

## 4.2. Normalform der Laser gl. in der Nähe der Schwelle (Fortsetzung)

Ratungsgleichungen

$$\dot{E} = \frac{1}{2} E (D - 1)$$

$$\dot{D} = \mu (P - D(1 + E^2))$$

$$\mu = \frac{\tau_{ph}}{\tau_1}$$

↑  
Lebensdauer  
Elektronen

↑  
Lebensdauer  
Photonen

Schwelle:  $P = 1$

Asymptotische Entwicklung

Def.: Die Summe  $\sum_n^N f_n(\varepsilon)$  heißt asymptotische Entwicklung für  $\varepsilon \rightarrow 0$ , wenn  $\underbrace{f(\varepsilon) - \sum_n^M f_n(\varepsilon)}$

$$f_M(\varepsilon) \rightarrow 0 \quad \text{für } \varepsilon \rightarrow 0$$

also: Die Abweichung ist kleiner als der letzte Term der Entwicklung.

$$\rightarrow f(\varepsilon) \sim \sum_n^N f_n(\varepsilon)$$

üblicherweise Entwicklung in Potenzreihen von  $\varepsilon$

$$f(\varepsilon) \sim \sum_n^N a_n \varepsilon^n \quad ; \quad f(\varepsilon) \sim \sum_n^N a_n \delta_n(\varepsilon)$$

Satz: Die Entwicklung ist eindeutig für gegebenes  $\delta(\varepsilon)$ .

$$a_k = \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \frac{f(\varepsilon) - \sum^{k-1} a_n \delta_n(\varepsilon)}{\delta_k(\varepsilon)}$$

### 4.2.2. Vielzeiteransatz für Lasung

Potenzreihen

$$E = \varepsilon E_1 + \varepsilon^2 E_2 + \dots$$

$$0 = 1 + \varepsilon D_1 + \varepsilon^2 D_2 + \dots$$

(ungestörtes Problem:  
 $P=1$  Lösung  $E=0$   
 $D=1$ )

kleiner Parameter

$$P-1 = \varepsilon p_1 + \varepsilon^2 p_2 + \dots$$

verschiedene Zeitskalen als unabhängige Variablen

$$\tau_1 = \varepsilon t \quad \text{langsam}$$

$$\tau_2 = \varepsilon^2 t \quad \text{noch langsamer}$$

$$\tau_n = \varepsilon^n t$$

$$\Rightarrow E(t) = E(\tau_1, \tau_2, \dots, \tau_n)$$

→ Kettenregel beim Zeitableiten

$$\frac{dE}{dt} = \varepsilon \frac{\partial E}{\partial \tau_1} + \varepsilon^2 \frac{\partial E}{\partial \tau_2} + \dots$$

↑  
 $\frac{\partial \tau_1}{\partial t}$

$$\begin{cases} \dot{E} = \frac{1}{2} E(0-1) \\ \dot{D} = \gamma(P-D)(1+\varepsilon^2) \end{cases}$$

Einsetzen in  $\Pi_1$  und  $\Pi_2$  (rechte Seite)

$$\Pi_1: \dot{E} = \frac{1}{2} (\varepsilon E_1 + \varepsilon^2 E_2) (\varepsilon D_1 + \varepsilon^2 D_2) + O(\varepsilon^4)$$

$$\text{II}_2: \dot{D} = \gamma \left( 1 + \varepsilon p_1 + \varepsilon^2 p_2 - (1 + \varepsilon D_1 + \varepsilon^2 D_2 + \varepsilon^3 D_3) \right) \left( 1 + \varepsilon^2 E_1 + 2\varepsilon E_1 E_2 \varepsilon^2 \right) + O(\varepsilon^4)$$

linke Seite:

$$\dot{E} = \varepsilon \frac{\partial \varepsilon E_1}{\partial \tau_1} + \varepsilon \frac{\partial \varepsilon^2 E_2}{\partial \tau_1} + \varepsilon^2 \frac{\partial \varepsilon E_1}{\partial \tau_2} + O(\varepsilon^4)$$

$$\dot{D} = \varepsilon \frac{\partial \varepsilon D_1}{\partial \tau_1} + \varepsilon^3 \left[ \frac{\partial D_2}{\partial \tau_1} + \frac{\partial D_1}{\partial \tau_2} \right]$$

Sortieren nach Ordnungen von  $\varepsilon$

Koeffizientenvergleich:  $O(\varepsilon)$   $p_1 - D_1 = 0$  (a)

