

Copyright ©2025 by the Magnetics Society of Japan. This article is licensed under the Creative Commons Attribution International License (CC BY 4.0) http://creativecommons.org/licenses/by/4.0/

T. Magn. Soc. Jpn. (Special Issues)., 9, 22-28 (2025)

小型集磁ヨーク付ツインヘッド型光プローブ電流センサの基礎検討

Fundamental Study of Twin-Head-Type Optical Probe Current Sensor with Small Magnetic Yoke

金子 秀太^{a)}・曽根原 誠^{a)†}・須江 聡^{b)a)}・宮本 光教^{b)}・久保 利哉^{b)}・佐藤 敏郎^{a)} ^{a)}信州大学工学部,長野県長野市若里 4-17-1 (〒380-8553) ^{b)}シチズンファインデバイス,長野県北佐久郡御代田町御代田 4107-5 (〒389-0295)

S. Kaneko ^{a)}, M. Sonehara ^{a) †}, S. Sue ^{b) a)}, M. Miyamoto ^{b)}, T. Kubo ^{b)}, and T. Sato ^{a)}

^{a)} Faculty of Engineering, Shinshu University., 4-17-5 Wakasato, Nagano-shi, Nagano 380-8553, Japan

^{b)} Citizen Finedevice Co., Ltd., 4107-5 Miyota, Miyota-machi, Kitasaku-gun, Nagano 389-0295, Japan

The optical probe current sensor enables in-situ sensing and is not affected by electromagnetic noise. However, it is challenging to measure the absolute value of a current because the sensor output depends on the distance from the current. In this paper, the authors propose a twin-head-type optical probe current sensor with a small magnetic focusing yoke that is resistant to misalignment from a current. The output deviation in the sensor was within $\pm 3\%$ at any position of the 0.5-mm diameter conductor on the 2-mm inner-diameter magnetic yoke. In addition, the current sensor was able to measure absolute values from a direct current to a 12.5-MHz alternating current.

Key words: current sensor, Faraday effect, optical probe, magnetic yoke for magnetic flux concentration, absolute value measurement of current

1. はじめに

近年のパワーエレクトロニクス産業においては、大容量(高電 圧・大電流)の電源やMHz以上の高速スイッチング電源が開発・ 使用されつつある(1).特にSiCやGaNなどの第二世代パワー半導 体の実用化に伴う動作周波数の高速化はインダクタやキャパシタ といった受動素子の小型化による回路自体の小型・軽量化に寄与 している.一方で、高周波作動下においては回路内の寄生インピ ーダンスの影響が大きくなることからリンギングを起こし易く, スイッチングノイズは大きくなる.従って従前以上の電源回路の ノイズ対策が要求され、電流計測においては少なくとも数十 MHz 以上の電流を非破壊・低侵襲で精度良く測定可能であることが要 求されている⁰. また, 電源回路の小型化に合わせて, 狭所におけ る電流測定も課題である.従来ある電気式の電流センサ、例えば ロゴスキーコイルや電流プローブでは、プローブのサイズ、周波 数帯域、周波数ディレーティングに制限があり狭所における正確 で低侵襲な電流測定は困難である.シャント抵抗は最も正確な電 流測定が可能であるものの被測定回路に直列に抵抗を入れること になり、被測定回路の負荷になってしまう.

一方,光を信号として利用する電流計も開発されている.現在 利用されている光電流センサとして,光ファイバのFaraday効果を 利用し,光ファイバを巻きつけることで電流を測定する光CTがあ る⁽³⁾.磁気飽和が無く大電流測定に向いているが,光ファイバのヴ ェルデ定数が低いため光ファイバの巻き数を増やす必要がある. これが原因で測定系の小型化が困難であり,周波数帯域も制限さ れるためパワエレ機器の電流測定には適さない.

