

اندازه گیری حساسیت ضریب شکستی و دمایی حسگر رزوناتور میکروکره

فاطمه درودمند^۱، حمید لطیفی^{۱،۲}، زینب چناری^۲، شهین قمری^۲

^۱ تهران، اوین، دانشگاه شهید بهشتی، دانشکده فیزیک، تهران، اوین، دانشگاه شهید بهشتی، پژوهشکده لیزر و پلاسما

چکیده - این مقاله به بررسی حساسیت ضریب شکستی و دمایی حسگر رزوناتور میکروکره به عنوان حسگر زیستی، از لحاظ تئوری و تجربی می پردازد. برای بررسی حساسیت حسگر از لحاظ تئوری از نرم افزار کامسول استفاده شده است. برای میکروکره ای با قطر ۲۲۰ میکرون حساسیت ضریب شکستی 47 nm/RIU و حساسیت دمایی $9/33 \text{ pm/K}$ در محیط آبی به دست آمده است. در بررسی حساسیت از لحاظ تجربی برای میکروکره با قطر ۲۳۷ میکرون، حساسیت 38 nm/RIU برای ضریب شکست و حساسیت دمایی 9 pm/K در محیط آبی به دست آمده است که تطابق خوبی با نتایج شبیه سازی دارد.

کلید واژه - حساسیت دمایی، حساسیت ضریب شکستی، رزوناتور میکروکره

Measurement of Refractive index and Temperature Sensitivity of the Microsphere Resonator Sensors

F. doroodmand^۱, H. Latifi^{۱،۲}, Z.Chenari^۲, Sh. Ghamari^۲

^۱ Department of Physics, Shahid Beheshti University, ۱۹۸۳۹۶۳۱۱۳, Evin, Tehran, Iran

^۲ Laser & Plasma Research Institute, Shahid Beheshti University, ۱۹۸۳۹۶۳۱۱۳, Evin, Tehran, Iran

Abstract- In this paper, we theoretically and empirically investigate the refractive index and temperature sensitivity of the microspheres resonator sensor as biological sensors. To examine the sensitivity of the sensor theoretically, comsol software is used. For a microsphere with a diameter of ۲۲۰ microns, 47 nm/RIU Refractive index sensitivity and temperature sensitivity of $9/33 \text{ pm/K}$ in aquatic environment is provided. In the experimental study, for a microsphere with a diameter of ۲۳۷ microns, 38 nm/RIU sensitivity for refractive index and 9 pm/K temperature sensitivity in aquatic environment is measured which have good agreement with simulation results.

Keywords: Temperature Sensitivity, Refractive index Sensitivity, Microsphere resonators

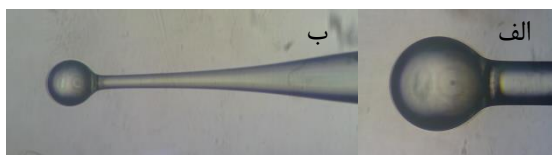
۱- مقدمه

شد. در نتیجه بدون کنترل دمایی، نوسانات دمایی می‌تواند نویز زیادی ایجاد کند. بنابراین باید به دنبال راهکارهایی برای حذف این نویزها باشیم. با توجه به اهمیت ضریب شکست و دما در حسگرهای زیستی، در این مقاله به اندازه‌گیری حساسیت حسگر میکروکره نسبت به این دو پارامتر پرداخته شده‌است. این پارامترها از لحاظ تئوری و تجربی مورد بررسی قرار گرفته‌اند.

۲- مواد و روش

۲-۱ روش ساخت

برای ساخت میکروکره از فیبر تک‌مد (SM-۲۸) استفاده می‌شود. ابتدا لایه محافظ روی فیبر به صورت مکانیکی برداشته شده و با استفاده از پروپانول سطح فیبر تمیز می‌شود. سپس فیبر درون دستگاه جوش فیبر قرار داده شده و با استفاده از جرقه الکتریکی نوک فیبر به دمای ذوب می‌رسد. فیبر ذوب شده در اثر کشش سطحی به شکل کره در می‌آید. شکل ۱ تصویر دو نمونه از کره‌های ساخته‌شده را نشان می‌دهد.