$O(\varepsilon^2)$   $\frac{\partial E_1}{\partial \tau_1} = \frac{1}{2} E_1 D_1$  (b)

$\frac{\partial D_1}{\partial \tau_1} = \gamma (p_2 - D_2 - E_1^2)$  (c)

$O(\varepsilon^3)$   $\frac{\partial E_2}{\partial \tau_1} + \frac{\partial E_1}{\partial \tau_2} = \frac{1}{2} (E_2 D_1 + E_1 D_2)$  (d)

Iteratives Lösen der Gleichungen (a) - (d)

$O(\varepsilon)$   $D_1 = p_1$   $\xrightarrow{\text{Einsetzen in } O(\varepsilon^2)}$   $\frac{\partial E_1}{\partial \tau_1} = \frac{1}{2} p_1 E_1$

$\rightarrow E_1 = E_1(0) e^{\frac{1}{2} p_1 \tau_1}$

unbeschränkt oder Null für  $p \neq 0$

↯ Annahme!

$\rightarrow p_1 = 0 = D_1$

$$\rightarrow \frac{\partial E_1}{\partial \tau_1} = 0$$

$$\textcircled{C}: D_2 = p_2 - E_1^2$$

$E_1$  nicht von  $\tau_1$  abhängig

$\rightarrow D_2$  auch nicht von  $\tau_1$  abhängig

$$\textcircled{D}: \frac{\partial E_2}{\partial \tau_1} = - \frac{\partial E_1}{\partial \tau_2} + \frac{1}{2} E_1 D_2$$

nicht  $\tau_1$  abhängig

$\frac{\partial E_2}{\partial \tau_1} = \text{const} \rightarrow E_2$  unbeschränkt falls  $\text{const} \neq 0$

$$\Rightarrow \frac{\partial E_1}{\partial \tau_2} = \frac{1}{2} E_1 D_2 \stackrel{\textcircled{C}}{=} \frac{1}{2} E_1 (p_2 - E_1^2) \quad \textcircled{E}$$

$\uparrow$  DGL für  $E_1(\tau_2)$

$$p_{-1} = \epsilon p_1 + \epsilon^2 p_2 -$$

o.B.d.A:  $|p_2| = 1$

$p_j = 0$  für  $j \geq 3$

$$\Rightarrow \epsilon = \sqrt{|p_{-1}|}$$

Rücktransformation:

• Wir wissen:  $D_1 = 0$  ;  $p_1 = 0$  ;  $\frac{\partial E_2}{\partial \tau_1} = \frac{\partial E_1}{\partial \tau_1} = 0$

$$\dot{E} = \epsilon \frac{\partial E_1}{\partial \tau_1} + \epsilon^3 \frac{\partial E_2}{\partial \tau_1} + \epsilon^3 \frac{\partial E_1}{\partial \tau_2} + \dots \Rightarrow \dot{E} = \epsilon^3 \frac{\partial E_1}{\partial \tau_2}$$

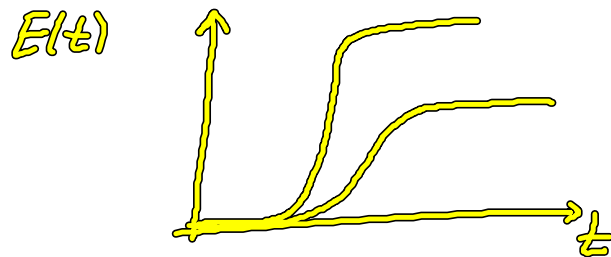
$$E = \varepsilon E_1 + \varepsilon^2 E_2 \rightarrow \varepsilon E_1 = E - O(\varepsilon^2)$$

$$D = 1 + \varepsilon D_1 + \varepsilon^2 D_2$$

• Einsetzen in  $\textcircled{3} \rightarrow \dot{E} = \varepsilon^3 \left( \frac{1}{2} E_1 (1 - E_1^2) \right)$   
 $\varepsilon \cdot \varepsilon^2$

$$\dot{E} = \frac{1}{2} E \left( \frac{\varepsilon^2 - E^2}{(p-1)} \right) + O(\varepsilon^3)$$

Normalform der Laserbifurkation an der Schwelle  
 ergibt Lösung nicht nur in der Nähe des Fixpunktes



• wieder kritische Verlangsamung (wie im  
 Fall  $\mu$  groß)

$$\tau_2 = \varepsilon^2 t = (p-1)t$$

### 4.2.3. Gültigkeitsgrenzen der Amplitudengl.

Beim Ansatz der Vielzeitenasymptotik wurde die

Zeitstapel  $\mu P = \lambda_1$  ignoriert. Das ist ok  
 wenn  $\mu P$  nur schneller Exp. Abfall liefert.  
 Problem wenn  $\mu P$  auch klein!

$$\left[ \begin{array}{l} \lambda_1 = -\mu P + \frac{P-1}{P} \\ \lambda_2 = -\frac{P-1}{P} \end{array} \right]$$

Nur gültig für  $|P-1| \ll \mu$

für  $\mu = 10^{-3}$  liefert dies einen sehr  
 kleinen Gültigkeitsbereich.

