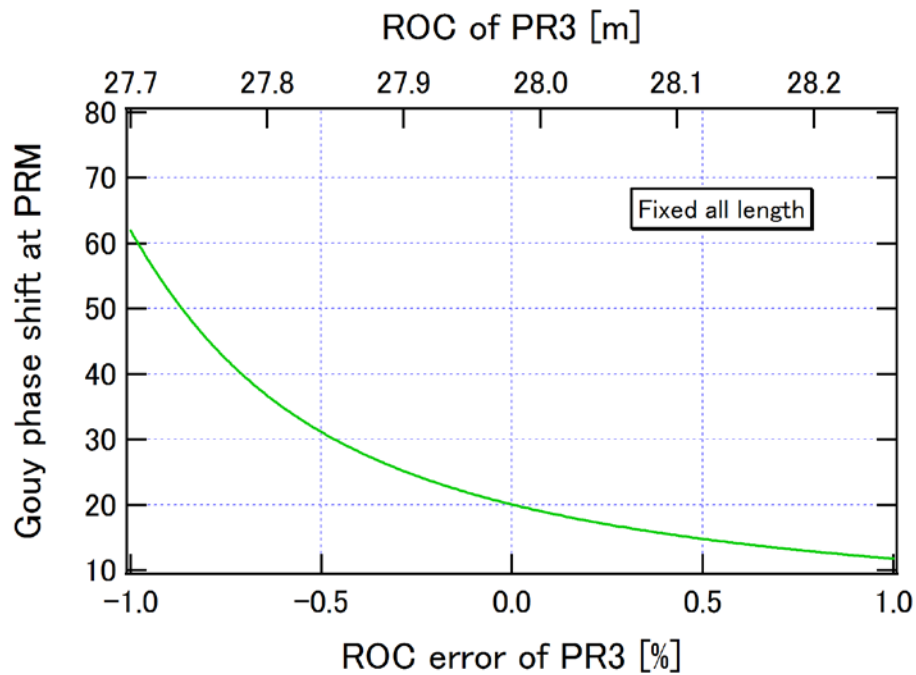
⇒ ROC \pm 1%で、 \pm 2度程度の変化

PR2のROCに誤差が生じたときに、モードマッチを保つPRMのROC (ビーム曲率の変化)

