# Mehanska detekcija signala magnetne resonance

Avtorica: Sara Pia Marinček Mentor: prof. dr. Denis Arčon

17. maj 2016

(ロ) (同) (三) (三) (三) (○) (○)

#### Enostavni kvantnomehanski opis

$$\blacktriangleright \mu = \gamma \mathbf{J}; \ \mathbf{J} = \hbar \mathbf{I}$$

$$\mathbf{B} = (0, 0, \mathbf{B}_0) \Longrightarrow$$
  
 
$$\mathbf{H} = -\boldsymbol{\mu} \cdot \mathbf{B} = -\gamma \, \hbar \, \mathbf{B}_0 \, \mathbf{I}_z$$

• Lastna stanja energije:  $E = -\gamma \hbar B_0 m;$  $m = -j, -j + 1, \dots, j$ 



Zeemanov razcep za  $j = \frac{1}{2}$ 

• Perturbacija:  $\Delta H = -\gamma \hbar B_{x,0} I_x \cos \omega t$ 

$$\land \langle m' | \mathbf{I}_{\mathbf{X}} | m \rangle = \mathbf{0}; \ m' \neq m \pm \mathbf{1} \Longrightarrow \hbar \, \omega = \Delta E = \gamma \, \hbar \, \mathbf{B}_{\mathbf{0}}$$

# Spinsko-mrežna relaksacija

- Vzorec, v katerem imajo jedra spin j = ½; N<sub>↑</sub> jeder z m = +½ in N<sub>↓</sub> jeder z m = -½
- ► Termodinamsko ravnovesje:  $\frac{N_{\downarrow,0}}{N_{\uparrow,0}} = e^{-\Delta E/kT} = e^{-\gamma\hbar B_0/kT}$

$$\blacktriangleright \ \frac{dN_{\uparrow}}{dt} = N_{\downarrow}w_{\uparrow} - N_{\uparrow}w_{\downarrow}$$

- Uvedemo N = N<sub>↑</sub> + N<sub>↓</sub> in n = N<sub>↑</sub> N<sub>↓</sub>  $\Longrightarrow \frac{dn}{dt} = \frac{n_0 n}{T_1}$
- Vzorec, ki je ob času t = 0 nenamagneten:

$$\mathbf{n} = \mathbf{n}_0(\mathbf{1} - \mathbf{e}^{-t/T_1})$$



≣ **।** ≣ • €

## Semiklasična obravnava

$$\blacktriangleright \mathbf{M} = \boldsymbol{\mu} \times \mathbf{B} = \frac{d\mathbf{J}}{dt}; \ \boldsymbol{\mu} = \gamma \, \mathbf{J} \Longrightarrow \frac{d\boldsymbol{\mu}}{dt} = \boldsymbol{\mu} \times \gamma \, \mathbf{B}$$

- ► Izberemo  $\mathbf{B} = B_0 \hat{\mathbf{k}} \Longrightarrow \mu$  precedira z  $\omega_L = \gamma B_0$  okrog  $\mathbf{B}$
- Spremenljivo magnetno polje vzdolž x-osi:

 $\mathbf{B}_{\mathbf{X}}(t) = \mathbf{B}_{\mathbf{X},\mathbf{0}} \mathbf{I}_{\mathbf{X}} \cos \omega t$ 

Enačba gibanja v vrtečem sistemu, ki se vrti z ω k̂:

$$\frac{d\mu}{dt} = \boldsymbol{\mu} \times ((\gamma \operatorname{B}_0 - \omega) \,\hat{\mathbf{k}} + \gamma \, \frac{\operatorname{B}_{\mathsf{X},0}}{2} \,\hat{\mathbf{i}}) = \boldsymbol{\mu} \times \gamma \, \mathbf{B}_{\mathsf{ef}}$$

◆□▶ ◆□▶ ◆∃▶ ◆∃▶ = のへで

## Semiklasična obravnava

Vpliv spremenljivega magnetnega polja vzdolž x-osi

\*V vrtečem sistemu:

$$\frac{d\mu}{dt} = \mu \times ((\gamma B_0 - \omega) \hat{\mathbf{k}} + \gamma \frac{B_{x,0}}{2} \hat{\mathbf{l}}) = \mu \times \gamma \mathbf{B}_{ef}$$

$$H_0 - \frac{\omega}{\gamma} \underbrace{ \begin{array}{c} z \\ H_{u} - \frac{\omega}{\gamma} \end{array}}_{H_1} \underbrace{ \begin{array}{c} z \\ y \end{array}}_{x} \end{array}$$