Grenzfall  $\mu \rightarrow 0$   $\left\{ \begin{array}{l} \text{Lineare Stabilitätsanalyse für festes } P \\ \text{(nahe am Fixpunkt)} \end{array} \right.$  4.1.1.  $\rightarrow$  RD Oszillieren  
 $|P-1| \ll \mu \rightarrow$  Amplitudengleichung  
 $P$  fest + weit weg vom Fixpunkt  $\checkmark$

### 4.3. Nichtlineare Stabilitätsanalyse im Fall $\mu \rightarrow 0$

Idee: Wieder störungstheoretischer Ansatz aber diesmal ist kleiner  
 Parameter  $\sim \mu$

Lösung soll für  $\mu \rightarrow 0$  gut sein.

Problem: ungestörte Gleichungen ( $\mu = 0$ )

$$\dot{I} = I(D(0) - 1)$$

$$I(t) = I(0) e^{(D(0) - 1)t}$$

$$\dot{D} = \mu(P - D(1 + \epsilon^2))$$

$$\dot{D} = 0$$

$$D(t) = D(0)$$

d.h. im Fall  $\mu = 0$  ergibt sich  
 $I \rightarrow 0$  oder  $I \rightarrow \infty$

was beiden unphysikalisch ist!

$\Rightarrow y \rightarrow 0$  ist ein singulärer Grenzfall

Lösung: Realisieren damit  $y$  nicht mehr die rechte Seite multipliziert

Bedingung: wenige Parameter  
 $y$  nicht vor rechter Seite

Ansatz: Zeit  $s = \sigma t$

Intensität  $I = P - 1 + \alpha y$

Intensität  $D = 1 + \beta x$

gesucht:  $\sigma, \alpha, \beta$

$x, y$  sind nur dynamische Größen die Abweichung vom Fixpunkt beschreiben  
( $x, y$  nicht klein)

Einsetzen in Lasergleichungen (I)

$$I_1 : \frac{\sigma}{\alpha} y' = (P - 1 + \alpha y) / \beta x = x \left( \frac{\sigma \beta}{\alpha} (P - 1) + \sigma / \beta y \right)$$

$$I_2 : \frac{\beta}{\sigma} x' = x (P - (1 + \beta x) (P + \alpha y))$$

$$\text{Bed. } x_1$$

$$\sigma/\beta = 1$$

$$\frac{\sigma\beta}{\alpha}(\rho-1) = 1$$

$$\text{Bed. } x_1$$

$$x' = -\sigma\gamma\rho x - \underbrace{\sigma^2\gamma(\rho-1)}_{\gamma\sigma^2(\rho-1)} y - \sigma\gamma(\rho-1)xy$$

$$\gamma\sigma^2(\rho-1) = 1$$
$$\sigma^2 = \frac{1}{\gamma(\rho-1)} = \frac{1}{\omega_R^2}$$

RO Frequenz!

$$= -\gamma - \gamma\sigma x (\rho - (\rho-1)\gamma)$$

$$= -\gamma - \underbrace{\frac{\sqrt{\gamma}}{\sqrt{\rho-1}}}_{\varepsilon^2} x (\rho - (\rho-1)\gamma)$$

$$\varepsilon^2 = \sqrt{\frac{\gamma}{\rho-1}} \ll 1$$

$$\Rightarrow \begin{cases} \dot{y} = (1 + \gamma)x \\ \dot{x} = -\gamma - \varepsilon^2 x (\rho - (\rho-1)\gamma) \end{cases}$$



Nun: Grenzfall  $\mu \rightarrow 0$  führt nicht mehr zu singulärem Problem  
sondern zum konservativen ungestörten Problem

► Def. konservativ: Das System  $\underline{F}(\underline{x}) = \dot{\underline{x}}$  heißt konservativ, wenn es eine Funktion  $C$ , so dass gilt  $\underline{F} \nabla_x C = 0$ .