・-3.45m付近で曲率の符号が反転



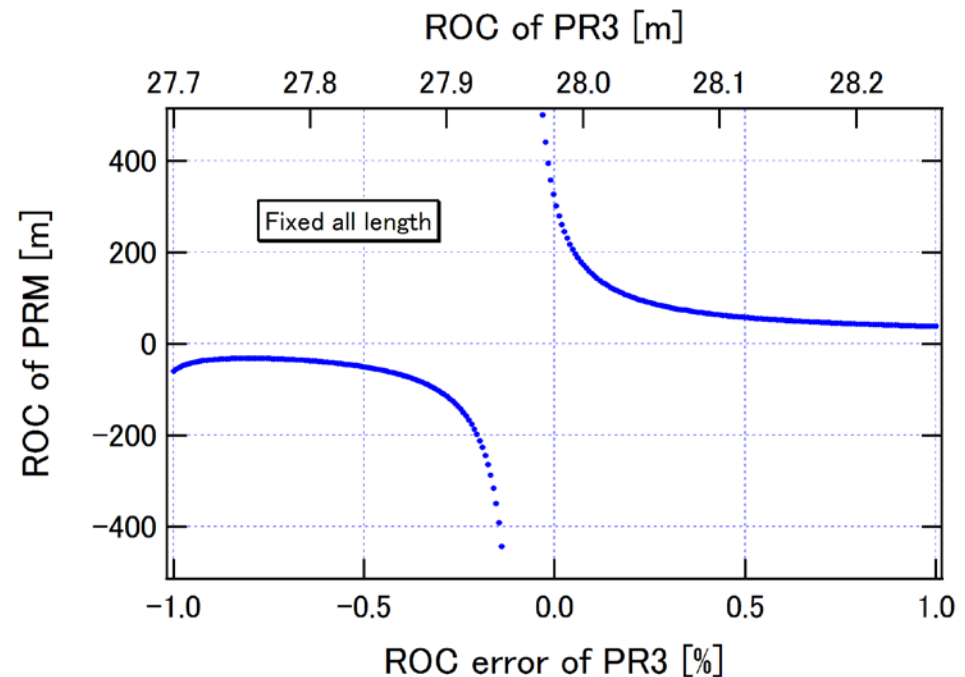
ROC-Error effect of PR3



PR3のROCに誤差が生じたときに、PRMでのGouy phaseの回り方

60度も変化する

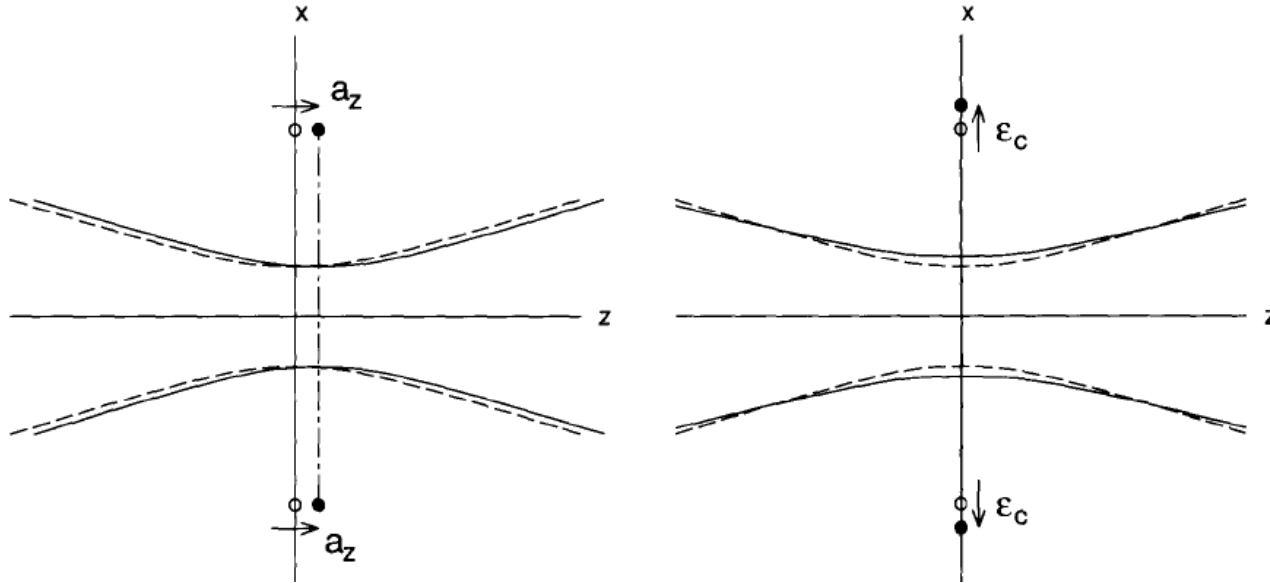
⇒ PR2の誤差に比べ、位相の変化が大きいのでより深刻



PR3のROCに誤差が生じたときに、モードマッチを保つPRMのROC (ビーム曲率の変化)

・27.95m付近で曲率の符合が反転

Mode Matching Factor



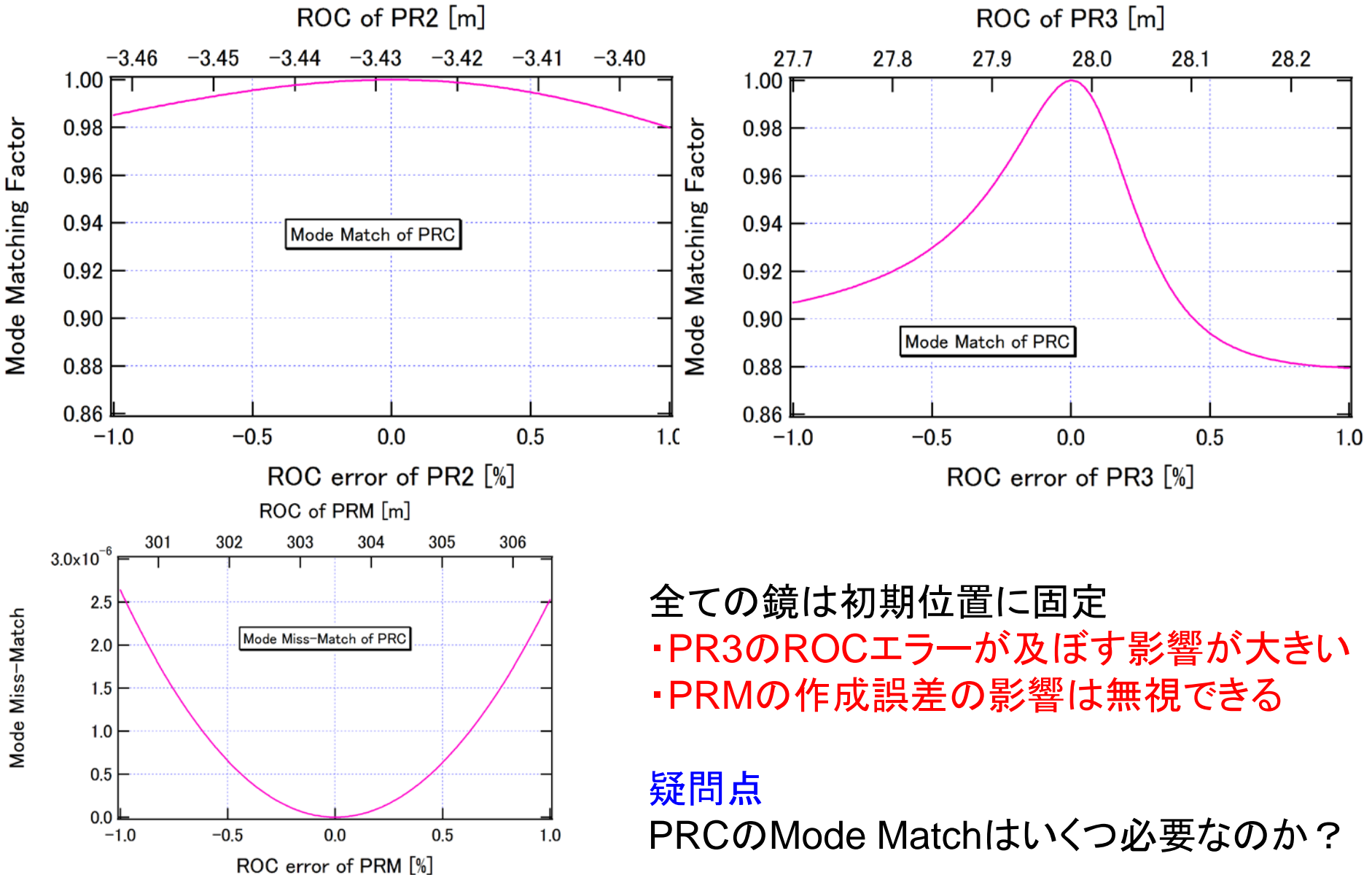
$$\langle \psi_{00}^{\text{LG}} | \hat{P}(a_z) \hat{S}(\epsilon_c) | \psi^{\text{FG}} \rangle = \frac{2z_R \sqrt{1 + \epsilon_c/z_R}}{2z_R + \epsilon_c + ia_z} \equiv MM$$

