

2 二维非线性晶体中的整流场

减扑 雄伟 勐学 敦行

$$E_{\Theta}(\omega,R) = \frac{U_{0}\eta_{0}}{2\pi c^{2}n_{\mathrm{IR}}} \frac{e^{-\mathrm{i}kR}}{R} \sin\Theta_{z}\omega^{2} e^{-\frac{\omega^{2}\tau_{1}^{2}}{4}} e^{-\frac{\pi^{2}}{2}\sqrt{\min\Theta_{z}}}^{2} \int_{-L/2}^{L/2} d_{eff}(x) e^{-\mathrm{i}\frac{\omega}{c}\Delta n(\Theta_{x})x} dx$$

$$\begin{cases} \omega := (\Omega + \omega) - \Omega & \text{Uncertainty Principle } \Delta k_{\mathrm{YZ}} \sim \frac{1}{r_{0}} & \text{If } \eta_{\mathrm{W}} = \pi_{\mathrm{Hz}} r_{0} \\ \Delta k := -(\mathbf{k}_{\Omega + \omega} - \mathbf{k}_{\Omega} - \mathbf{k}_{\omega}) \begin{cases} \Delta k_{\mathrm{YZ}} = \mathbf{k}_{\omega} \sin\Theta_{x} \\ \Delta k_{x} = \mathbf{k}_{\Omega + \omega} - \mathbf{k}_{\Omega} - \mathbf{k}_{\omega} \cos\Theta_{x} \end{cases}$$

$$\mathcal{F}_{t} \left[\begin{array}{c} \lambda k_{\mathrm{YZ}} = k_{\omega} \sin\Theta_{x} \\ \Delta k_{x} = k_{\Omega + \omega} - k_{\Omega} - k_{\omega} \cos\Theta_{x} \\ \Delta k_{x} = k_{\Omega + \omega} - k_{\Omega} - k_{\omega} \cos\Theta_{x} \\ \Delta k_{\alpha} = k_{\Omega + \omega} - k_{\alpha} - k_{\omega} \cos\Theta_{x} \\ \Delta k_{\alpha} = k_{\Omega + \omega} - k_{\alpha} - k_{\omega} \cos\Theta_{x} \end{cases}$$

$$\mathcal{F}_{t} \left[\begin{array}{c} \lambda k_{\Omega} = \lambda_{\omega} - k_{\omega} \cos\Theta_{x} \\ \lambda k_{\Omega} = \lambda_{\omega} - \lambda_{\omega} - \lambda_{\omega} \cos\Theta_{x} \\ \lambda k_{\Omega} = \lambda_{\omega} - \lambda_{\omega} - \lambda_{\omega} \cos\Theta_{x} \\ \lambda k_{\Omega} = \lambda_{\omega} - \lambda_{\omega} - \lambda_{\omega} \cos\Theta_{x} \\ \lambda k_{\Omega} = \lambda_{\omega} - \lambda_{\omega} - \lambda_{\omega} \cos\Theta_{x} \\ \lambda k_{\Omega} = \lambda_{\omega} - \lambda_{\omega} - \lambda_{\omega} \cos\Theta_{x} \\ \lambda k_{\Omega} = \lambda_{\omega} - \lambda_{\omega} - \lambda_{\omega} \cos\Theta_{x} \\ \lambda k_{\Omega} = \lambda_{\omega} - \lambda_{\omega} - \lambda_{\omega} \cos\Theta_{x} \\ \lambda k_{\Omega} = \lambda_{\omega} - \lambda_{\omega} - \lambda_{\omega} \cos\Theta_{x} \\ \lambda k_{\Omega} = \lambda_{\omega} - \lambda_{\omega} - \lambda_{\omega} \cos\Theta_{x} \\ \lambda k_{\Omega} = \lambda_{\omega} - \lambda_{\omega} - \lambda_{\omega} \cos\Theta_{x} \\ \lambda k_{\Omega} = \lambda_{\omega} - \lambda_{\omega} - \lambda_{\omega} \cos\Theta_{x} \\ \lambda k_{\Omega} = \lambda_{\omega} - \lambda_{\omega} - \lambda_{\omega} \cos\Theta_{x} \\ \lambda k_{\Omega} = \lambda_{\omega} - \lambda_{\omega} - \lambda_{\omega} \cos\Theta_{x} \\ \lambda k_{\Omega} = \lambda_{\omega} - \lambda_{\omega} - \lambda_{\omega} \cos\Theta_{x} \\ \lambda k_{\Omega} = \lambda_{\omega} - \lambda_{\omega} - \lambda_{\omega} \cos\Theta_{x} \\ \lambda k_{\Omega} = \lambda_{\omega} - \lambda_{\omega} - \lambda_{\omega} \cos\Theta_{x} \\ \lambda k_{\Omega} = \lambda_{\omega} - \lambda_{\omega} - \lambda_{\omega} \cos\Theta_{x} \\ \lambda k_{\Omega} = \lambda_{\omega} - \lambda_{\omega} - \lambda_{\omega} \cos\Theta_{x} \\ \lambda k_{\Omega} = \lambda_{\omega} - \lambda_{\omega} - \lambda_{\omega} \cos\Theta_{x} \\ \lambda k_{\Omega} = \lambda_{\omega} - \lambda_{\omega} - \lambda_{\omega} \cos\Theta_{x} \\ \lambda k_{\Omega} = \lambda_{\omega} \cos\Theta_{x} \\ \lambda k_{\Omega} = \lambda_{\omega} \cos\Theta_{x} + \lambda_{\omega} \cos\Theta_{x} \\ \lambda k_{\Omega} = \lambda_{\omega} \cos\Theta_{x} \\ \lambda k_{\Omega} = \lambda_{\omega} \cos\Theta_{x} + \lambda_{\omega} \cos\Theta_{x} \\ \lambda k_{\Omega} = \lambda_{\omega} \cos\Theta_{x} + \lambda_{\omega} \cos\Theta_{x} \\ \lambda k_{\Omega} = \lambda_{\omega} \cos\Theta_{x} + \lambda_{\omega} \cos\Theta_{x} \\ \lambda k_{\Omega} = \lambda_{\omega} \cos\Theta_{x} + \lambda_{\omega} \cos\Theta_{x} \\ \lambda k_{\Omega} = \lambda_{\omega} \cos\Theta_{x} + \lambda_{\omega} \cos\Theta_{x} \\ \lambda k_{\Omega} = \lambda_{\omega} \cos\Theta_{x} + \lambda_{\omega} \cos\Theta_{x} \\ \lambda k_{\Omega} = \lambda_{\omega} \cos\Theta_{x} + \lambda_{\omega} \cos\Theta_{x} \\ \lambda k_{\Omega} = \lambda_{\omega} \cos\Theta_{x} + \lambda_{\omega} \cos\Theta_{x} \\$$