شکل ۱: تصویر کره‌های ساخته شده با قطر (الف) ۲۶۳ میکرون و (ب) ۱۰۰ میکرون

جهت برانگیخته کردن مدهای WGM، از فیبر نوری باریک شده به روش خوردگی با اسید استفاده کرده ایم. برای برانگیزش مدهای میکروکره، تیپر را در نزدیکی استوای میکروکره قرار می‌دهیم. سپس با اسکن طول موج یک لیزر تنظیم پذیر در بازه طول موجی $1/55 \mu\text{m}$ با تنظیم کنترل کننده قطبش نور ورودی به فیبر باریک می‌توان مدهای مختلف کره را تحریک نمود. آشکارسازی خروجی فیبر توسط یک فتودتکتور انجام می‌شود. در نهایت طیف رزونانس میکروکره را توسط برنامه labview ثبت می‌کنیم.

از آنجاییکه تقریباً تمامی فرایندهای زیستی در محیط آبی انجام می‌شود، حسگر درون محفظه‌ای قرار دارد که امکان تزریق مایع به درون آن وجود دارد تا بتوان جفت شدگی در محیط آبی را مورد بررسی قرار داد.

در دهه‌های اخیر میکروکاواک‌های کروی سیلیکایی توجه بسیاری را در زمینه حسگرهای زیستی به خود جلب کرده‌اند [۱]. در این کاواک‌ها، نور در نتیجه بازتاب کلی داخلی و به صورت مدهای تشدید سطحی WGM در مداری نزدیک به سطح میکروکره با شعاع a و ضریب شکست N به صورت متوالی انتشار می‌یابد. اگر نور پس از بازتاب‌های متوالی، با همان فاز اولیه به مکان اولیه بازگردد، پدیده برانگیزش مدهای سطحی رخ می‌دهد. از لحاظ هندسی این شرط به این صورت بیان می‌شود که اگر محیط دایره‌ای که نور بر روی آن طی مسیر می‌کند، مضرب صحیحی از طول موج نور باشد، با فرض بزرگتر بودن شعاع دایره از طول موج نور ($a \gg \lambda$) تشدید اتفاق می‌افتد [۲]:

$$2\pi a = m\lambda/n_{eff}$$

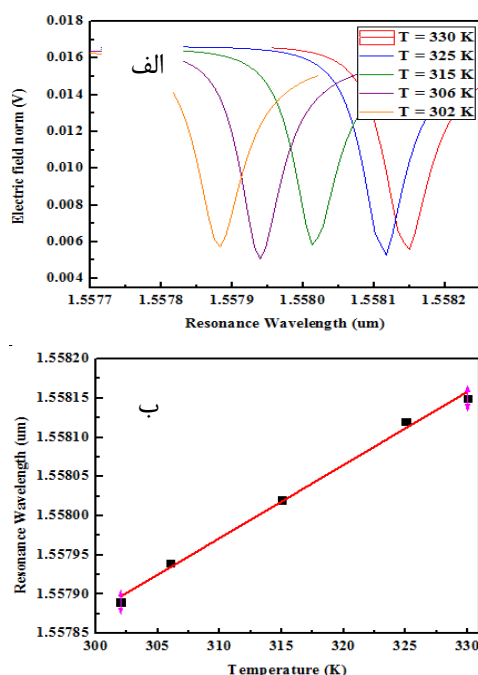
که m مرتبه تداخل، n_{eff} ضریب شکست موثر میکروکره (که تابعی از ضریب شکست میکروکره و محیط اطراف می‌باشد) و λ طول موج در خلا است. میدان میرای این مدها به گونه‌ای است که می‌تواند تا فاصله چند طول موج در محیط اطراف کره انتشار یابد. اساس کار حسگرهای زیستی WGM بر پایه برهم‌کنش میدان میراشونده مدهای تشدید سطحی با محیط اطراف است. پارامترهای زیستی مختلف، در صورتی که در مجاورت ناحیه‌ای که موج میراشونده وجود دارد قرار گیرند، می‌توانند به عنوان هدف برای آشکارسازی و اندازه‌گیری در نظر گرفته شوند. پارامتر زیستی مورد نظر را با مشاهده تغییرات اعمال شده بر روی میدان میراشونده از جمله تغییر ضریب شکست اندازه‌گیری می‌کنند [۳]. از این رو اندازه‌گیری حساسیت ضریب شکستی حسگر، پارامتری است که در اینگونه حسگرها دارای اهمیت زیادی است.

یکی دیگر از پارامترهایی که در حسگرهای زیستی تاثیر بسزایی دارند، نوسانات گرمایی می‌باشند. این نوسانات باعث ایجاد تغییر در ضریب انکساری ماده تشکیل دهنده میکروکاواک و محیط اطراف آن و همچنین تغییر ابعاد میکروکاواک می‌شود [۴]. تغییرات طیفی ایجاد شده به عنوان نویز به سیگنال حسگر اضافه خواهد

نسبت به ضریب شکست. شیب نمودار نمایانگر حساسیت حسگر و برابر 47 nm/RIU می باشد.