レイリーレンジ Z_R とウェストのビーム径の一致具合

Mode matching factor の定義: MM^2

Mode miss-match の定義: $(1 - MM^2)$

Mode Matching Factor of PRC



全ての鏡は初期位置に固定

- ・PR3のROCエラーが及ぼす影響が大きい
- ・PRMの作成誤差の影響は無視できる

疑問点

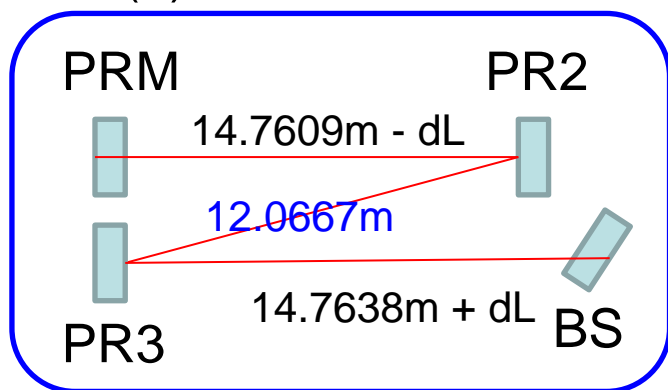
PRCのMode Matchはいくつ必要なのか？

鏡位置の変化パターン

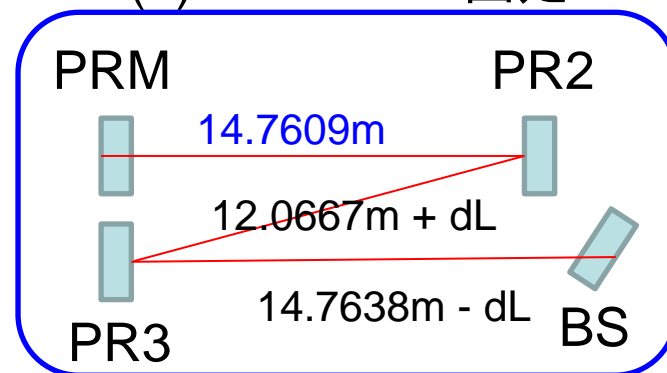
PR3の曲率誤差について、モードマッチの補正を鏡間の距離変化でおこなえるかを評価する

計算の簡略化のため、鏡間の距離の一つを固定。パターンは以下の3種類

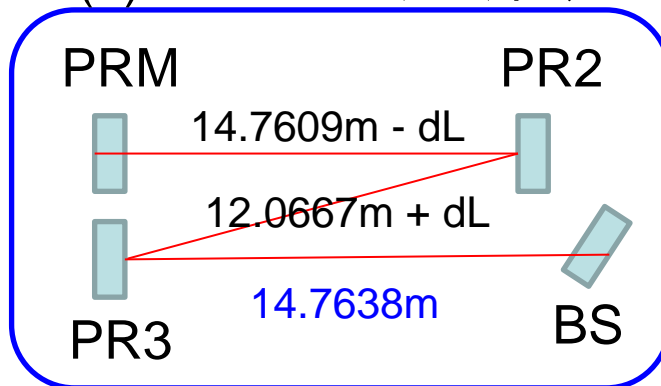
(1). PR2-PR3固定



(3). PRM-PR2固定

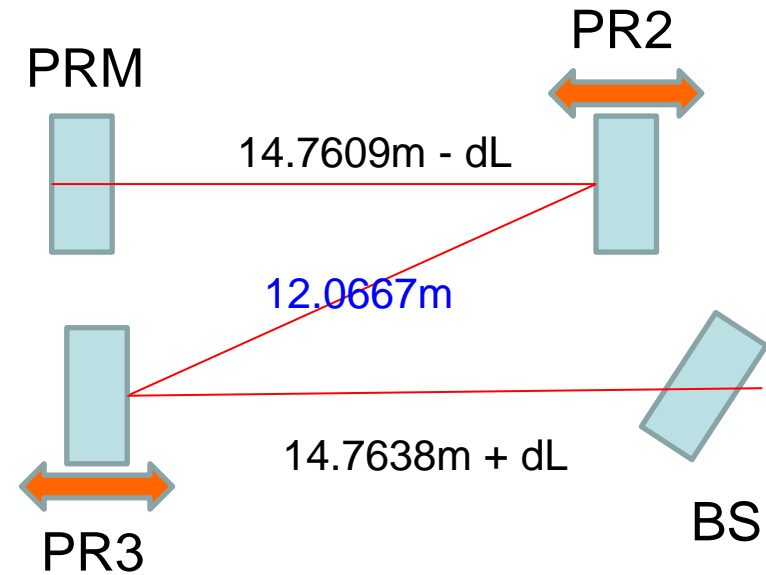
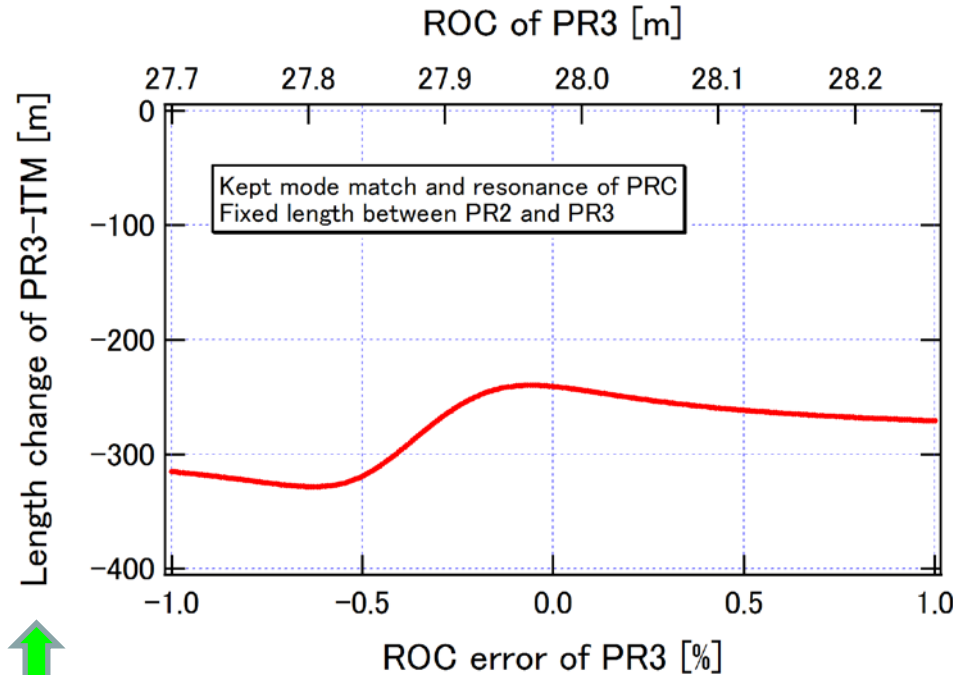


