

## 5. Instrumentelle Aspekte

### 5.1 Spektrometer

Literatur: einen einfachen Einstieg bietet E. Fukushima and S.B.W. Roeder, 'Experimental Pulse NMR', Addison-Wesley, London (1981). Das Buch ist nicht mehr ganz neu, stellt aber immer noch eine gute und nützliche Referenz dar.

#### 5.1.1 Messprinzip

Ein NMR Experiment beinhaltet als wesentliche Teile unter anderem ein starkes Magnetfeld, welches die Spinzustände aufspaltet.

Wie bereits diskutiert wird ein zweites Magnetfeld, das mit einer Radiofrequenz oszilliert, über eine Spule senkrecht zum statischen Magnetfeld angelegt. Die Wechselspannung, welche dieses Feld erzeugt, wird von einem Radiofrequenz-Synthesizer erzeugt.

In den meisten Fällen wird das vom Synthesizer erzeugte Signal nicht direkt auf die Probe gebracht, sondern zunächst von Schaltern, Verstärkern, Phasenschiebern etc. aufbereitet.

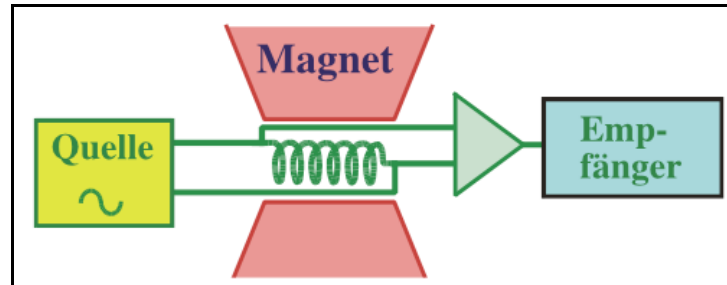
Die Steuerung dieser Komponenten kann sehr zeitkritisch sein. Sie wird deshalb von einem Pulsgenerator gesteuert, welcher die einzelnen Komponenten in der richtigen Reihenfolge schaltet. Dieser schaltet logische Signale ein oder aus. Da er in diesen Geräten nicht nur ein Bit schaltet, sondern eine ganze Serie von Bits, wird er auch als Wortgenerator bezeichnet. Der Pulsgenerator selber wird von einem Computer programmiert.

Die in der Probe angeregte Magnetisierung kann über eine Änderung der Spannung über der Spule nachgewiesen werden. Es ist deshalb nötig, diese Spannung zu messen um daraus das Spektrum zu erhalten. Dieses kann entweder direkt über ein Messgerät wie ein Oszilloskop aufgezeigt werden; heute wird das Signal allerdings meistens digitalisiert und wiederum vom Computer weiterverarbeitet.

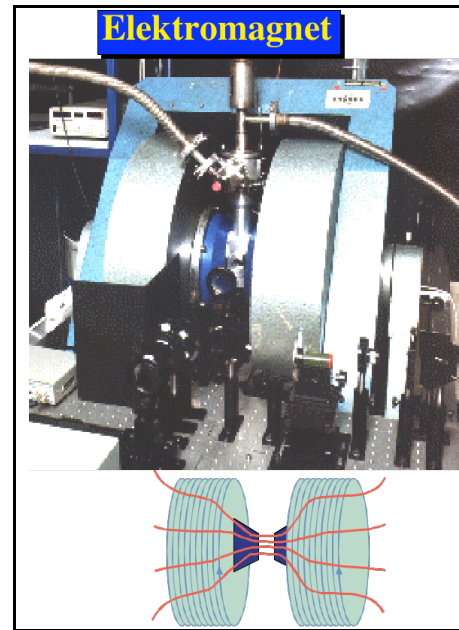
Nach dieser Kurzübersicht werden im Folgenden die einzelnen Komponenten etwas detaillierter diskutiert.