۳-۱-۲ بررسی حساسیت دمایی

تغییرات طیف خروجی حسگر نسبت به تغییرات دما در محیط آبی در شکل ۳ الف) آمده است. طبق شکل ۳ ب) حساسیت دمایی محاسبه شده نیز رفتاری خطی دارد و معادل $9/33 \text{ pm/K}$ می باشد.



شکل ۳: الف) تغییرات طیف خروجی حسگر نسبت به تغییرات دما در محیط آبی به دست آمده از شبیه سازی، ب) تغییرات طول موج نسبت به تغییرات دما. شیب نمودار نمایانگر حساسیت و برابر $9/33 \text{ pm/K}$ می باشد.

۳-۲ نتایج تجربی

۳-۲-۱ بررسی حساسیت ضریب شکستی حسگر

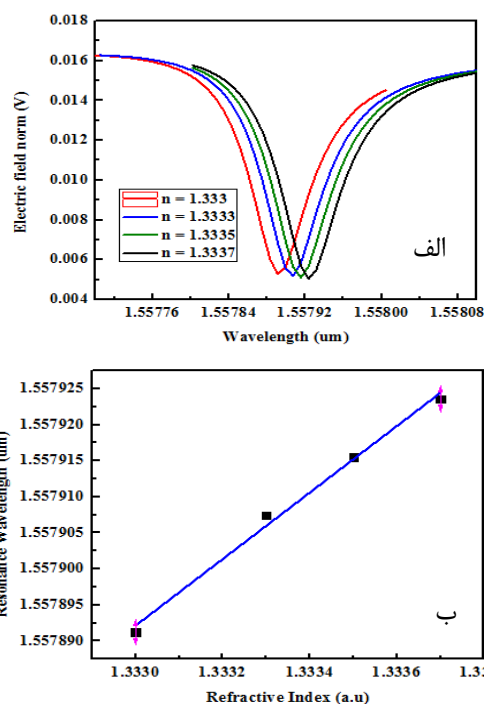
جهت اندازه گیری حساسیت ضریب شکستی حسگر، از میکروکره با قطر 237 μm استفاده شده است. در هر مرحله از آزمایش با تزریق محلول های مختلف نمک به درون محفظه، سیگنال عبوری از حسگر ثبت می شود. در شکل ۴ الف) طیف خروجی حسگر و تغییرات آن برحسب تغییر غلظت نمک نشان داده شده است. مطابق شکل ۴ ب) حساسیت طول موجی بدست آمده 38 nm/RIU می باشد که با نتایج تئوری تطابق نسبتاً خوبی دارد.

به منظور مقایسه نتایج تجربی با مقادیر تئوری از شبیه سازی حسگر میکرو کره توسط نرم افزار کامسول استفاده شده است. قطر فیبر باریک 1 μm و ضریب شکست آن $1/462$ می باشد. همچنین از آنجاییکه قطر میکروکره استفاده شده در اندازه گیری حساسیت ضریب شکستی و دمایی حسگر، بین 220 تا 250 μm است، در شبیه سازی با کره با قطر 220 μm (به دلیل کاهش تعداد مش بندی، این قطر انتخاب شده است) و ضریب شکست $1/45$ انجام شده است.

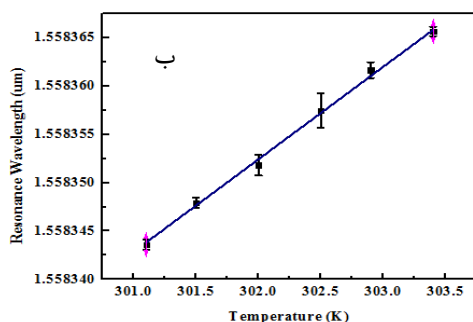
۳- یافته ها

۳-۱ نتایج شبیه سازی

۳-۱-۱ بررسی حساسیت ضریب شکستی
برای اندازه گیری حساسیت حسگر نسبت به تغییرات غلظت (ضریب شکست)، از محلول نمک در آب با غلظت $0-0/4$ درصد وزنی (بازه ضریب شکستی $1/3337-1/3333$) استفاده شده است. شکل ۲ الف) بیانگر طیف خروجی حسگر و تغییرات آن برحسب تغییر غلظت نمک می باشد. طبق شکل ۲ ب) حساسیت ضریب شکستی به صورت خطی و معادل با 47 nm/RIU بدست آمده است.