(2). PR3-ITM(BS)固定



PR3 error cancel (1)

PRCの共振状態を保つために、PR3-ITM間の距離を変化させた場合
(PRMでのビーム曲率:303mと、PRC全体長と、PR2-PR3間の距離は固定)

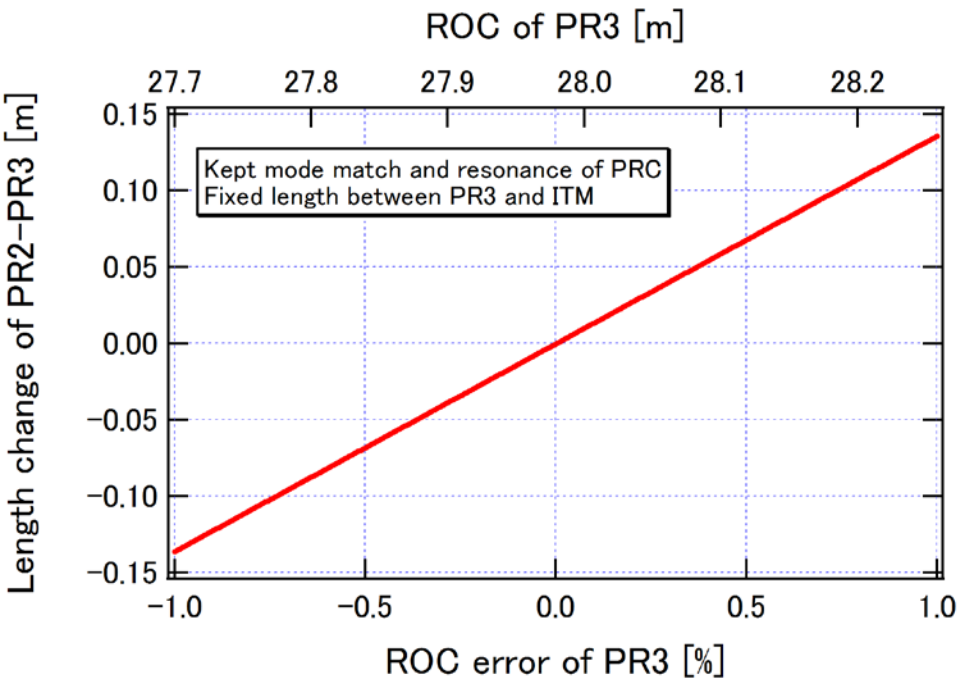
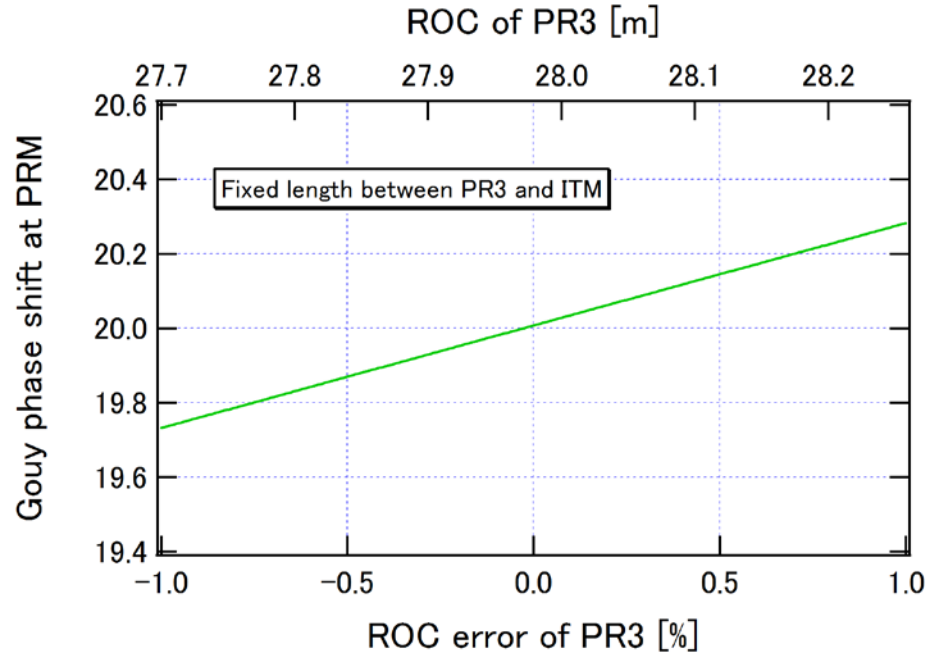
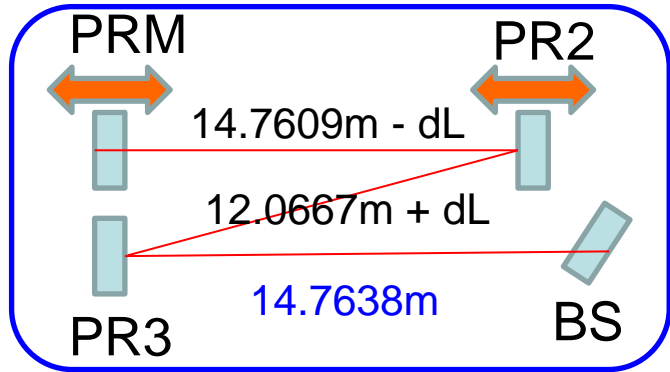