#### 5.1.2 Magnet

Um resonant Radiofrequenz absorbieren zu können muß die Probe zunächst in ein starkes statisches Magnetfeld gebracht werden. Es werden Feldstärken von mehreren Tesla benötigt. Bis zu etwa 2 T kann man dafür einen Elektromagneten verwenden.

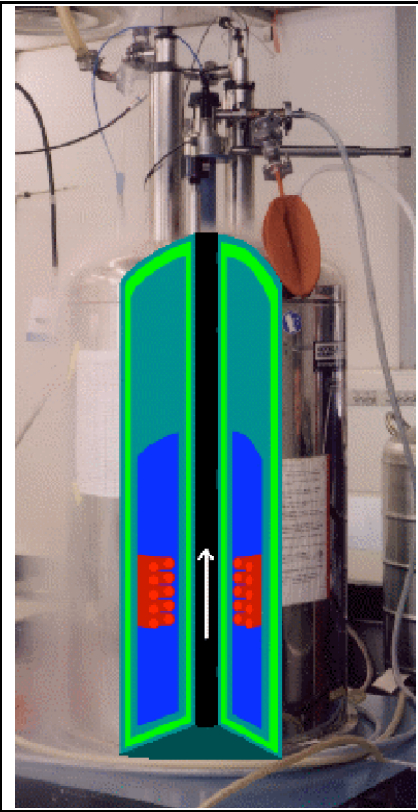


Diese bestehen aus einer stromdurchflossenen Spule, in die ein Eisenkern eingelagert ist. Das Magnetfeld der Spule erzeugt im Eisen eine Magnetisierung, welche das äußere Feld verstärkt. Die Probe wird dann in den Luftspalt zwischen den beiden Polschuhen gebracht, wo das Feld am stärksten ist. Mit diesen Magneten kann die Feldstärke relativ leicht variiert werden, indem man den Strom verändert.



Dieses Prinzip funktioniert natürlich nur bis die Sättigungsfeldstärke des Eisens erreicht ist. Man erreicht damit Feldstärken von maximal etwa 2 T. Wesentlich stärkere Felder, bis zu etwa 20 T, erreicht man mit supraleitenden Magneten, also Spulen aus supraleitendem Draht, durch die ein konstanter Strom fließt.

In der NMR werden diese Magneten typischerweise einmal "geladen" und anschließend bei konstanter Feldstärke betrieben. In der ESR, wo man immer die Möglichkeit braucht, die Feldstärke zu variieren, benutzt man daher immer noch mehrheitlich Eisenmagneten. Da auch hier eine Tendenz besteht, immer höhere Feldstärken zu verwenden, werden aber auch hier vermehrt Supraleitende Magneten eingesetzt, welche aber nie von der äußeren Stromversorgung abgekoppelt werden, so daß der Strom variiert werden kann.



### 5.1.3 RF Spule und Schwingkreis

Die resonante Anregung erfolgt mit Hilfe eines magnetischen Wechselfeldes, dessen Frequenz in der Nähe der Larmorfrequenz liegt.

Um dieses Wechselfeld zu erzeugen verwendet man eine stromdurchflossene Spule. Um ein möglichst starkes Wechselfeld zu erzeugen werden hohe Ströme benötigt. Das Magnetfeld in einer langen dünnen Spule kann berechnet werden als

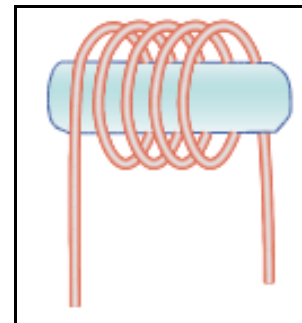
$$B = \mu_0 N I / \ell,$$

wobei  $N$  die Anzahl Windungen,  $I$  den Strom, und  $\ell$  die Länge der Spule darstellt.