◆□▶ ◆□▶ ◆臣▶ ◆臣▶ 臣 のへぐ

# Blochove enačbe

◆□▶ ◆□▶ ◆ □▶ ◆ □▶ ● □ ● ● ●

#### Detekcija signala magnetne resonance Induktivna detekcija

- Običajna metoda detekcije je induktivna detekcija
- Signal je odvisen le od skupnega št. magnetnih momentov v vzorcu, ne pa tudi od njihove prostorske porazdelitve
  - ⇒ uporabimo gradientne tuljave
- Rekonstrukcija slike temelji na Fourierovi transformaciji signala
- Lahko preučujemo makroskopske vzorce, preučevanje manjših vzorcev pa onemogočata (pre)šibek signal in omejena ločljivost

# Mehanska detekcija



Zasnova naprave pri dveh različnih postavitvah vzorca in feromagneta

▲□▶ ▲□▶ ▲□▶ ▲□▶ ▲□ ● のへぐ

## Mehanska detekcija

Presek resonančne rezine z yz-ravnino

$$\mathbf{F} = 
abla (\boldsymbol{\mu} \cdot \mathbf{B})$$
 $F_{\boldsymbol{\gamma}} = rac{\partial}{\partial \boldsymbol{\nu}} (\boldsymbol{\mu} \cdot \mathbf{B})$ 





◆□▶ ◆□▶ ◆臣▶ ◆臣▶ ─臣 ─のへで

# Primerjava induktivne in mehanske detekcije

#### Induktivna detekcija

- Vzorec mora vsebovati vsaj 10<sup>15</sup> oz. 10<sup>17</sup> spinov, njegova prostornina mora znašati vsaj 3 μm<sup>3</sup>
- Gradientne tuljave
- Ločljivost nekaj 10 µm
- Rekonstrukcija slike temelji na Fourierovi transformaciji signala

#### Mehanska detekcija

- ► Detektiramo lahko silo 10<sup>-20</sup> N → sila na magnetni moment enega <sup>1</sup>H pri gradientu 10<sup>6</sup> T/m
- Piezoelektrični translator
- Ločljivost pod 10 nm
- Zapletene rekonstrukcijske metode

(ロ) (同) (三) (三) (三) (○) (○)

## Eksperiment z vzorcem DPPH



Zasnova naprave

▲□▶ ▲□▶ ▲ 三▶ ▲ 三▶ - 三 - のへぐ

#### Eksperiment z vzorcem DPPH Rezultati



 $z_0 \approx 200 \ \mu\text{m}, z_1 = 197 \ \mu\text{m}, z_2 = 192 \ \mu\text{m}$ 

### Eksperiment z vzorcem DPPH Rezultati







(c)



(a) Optični mikrograf

(b) Diagram relativne amplitude nihanja ročice v odvisnosti od lege feromagnetne konice

(c) Rekonstruirana relativna številska gostota magnetnih momentov

- Velikost območja 200 µm × 200 µm, velikost diagrama 128 × 128 slikovnih točk
  - $\implies$  90-minutna meritev

# Eksperiment z virusom tobačnega mozaika



Virus tobačnega mozaika



(a) Zasnova naprave(b) Mikrograf konca ročice(c) Mikrograf feromagnetne konice

#### Eksperiment z virusom tobačnega mozaika Rezultati





# Viri slikovnega gradiva

- C. P. Slichter, *Principles of Magnetic Resonance*, Springer, (1996).
- M. Poggio, C. L. Degen, Force-detected nuclear magnetic resonance: recent advaces and future challenges, Nanotechnology 21, 342001 (2010).
- O. Züger, D. Rugar, First images from a magnetic resonance force microscope, Applied Physics Letters 63, 2496 (1993).
- C. L. Degen, M. Poggio, H. J. Mamin, C. T. Rettner, D. Rugar, *Nanoscale magnetic resonance imaging*, Proceedings of the National Academy of Sciences of the United States of America **106**, 1313 (2009).
- D. Goodsell, *Tobacco Mosaic Virus* (2009). URL: http://pdb101.rcsb.org/motm/109.