200~300m移動させる必要があり、無理！

⇒ レイリーレンジが長い部分で距離を変えるのは補正効率が悪い

PR3 error cancel (2)

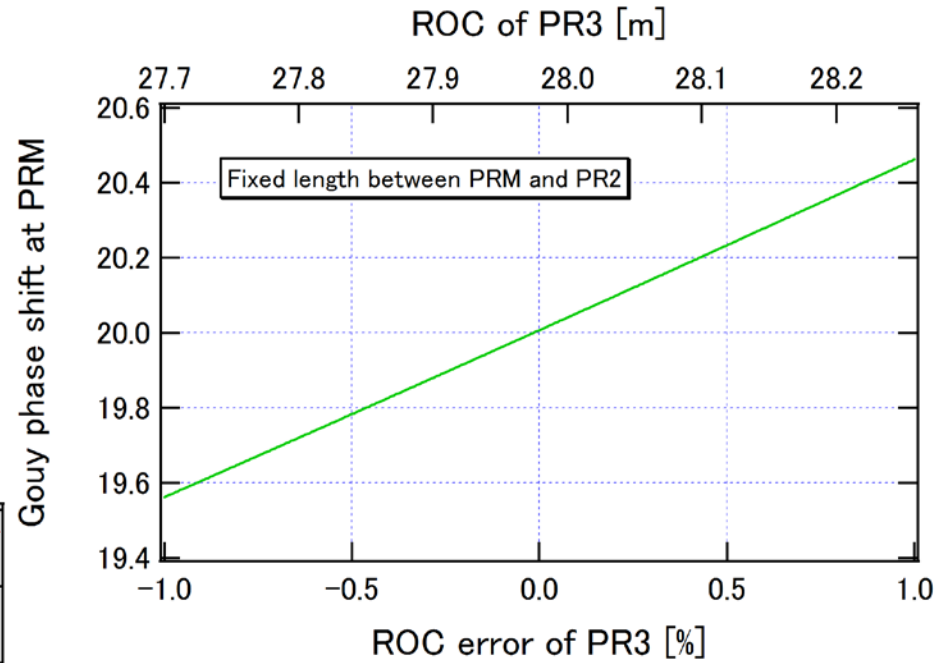
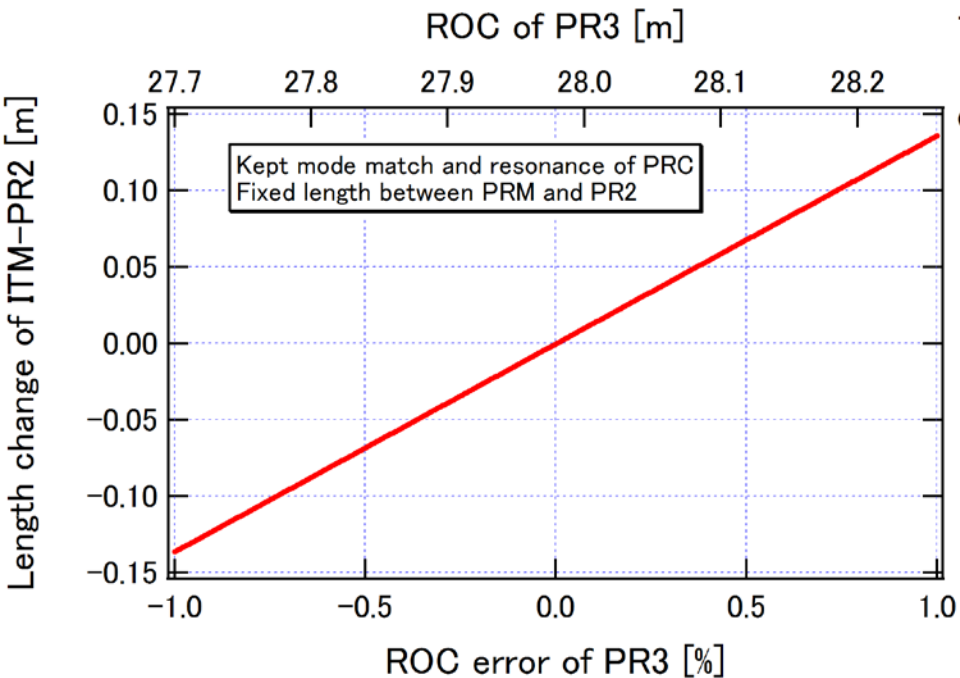
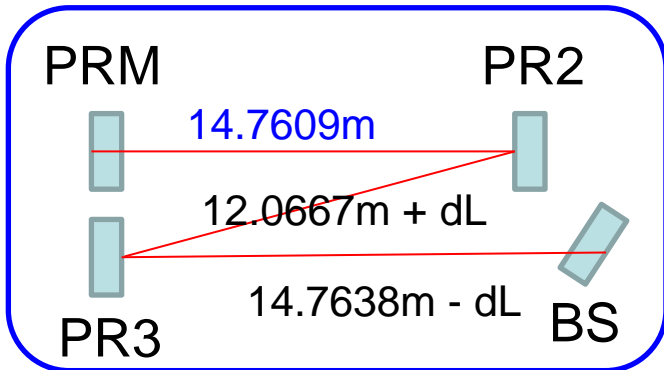
PRCの共振状態を保つために、PR2-PR3間の距離を変化させた場合
 (PRMでのビーム曲率:303mと、PRC全体長と、PR3-ITM間の距離は固定)



- ・ $\pm 1\%$ の誤差に対しては約 $\pm 14\text{cm}$ の移動でリカバーできる。
- ・ そのときのGouy Phaseの変化は ± 0.3 度程度なので問題無い。
- ・ PR2-PR3間の距離を変えることが肝

PR3 error cancel (3)