Wir verwenden als Beispiel eine Spule mit 10 Windungen im Abstand von 1 mm

$$B = \mu_0 10 I / 10^{-2} \text{ m} = 4\pi \cdot 10^{-7} \text{ Vs/Am} 10 I / 10^{-2} \text{ m} \approx 10^{-3} \text{ T/A} .$$

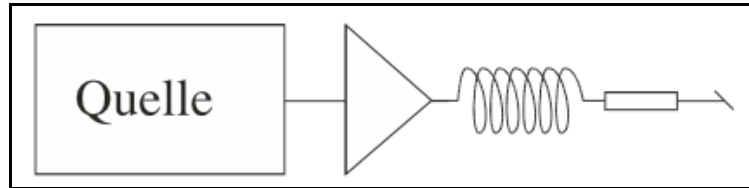
Der Strom wird begrenzt durch die zur Verfügung stehende Leistung. Es wäre somit günstig, eine niedrige Impedanz zu verwenden, um mit gegebener Leistung hohe Ströme erreichen zu können.



Da es sich um Wechselspannungen im MHz Bereich handelt, muß jeweils auch die Ausbreitung der Welle in der Übertragungsleitung berücksichtigt werden. Man kann deshalb nicht beliebig tiefe Impedanzen verwenden, welche dazu führen würden, daß die Leistung in den Verstärker zurück reflektiert würde. Die Standardimpedanz, welche von allen kommerziell erhältlichen Leistungsverstärkern benötigt wird, beträgt  $50 \Omega$ .

Die höchsten in der NMR verwendeten Leistungen für RF Verstärker liegen bei etwa 1 kW. Somit erzeugen sie einen Strom von

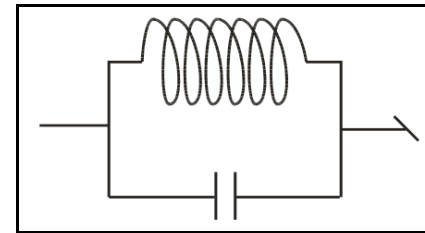
$$I = P/V = P/R \approx 4.5 \text{ A} .$$



Damit erreicht man offenbar einige mT, d.h. einige zehn Gauß RF Feldstärke.

Die benötigte RF Leistung steigt mit dem Quadrat der Feldstärke. Da Radiofrequenzverstärker im kW Bereich teuer sind und die elektrische Leistung die Geräte zerstören kann, ist man bemüht, die eingestrahlte Leistung möglichst effektiv zu nutzen. Die naheliegendste Idee ist sicher die, den Strom, der durch die Spule geflossen ist, nochmals durchzuschicken, statt in einem Lastwiderstand in (störende) Wärme umzuwandeln. Dies kann erreicht werden, indem man die Spule mit einem Kondensator zu einem Schwingkreis kombiniert.

In einem solchen Schwingkreis wird die Energie bekanntlich zwischen der Spule und dem Kondensator ausgetauscht. Durch geeignete Wahl der Spule und des Kondensators kann man erreichen, daß der Schwingkreis gerade bei der Radiofrequenz resonant ist, bei der man das System anregen möchte.



#### 5.1.4 Detektion

Die Spule hat eine Doppelfunktion: Zum einen erzeugt man damit das Radiofrequenzfeld, welches die Spins anregt, zum andern dient es auch als Meßsonde: Wenn die Spins resonant angeregt werden, absorbieren sie einen Teil des Radiofrequenzfeldes.

Wie bereits kurz diskutiert erzeugen die präzedierenden Spins in der Spule eine Spannung

$$V(t) = d\Phi/dt .$$

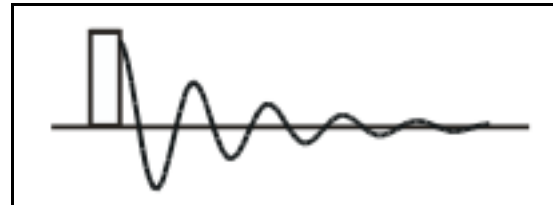
Der Fluss  $\Phi$  ist gegeben als das Produkt des B-Feldes  $\mu_0 M_x$  mal der Fläche A der Spule:

$$\Phi = \mu_0 M_x A = - \Phi_0 \mu_0 A (M_{y\infty} \cos(\omega_0 t) + M_{x\infty} \sin(\omega_0 t)) .$$

Die gemessene Spannung liegt noch um den Gütefaktor Q des Schwingkreises über der direkt induzierten Spannung.

