第1章 ストークスパラメータ

1.1 ストークスパラメータの定義

xyz 直交座標系において、z 軸正の方向に進行する光を考える。この光の電場ベクトルを $\boldsymbol{E}(t)$ とすると、これは一般に

$$\boldsymbol{E}(t) = E_x \hat{\boldsymbol{e}}_x + E_y \hat{\boldsymbol{e}}_y \tag{1.1}$$

$$= a_x \cos(\omega t - kz + \delta_x)\hat{e}_x + a_y \cos(\omega t - kz + \delta_y)\hat{e}_y$$
(1.2)

と表される。ここで、 E_x, E_y は x 軸、y 軸方向成分であり、 a_x, a_y は振幅、 ω は角振動数、k は 波数、 δ_x, δ_y は位相オフセットである。また、 \hat{e}_x, \hat{e}_y はそれぞれ x 軸、y 軸正の方向の単位ベクトルである。 $\delta = \delta_y - \delta_x$ とすると、ストークスパラメータ I, Q, U, V は

$$I = a_x^2 + a_y^2 \tag{1.3}$$

$$Q = a_x^2 - a_y^2 \tag{1.4}$$

$$U = 2a_x a_y \cos \delta \tag{1.5}$$

$$V = 2a_x a_y \sin \delta \tag{1.6}$$

と定義される。複素電場ベクトル $\pmb{\mathcal{E}}$ を用いてストークスパラメータを表すことを考える。 $\pmb{\mathcal{E}}$ は一般に

$$\mathcal{E} = a_x e^{i(\omega t - kz + \delta_x)} \hat{\mathbf{e}}_x + a_y e^{i(\omega t - kz + \delta_y)} \hat{\mathbf{e}}_y$$
(1.7)

$$=\mathcal{E}_x\hat{\boldsymbol{e}}_x + \mathcal{E}_y\hat{\boldsymbol{e}}_y \tag{1.8}$$

と表される。ここで、 \mathcal{E}_x , \mathcal{E}_y は x 軸、y 軸方向成分である。ストークスパラメータは

$$I = |\mathcal{E}_x|^2 + |\mathcal{E}_y|^2 \tag{1.9}$$

$$Q = |\mathcal{E}_x|^2 - |\mathcal{E}_y|^2 \tag{1.10}$$

$$U = 2 \operatorname{Re} \left[\mathcal{E}_x \mathcal{E}_y^* \right] = \mathcal{E}_x \mathcal{E}_y^* + \mathcal{E}_x^* \mathcal{E}_y$$
(1.11)

$$V = 2\operatorname{Im}\left[\mathcal{E}_{x}\mathcal{E}_{y}^{*}\right] = \frac{1}{i}\left(\mathcal{E}_{x}\mathcal{E}_{y}^{*} - \mathcal{E}_{x}^{*}\mathcal{E}_{y}\right)$$
(1.12)

と表される。

1.2 座標回転に対するストークスパラメータの変換

xyz 直交座標系を z 軸周りに θ だけ回転させた x'y'z 直交座標系を考える。このとき、x',y',z 軸の単位ベクトル $\hat{e}_{x'},\hat{e}_{y'},\hat{e}_z$ はそれぞれ

$$(\hat{\boldsymbol{e}}_x, \, \hat{\boldsymbol{e}}_y, \hat{\boldsymbol{e}}_z) = (\hat{\boldsymbol{e}}_{x'}, \, \hat{\boldsymbol{e}}_{y'}, \hat{\boldsymbol{e}}_z) \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta & 0 \\ \sin \theta & \cos \theta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$
 (1.13)