PRCの共振状態を保つために、PR2-PR3間の距離を変化させた場合
 (PRMでのビーム曲率:303mと、PRC全体長と、PRM-PR2間の距離は固定)

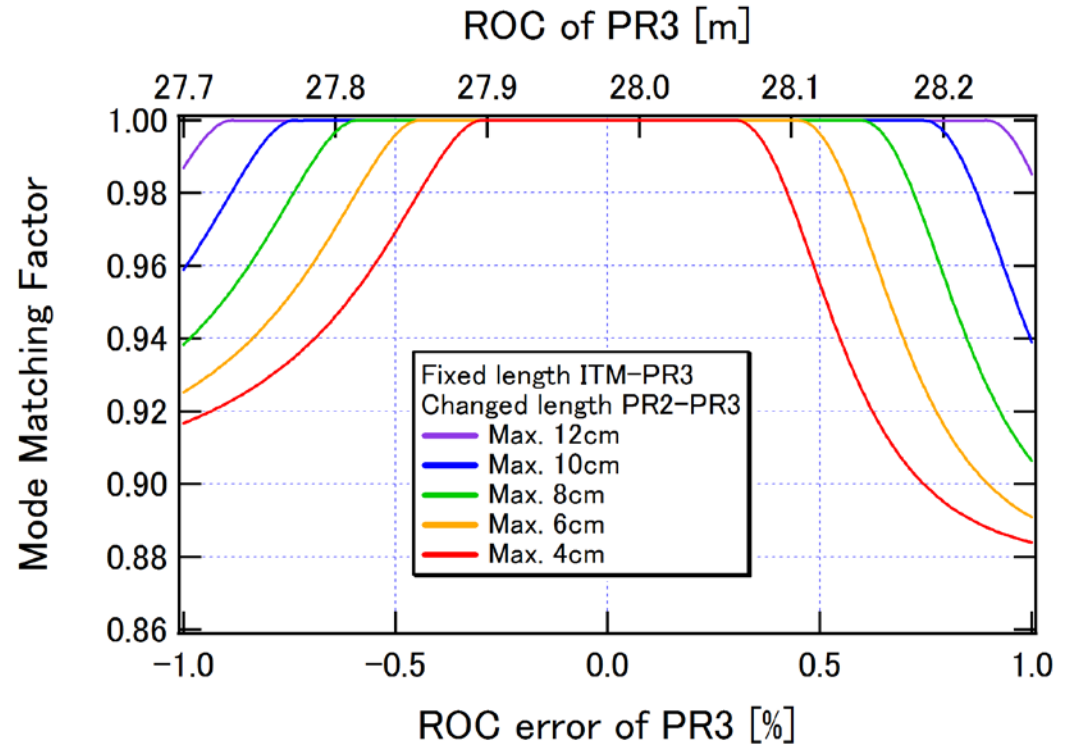
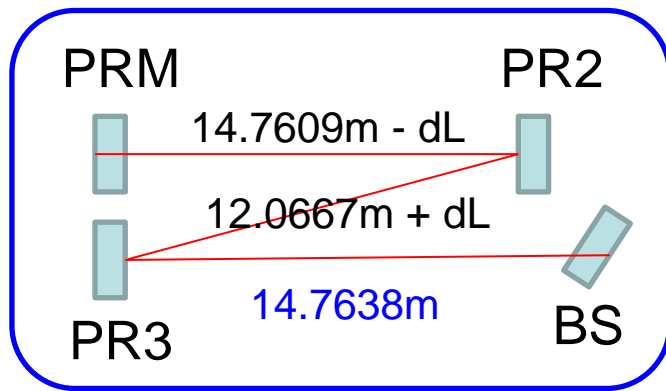


- ・ ±1%の誤差に対しては約±14cmの移動でリカバーできる。
- ・ そのときのGouy Phaseの変化は±0.5度程度なので問題無い。
- ・ 前ページ(2)とほぼ同じ結果

Mode Matching Factor Correction

動かせる距離が限定された場合を考慮

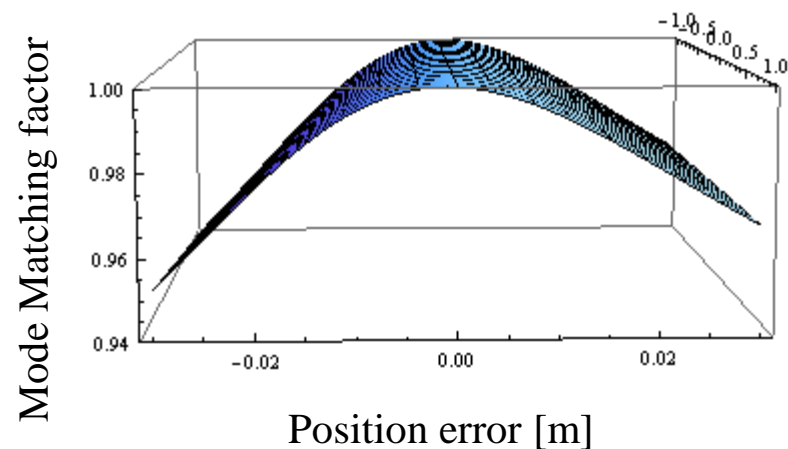
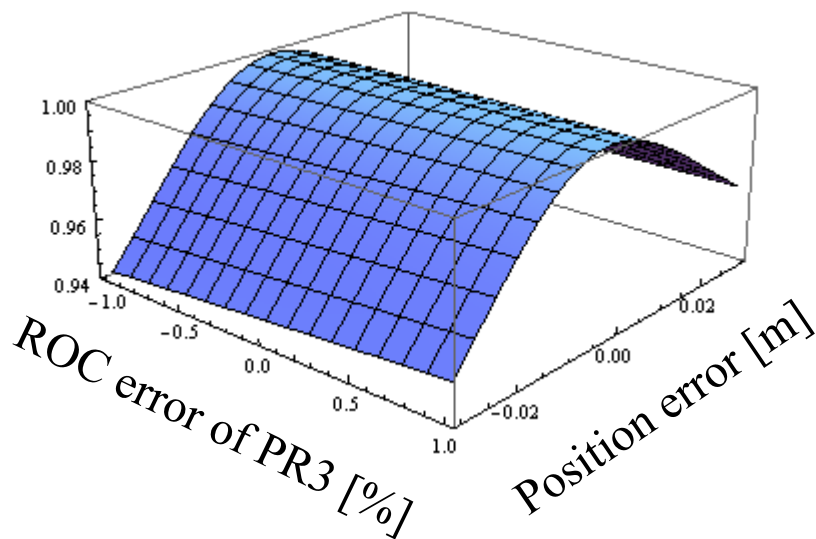
(2)の動かし方のとき