Im Experiment wird zunächst mit einem RF Puls eine transversale Magnetisierung erzeugt. Diese erzeugt ein Signal

$$V(t) = A \cos(\omega_0 t + \phi) e^{-t/T_2} .$$



Die Magnetisierung der Probe im thermischen Gleichgewicht beträgt

$$M = N \gamma^2 \hbar^2 I(I+1) B_0 / 3kT ,$$

wobei  $N$  die Teilchendichte beschreibt.

Für Protonen (Wasser) sind die Parameter

$$N = 2 \cdot 6 \cdot 10^{23} / (18 \cdot 10^{-6} \text{ m}^3) = 6 \cdot 10^{28} \text{ m}^{-3} .$$

$$\hbar = 2.675 \cdot 10^8 \text{ T}^{-1} \text{ s}^{-1} .$$

Für einem Feld  $B_0 = 10 \text{ T}$  ergibt dies eine Magnetisierung

$$M = 6 \cdot 10^{28} \cdot 7.3 \cdot 10^{-52} / 1.6 \cdot 10^{-21} \text{ J T}^{-1} \text{ m}^{-3} M = 0.028 \text{ A/m} .$$

Bei einer Spule mit Durchmesser  $2r=8 \text{ mm}$  und  $n=10$  Windungen erwartet man einen Fluss

$$\Phi = \mu_0 M n \pi r^2 = 10 \cdot \pi \cdot (4 \cdot 10^{-3})^2 \text{ m}^2 4\pi \cdot 10^{-7} \text{ VsA}^{-1} \text{ m}^{-1} 0.028 \text{ A m}^{-1} = 1.8 \cdot 10^{-11} \text{ Vs} .$$

Ein  $B_0$ -Feld von  $10 \text{ T}$  entspricht einer Larmorfrequenz  $\omega_0 = 1.7 \cdot 10^9 \text{ s}^{-1}$ . Damit erwarten wir ein maximales Signal von

$$\omega_0 \Phi = 1.7 \cdot 10^9 1.8 \cdot 10^{-11} \text{ V} = 30 \text{ mV} .$$

Im Vergleich dazu beträgt das thermische Rauschen:

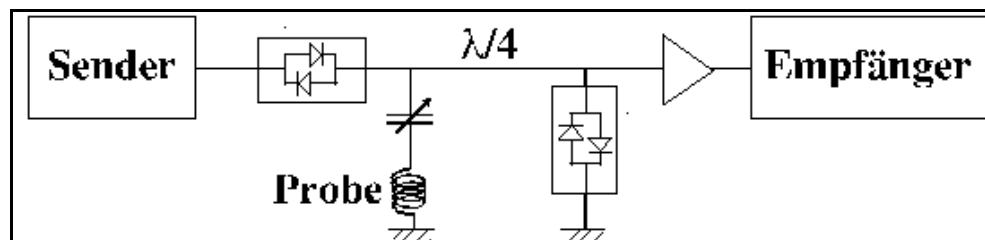
$$u^2 = 4kT R \Delta f = 1.6 \cdot 10^{-20} 50 \cdot 10^3 = 8 \cdot 10^{-16} ,$$

$$\text{d.h. } V_{\text{th}} = 28 \text{ nV bei } R = 50 \Omega, T = 298\text{K}, \Delta f = 1 \text{ kHz} .$$

### 5.1.5 Analoge Signalverarbeitung

Das Signal am Schwingkreis ist relativ schwach und muss noch verstärkt werden. Dafür verwendet man einen Vorverstärker. Da während des RF Pulses Spannungen im kV Bereich an der Probe anliegen muss der Vorverstärker davor geschützt werden. Man verwendet dafür eine Entkopplungsanordnung. Sie basiert auf dem nichtlinearen Verhalten von Dioden: bei der hohen Spannung die der Verstärker erzeugt wirken sie wie ein Kurzschluss. Bei der niedrigen Spannung des Signals hingegen wirken sie wie ein offener Schalter.