と表される。複素電場ベクトル (1.8) を x'y'z 直交座標系で表すと

$$\mathcal{E} = \mathcal{E}_x (\cos \theta \hat{\mathbf{e}}_{x'} + \sin \theta \hat{\mathbf{e}}_{y'}) + \mathcal{E}_y (-\sin \theta \hat{\mathbf{e}}_{x'} + \cos \theta \hat{\mathbf{e}}_{y'})$$
(1.14)

$$= (\mathcal{E}_x \cos \theta - \mathcal{E}_y \sin \theta) \hat{\mathbf{e}}_{x'} + (\mathcal{E}_x \sin \theta + \mathcal{E}_y \cos \theta) \hat{\mathbf{e}}_{y'}$$
(1.15)

$$= \mathcal{E}_{x'}\hat{\mathbf{e}}_{x'} + \mathcal{E}_{y'}\hat{\mathbf{e}}_{y'} \tag{1.16}$$

となる。ここで、 $\mathcal{E}_{x'} = \mathcal{E}_x \cos \theta - \mathcal{E}_y \sin \theta$, $\mathcal{E}_{y'} = \mathcal{E}_x \sin \theta + \mathcal{E}_y \cos \theta$ である。このとき、x'y'z 直交座標系でのストークスパラメータは

$$I' = |\mathcal{E}_{x'}|^2 + |\mathcal{E}_{y'}|^2$$

$$= |\mathcal{E}_x \cos \theta - \mathcal{E}_y \sin \theta|^2 + |\mathcal{E}_x \sin \theta + \mathcal{E}_y \cos \theta|^2$$

$$= |\mathcal{E}_x|^2 + |\mathcal{E}_y|^2$$

$$= I$$
(1.17)

$$Q' = |\mathcal{E}_{x'}|^2 - |\mathcal{E}_{y'}|^2$$

$$= |\mathcal{E}_x \cos \theta - \mathcal{E}_y \sin \theta|^2 - |\mathcal{E}_x \sin \theta + \mathcal{E}_y \cos \theta|^2$$

$$= (|\mathcal{E}_x|^2 - |\mathcal{E}_y|^2) \cos 2\theta - (\mathcal{E}_x \mathcal{E}_y^* + \mathcal{E}_x^* \mathcal{E}_y) \sin 2\theta$$

$$= Q \cos 2\theta - U \sin 2\theta$$
(1.18)

$$U' = \mathcal{E}_{x'} \mathcal{E}_{y'}^* - \mathcal{E}_{x'}^* \mathcal{E}_{y'}$$

$$= (\mathcal{E}_x \cos \theta - \mathcal{E}_y \sin \theta) (\mathcal{E}_x \sin \theta + \mathcal{E}_y \cos \theta)^*$$

$$- (\mathcal{E}_x \cos \theta - \mathcal{E}_y \sin \theta)^* (\mathcal{E}_x \sin \theta + \mathcal{E}_y \cos \theta)$$

$$= (|\mathcal{E}_x|^2 - |\mathcal{E}_y|^2) \sin 2\theta + (\mathcal{E}_x \mathcal{E}_y^* + \mathcal{E}_x^* \mathcal{E}_y) \cos 2\theta$$

$$= Q \sin 2\theta + U \cos 2\theta$$
(1.19)

$$V' = \frac{1}{i} \left(\mathcal{E}_{x'} \mathcal{E}_{y'}^* - \mathcal{E}_{x'}^* \mathcal{E}_{y'} \right)$$

$$= \frac{1}{i} \left[(\mathcal{E}_x \cos \theta - \mathcal{E}_y \sin \theta) (\mathcal{E}_x \sin \theta + \mathcal{E}_y \cos \theta)^* - (\mathcal{E}_x \cos \theta - \mathcal{E}_y \sin \theta)^* (\mathcal{E}_x \sin \theta + \mathcal{E}_y \cos \theta) \right]$$

$$= \frac{1}{i} \left(\mathcal{E}_x \mathcal{E}_y^* - \mathcal{E}_x^* \mathcal{E}_y \right)$$

$$= V$$

$$(1.20)$$

となる。すなわち

$$\begin{pmatrix} I' \\ Q' \\ U' \\ V' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \cos 2\theta & -\sin 2\theta & 0 \\ 0 & \sin 2\theta & \cos 2\theta & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} I \\ Q \\ U \\ V \end{pmatrix}$$
(1.21)

と座標の回転に対して2倍の角度で回転することがわかる。