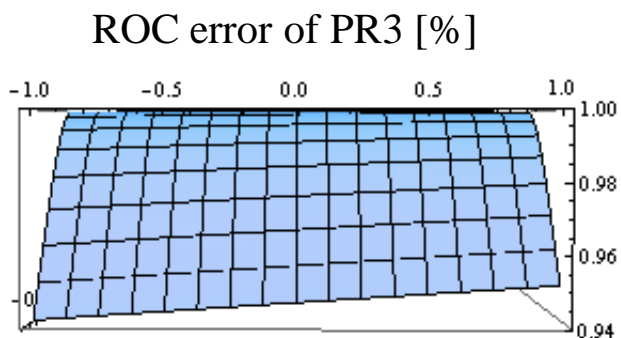
必要なMode Matchから、最低限動かすべき量が分かる

Position Error Effect

PR3の曲率補正のための鏡移動距離(2)にエラー(±3cm)が生じた場合



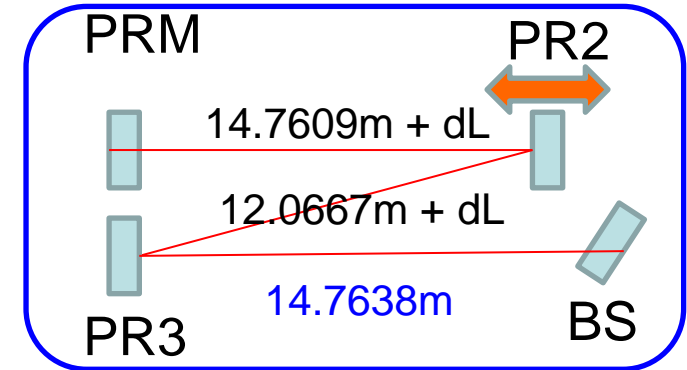
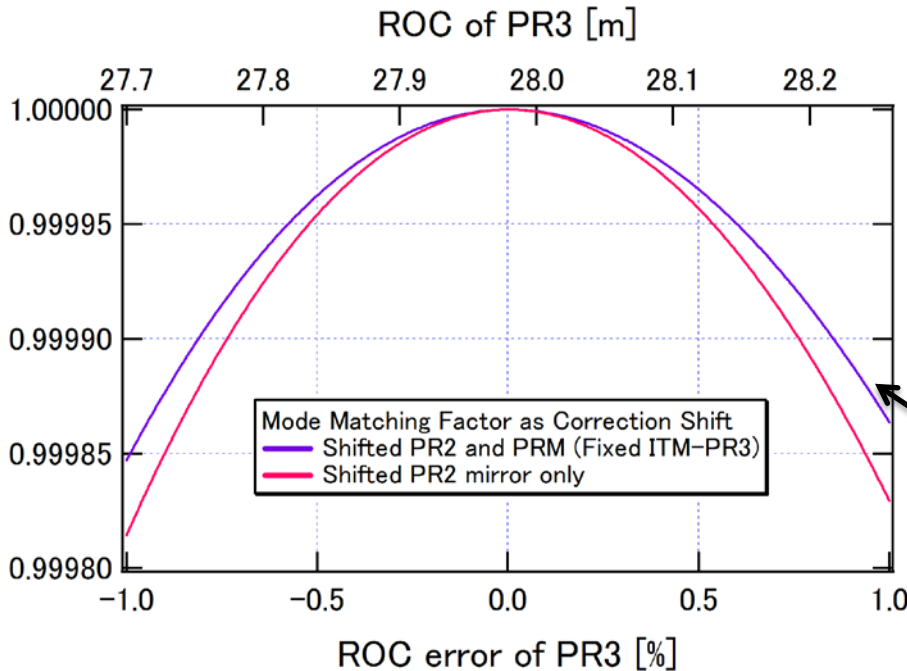
Mode Matching factor



例えば±1cmの精度で鏡移動距離を合わせることができれば、Mode Matchは99%まで補正可能

Correction Shift by PR2 only

PR2のみを動かした場合 (PRCの距離を $2dL$ だけ変える場合) を考える



(2)で補正した場合のMode Matchの変化との比較
⇒ 影響の大部分はPR2-PR3間の距離を変えることなので、両者はほとんど同じ

PR3の曲率誤差を補正するための鏡位置の移動によるPRCの Mode Match は、 10^{-4} オーダーでしか変化しない ⇒ PR2だけ動かしてもMode Matchは問題無し

