## Si フォトニクスフル集積 LiDAR チップの感度に関する考察

A Consideration on Sensitivity of Si Photonics Full-Integrated LiDAR Chip 横国大院工 <sup>0</sup>鎌田幹也,阿部紘士,伊藤寛之,玉貫岳正,鉄矢諒,倉橋諒,馬場俊彦 Yokohama Nat'l Univ., <sup>o</sup>M. Kamata, H. Abe, H. Ito, T. Tamanuki, R. Tetsuya, R. Kurahashi, and T. Baba

SiフォトニクスFMCW LiDAR チップが開発 されている<sup>1)</sup>. 我々は非機械式光偏向器として 表面回折格子付き Si 格子シフト PCW(LSPCW) 光偏向器を提案し,大規模・高速な 2 次元偏向 を実証した<sup>2,3)</sup>. また,レーザの直接 FM 変調 の代わりに,任意信号発生器からの周波数掃引 信号で駆動した強度変調や片側波変調を適用 することで FMCW 動作が可能なことを示して きた<sup>4,5)</sup>. 前回は光変調器,光スイッチ,光偏 向器,干渉回路,光検出器を含むフル集積 LiDAR チップを実装し,3次元測距を行った. 今回はより本格的な LiDAR 動作に向け,測距 動作の感度について考察した.

図1に示すように横9.1 mm,縦5.5 mmの LiDAR チップをアルミ基板上にダイボンディ ング,周囲のプリント基板にワイヤボンディン グし、ファイバ実装も行った. 波長を固定した CW レーザ光を LN IQ 変調器に入射して帯域 10 GHz, 掃引周期 100 µs の線形周波数掃引信 号光を生成し、アンプ後にチップに結合させる. チップ内部では、光スイッチを介して 32本の LSPCW 光偏向器のうちの1本から出射,レン ズでコリメートしてビーム状にし, 鏡に照射し た. 光偏向器は pip ヒータを搭載しており、こ れと光スイッチによる導波路切り替えを用い て,2次元偏向が可能である<sup>3)</sup>. 鏡からの反射 光は同じ光偏向器で受光し,内部で参照光とミ キシング, Ge バランス型フォトダイオードで 検出する. そして TIA アンプで増幅後, ビー ト信号を図 2 のようにスペクトラムアナライ ザにより観測した.距離約5mで最大で66.7dB の S/N を示した. これはランバート反射損~55 dB がある任意の物体が測距できる値である.

図3にはチップ内外の損失評価を示す.今回 はSSCの不出来やファイバ接続の不安定性で 既に17dB以上の損失がある.そのほか,チッ プ内の各素子やレンズの最適化により損失が 低減できると考えられ,合計で34dB以上の改 善が見込めるので,最終的にはS/N > 100dBが 期待される.ここまでS/Nがあれば,物体表面 の過剰反射損が10dBあっても,距離200mの 物体が捉えられる性能となる.

当日は,自動取得される明瞭な3次元測距画

E-mail: kamata-mikiya-kz@ynu.jp

像についても報告する.また,現在,高速な FPGA 回路を用いたリアルタイム動作へ向け て進めている.

本研究は JST-ACCEL プロジェクトにて実施 されている.



S/N = 66.7 dB w/ Mirror w/o Mirror U = 0.3 a. 2.4 a. 5 a. 6 a. 7 a. 8 a. 9 a. 0 a. 1Frequency [MHz]

製作,実装した LiDAR チップ.

図 2 測距信号スペクトル. S/N = 66.7 dB.



図3 内部損失評価.34.2 dBの改善の余地あり.

## 参考文献

図1

- 1) C. V. Poulton, et al., IEEE J. Sel. Top. Quantum Electron 25, 7700108 (2019).
- 2) H. Ito, et al., Optica 7, 47 (2020).
- 3) T. Tamanuki, et al., J. Lightw. Technol (2020)
- 4) Y. Furukado, et al., Opt. Exp. 26, 18222 (2018).
- 5) M. Kamata, et al., J. Lightw. Technol. 38, 2315 (2020)