In der üblichen Entkopplungsschaltung werden an zwei Stellen gekreuzte Dioden eingesetzt. Zwischen dem Sender und der Probe wird ein Satz gekreuzter Dioden eingesetzt. Bei hohen Leistungen, d.h. während des Pulses, werden sie vollständig leitend. Die Dioden werden "gekreuzt" eingesetzt um beide Polaritäten der Spannung durchzulassen. Nach sollte ein idealer Sender kein Signal mehr erzeugen; ein realer Sender erzeugt jedoch immer noch ein Rauschsignal, welches groß genug sein kann, um das Signal zu überdecken. Ist es jedoch kleiner als die Sperrspannung der Dioden so kann es durch die gekreuzt angeordneten Dioden unterdrückt werden; der Sender ist damit nach dem Puls weitgehend von der Probe abgekoppelt.



Der zweite Satz von gekreuzten Dioden ist gegen Erde geschaltet. Wiederum werden sie vom Sender während des Pulses vollständig durchgeschaltet. An dieser Stelle "sieht" der

Sender somit einen Kurzschluss auf Erde. Die Stelle ist jedoch um eine Viertel Wellenlänge von der Probe entfernt; dieses  $\lambda/4$  Kabel erzeugt eine Impedanztransformation: an der Stelle des Schwingkreises "sieht" der Sender eine offene Stelle, also keine Verbindung zur Erde. Somit beeinflussen diese Dioden das Verhalten während des Pulses nicht. Die Signale sind wiederum sehr viel kleiner als die Dioden-Sperrspannung. Sie werden damit von den gekreuzten Dioden nicht beeinflusst; das Signal wird somit vollständig auf den Vorverstärker und den Empfänger geleitet.

### 5.1.6 Demodulation

Das FID Signal wird nie direkt bei der Larmorfrequenz demoduliert. Statt dessen mischt man das Signal nach der Verstärkung mit der Spektrometerfrequenz. Ein Mischer ist ein nichtlineares elektronisches Bauteil, welches die beiden Inputsignale miteinander multipliziert. In diesem Fall wird das Signal des FID's,  $\cos(\omega_L t)$ , mit dem Referenzsignal des Spektrometers,  $\cos(\omega_{rf} t)$ , multipliziert. Das Produkt ist

$$\cos(\omega_L t) \cos(\omega_{rf} t) = \frac{1}{2} [\cos((\omega_L - \omega_{rf})t) + \cos((\omega_L + \omega_{rf})t)] .$$

Man erzeugt somit zwei Frequenzkomponenten bei der Summe und Differenz der beiden Eingangsfrequenzen.

Die interessante Komponente ist die niederfrequente Komponente. Man eliminiert die hochfrequente mit Hilfe eines Tiefpassfilters. Damit wird gleichzeitig das Rauschen verringert, indem die Bandbreite eingeschränkt wird. Die Bandbreite muss so gewählt werden, dass die gewünschten Signalkomponenten nicht verzerrt werden.

Das abgemischte und gefilterte Signal wird anschließend digitalisiert. Die Abtastfrequenz für die Digitalisierung muss so gewählt werden, dass alle Frequenzkomponenten unterschieden werden können. Gemäß dem Abtasttheorem von Nyquist muss die Abtastfrequenz dafür doppelt so hoch sein wie die höchste relevante Frequenzkomponente.