疑問

PRCの距離が変化する影響で他に問題は出ないか？

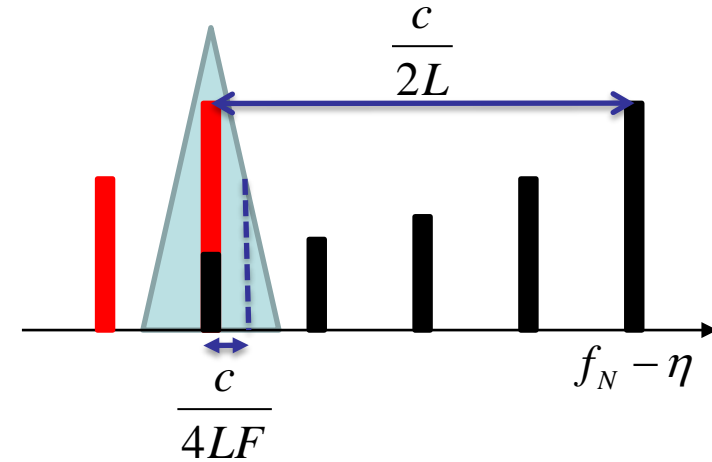
Degeneration with Higher Mode

高次モードの共振条件を位相で見た場合(片道)

$$k_0 L - (n + m + 1)\eta = N\pi \quad (N = 0, 1, 2\dots)$$

周波数で考えると(片道)

$$f_N - \frac{c}{2\pi L} (n + m + 1)\eta = \frac{c}{2L} N \quad (N = 0, 1, 2\dots)$$



k_0 : レーザーの波数
 L : Cavity length
 η : Gouy phase shift (one way)
 n, m : HG高次モードの次数
 F : Finesse

高次モードの項がFSR分だけ離れたところに存在し、それが基本モードの半値幅の中に入ると縮退する。
 フィネス F のキャビティで高次モードが縮退する条件は

$$\frac{c}{2\pi L} (n + m)\eta = \frac{c}{2L} \pm \frac{c}{4LF}$$

Astigmatismの効果も加えると、Gouy phase η に差が生じるので、

Tangential面: $f_{ix} = f_i \times \cos\phi_i$ \rightarrow η_x

Sagittal面: $f_{iy} = f_i / \cos\phi_i$ \rightarrow η_y

f : Focus length
 ϕ : Folding angle
 i : PR2 or PR3

$$n\eta_x + m\eta_y = \pi \pm \frac{\pi}{2F}$$

Degeneration with Higher Mode

$$n\eta_x + m\eta_y = \pi \pm \frac{\pi}{2F} \Rightarrow 2.98 \sim 3.30$$

$$\phi = 0.6292^\circ = 0.011 [\text{rad}]$$

$$F = 10, \quad \eta \approx 20^\circ$$

n \ m	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
0	0	0.347864	0.695728	1.04359	1.39146	1.73932	2.08718	2.43505	2.78291	3.13077	3.47864
1	0.350567	0.698431	1.04629	1.39416	1.74202	2.08989	2.43775	2.78561	3.13348	3.48134	3.82921
2	0.701134	1.049	1.39686	1.74473	2.09259	2.44045	2.78832	3.13618	3.48404	3.83191	4.17977
3	1.0517	1.39956	1.74743	2.09529	2.44316	2.79102	3.13888	3.48675	3.83461	4.18248	4.53034
4	1.40227	1.75013	2.09799	2.44586	2.79372	3.14159	3.48945	3.83731	4.18518	4.53304	4.88091
5	1.75283	2.1007	2.44856	2.79643	3.14429	3.49215	3.84002	4.18788	4.53574	4.88361	5.23147
6	2.1034	2.45126	2.79913	3.14699	3.49486	3.84272	4.19058	4.53845	4.88631	5.23418	5.58204
7	2.45397	2.80183	3.1497	3.49756	3.84542	4.19329	4.54115	4.88901	5.23688	5.58474	5.93261
8	2.80453	3.1524	3.50026	3.84813	4.19599	4.54385	4.89172	5.23958	5.58745	5.93531	6.28317
9	3.1551	3.50296	3.85083	4.19869	4.54656	4.89442	5.24228	5.59015	5.93801	6.28588	6.63374

(n+m) < 10 の範囲では、(n+m) = 9 のモードが縮退している
 $\eta \sim 20^\circ$ より大きく取れば、より低次のモードが縮退する

Requirement for Folding Angle

Folding angleを変化させたときに、高次モードの縮退がどうなるかを計算
ひとつ低次のモード($n+m$) = 8 が縮退するときの角度は以下

(n, m)	(8, 0)	(7, 1)	(6, 2)	(5, 3)	(4, 4)	(3, 5)	(2, 6)	(1, 7)
(degree)	3.3655	3.75222	4.26654	4.95545	5.84958	6.92874	8.16622	10.0452



$\pi \pm \frac{\pi}{2F}$ の条件での最小角を求めると

2.457°

Tangential面の高次成分 n の次数が増えると、Astigmatismの影響が大きくなる
⇒ 小さな角度でも縮退が生じる

Folding angleに、2.457° 以上の角度を付けると、
Astigmatismの影響でより低いモード($(n+m)=8$ 以下)が縮退し始める

まとめ

- パラメータを更新 (ver. 2011-05, Cavity ROC 1.6km-1.9km)
 - PR2のROC作成誤差(1%)によってMode Matchは98%まで落ちる
 - PR3のROC作成誤差(1%)によってMode Matchは88%まで落ちる
- 全て発注後PR3のROCに作成誤差が生じた場合
 - PR2-PR3間の距離を固定した場合はモードマッチの補正が出来ない
 - **±1%の誤差に対してはPR2-PR3間の距離移動±14cm程度**でモードマッチ補正ができる。そのときGouy phaseの変化は少ない(0.3度-0.5度)
 - 補正のための鏡移動距離に誤差が生じた場合、**誤差±3cmでMode Match 94%, 誤差±1cmでMode Match 99%まで落ちる**
 - **PR2 か PR3 のどちらか一方のみ**動かしてもMode Matchで問題はない
- 高次モードとの縮退
 - フィネス10、Folding angle 0.6292° のとき、PRCでは $(n+m)=9$ のモードが縮退する
 - Folding angleを 2.457° 以上にすると、一つ低いモードが縮退し始める

結論: Cavity ROCがFlat-7kmのときとほぼ同じ結果

⇒ PR3の作成誤差(±1%)は14cm程度の鏡距離移動(移動精度: ±1cm)でPRCのMode Matchを99%以上に回復できる。