شکل ۲: الف) تغییرات طیف خروجی حسگر نسبت به تغییرات ضریب شکست به دست آمده از شبیه سازی، ب) تغییرات طول موج



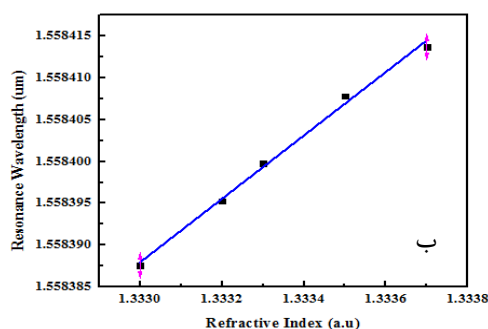
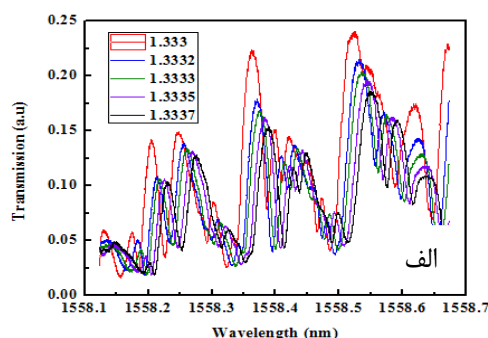
شکل ۵: الف) تغییرات طیف خروجی حسگر نسبت به تغییرات دما در محیط آبی، ب) تغییرات طول موج نسبت به تغییرات دما. شیب نمودار نمایانگر حساسیت و برابر 9 pm/K می باشد.

نتیجه گیری

در این مقاله حساسیت حسگر میکروکره به تغییرات ضریب شکست و دمای محیط به صورت تئوری و تجربی، به منظور استفاده از این حسگر به عنوان حسگر زیستی اندازه گیری شد. نشان دادیم که نتایج تجربی در تطابق نسبتاً خوبی با مقادیر بدست آمده از شبیه سازی هستند.

مراجع

- [۱] K. A. Wilson, C. A. Finch, Ph. Anderson, F. Vollmer, and J. J. Hickman, "Whispering gallery mode biosensor quantification of fibronectin adsorption kinetics onto alkylsilane monolayers and interpretation of resultant cellular response," *Biomaterials*, Vol. ۳۳, pp. ۲۲۵-۲۳۶, Jan. ۲۰۱۰.
- [۲] A. Boleining, T. Lake, S. Hami, and C. Vallance, "Whispering Gallery Modes in Standard Optical Fibres for Fibre Profiling Measurements and Sensing of Unlabelled Chemical Species," *Sensors*, Vol. ۱۰, pp. ۱۷۶۵-۱۷۸۱, ۲۰۱۰.
- [۳] S. Arnold, M. Khoshshima, I. Teraoka, S. Holler, and F. Vollmer, "Shift of whispering-gallery modes in microspheres by protein adsorption," *Optics Letter*, Vol. ۲۸, No. ۴, pp. ۲۷۲-۲۷۴, Feb. ۲۰۰۳.
- [۴] S. Arnold, and M. V. Otugen, "Temperature Measurements Using a Microoptical Sensor on Whispering Gallery Modes," *AIAA Journal*, Vol. ۴۴, No. ۱۰, pp. ۲۳۸۵-۲۳۸۹, Oct. ۲۰۰۶.



شکل ۴: الف) تغییرات طیف خروجی حسگر نسبت به تغییرات ضریب شکست، ب) تغییرات طول موج نسبت به ضریب شکست. شیب نمودار نمایانگر حساسیت حسگر و برابر 38 nm/RIU می باشد.

۳-۲-۲ بررسی حساسیت دمایی

برای گرمادهی به حسگر از هات پلِت و جهت اندازه گیری دما از دماسنج دیجیتالی با دقت 0.1 K استفاده شده است. دماسنج در نزدیکی حسگر قرار دارد (تقریباً در فاصله $12/5$ میلی متری از حسگر؛ طول قسمتی که مایع درون آن قرار می گیرد 25 میلی متر است)، به گونه ای که مطمئن باشیم عدد روی دماسنج، تقریباً همان دمای حسگر را نشان می دهد. بازه دمایی که در آن حساسیت حسگر در محیط هوا بررسی شده است، $27/8^\circ\text{C} - 25/8^\circ\text{C}$ می باشد. شکل ۵ الف) تغییرات طیف خروجی حسگر نسبت به تغییرات دما در محیط آبی آمده است. مطابق شکل ۵ ب) حساسیت حسگر 9 pm/K می باشد که تطابق بسیار خوبی با مقادیر تئوری دارد.