筆者らは、磁性薄膜 Faraday 素子を使用した電流センサを開発している⁽⁴⁾. 高い透明性と Faraday 回転角を両立する Bi:YIG 結晶を Faraday 素子として利用することで高感度化、センサヘッドの小型 化が可能になる⁽⁵⁾⁽⁶⁾. Fig. 1 に光プローブ電流センサのセンサヘッ ド部の拡大写真を示す.約10 µm の幅を持つ縞状磁区構造よりも ビーム径を十分に大きくするため光照射範囲を拡大しており、セ ンサヘッド直径は280 µm 程度となっている^の.しかしながら、本 電流センサは Faraday 素子部に鎖交する局所的な磁界を測定して いるため、原理的に測定対象(被測定電流)との距離が変わるとセ ンサ出力が変化し、絶対値計測ができないという課題があった.

そこで筆者らは、Fig.2 に示すように2本のセンサヘッドを被測 定電流に対して両側に配置するツインヘッド型のセンサヘッド構 造を提案した.ツインヘッド型の方が従来のシングルヘッド型よ りも被測定電流との距離に対するセンサ出力の変化が小さい.加 えて、被測定電流による磁界 (H_i)に対してはセンサ出力が和動, 外乱磁界 (H_a)に対してはセンサ出力が差動となるため,理想的に は信号出力は2倍となり、ノイズはキャンセルされ、S/N 比も向上 する.



Fig. 1 Photograph of sensor head in optical probe current sensor.



Fig. 2 Schematic view of twin-head-type optical probe current sensor, and current and noise magnetic field.

Corresponding author: M. Sonehara (e-mail: makoto@shinshu-u.ac.jp)

本論文では、被測定電流とセンサヘッドの距離の変動に対して センサ出力の変化が現在主に利用されているロゴスキーコイルや 電流プローブと同程度の5%未満まで低減し、かつ挿入インピーダ ンスが小さいすなわち低侵襲性を目指した低透磁率・低損失磁性 複合材料による準閉磁路構造となる小型集磁ヨークを用いたツイ ンヘッド型光プローブ電流センサを新たに考案し、その諸特性に ついて述べるものである.

2. 小型集磁ヨーク付ツインセンサヘッド部の構造

2.1 小型集磁ヨークの諸検討

Fig.3にツインヘッド型光プローブ電流センサに使用する小型集 磁ヨークの構造を示す.Fig.3より,センサヘッドである Faraday 素子はヨーク間のエアギャップ部に配置しており,ギャップ間の 磁界を検出することで電流磁界を測定する.また,小型集磁ヨー クの内径は,想定されるパワー半導体の端子やスイッチング電源 内の導線より太く設定し2mmとした.

Fig. 4 に小型集磁ヨークの使用材料の複素比透磁率の実部 μ を変更した場合の測定電流位置によるセンサ出力の偏差の解析結果 を示す ($L_g=200 \ [\mu m]$;2.3 節で後述するが加工精度の下限).解析 には電磁界解析ソフトウェア (JMAG-studio)を使用した.集磁ヨ ーク中心部に導線(直径0.5 mm)を通して電流20Aを流したと仮 定し,導線位置を集磁ヨークの内径2 mmの内部で変化させた場合 のギャップ間の磁界を計算した.なお,導線の直径は本電流セン サの適用先である回路内部で使用されうる導線として十分に細い 0.5 mmを想定している.出力偏差の基準は,導線が集磁ヨーク中 心 (Fig.3 の位置①)にある場合とし、2~⑤の各導線位置におけ るギャップ磁界の基準に対する偏差を導線位置が集磁ヨーク中心 の際のギャップ磁界を H_0 、各導線位置におけるギャップ磁界 $H_{(m)}$ として次式で計算した.

$$(H_{\odot} - H_{\rm m}) / H_{\odot} \times 100.$$
 (1)

ここで、導線位置①に対して②~5の4点に絞って出力偏差を計算 している理由は、JMAG であらゆる導線位置を試した結果、この4 点が最大あるいは最小の出力偏差になることが分かったためであ る.出力偏差の最大値(▲)と最小値(▼)をFig.4に示す.また、 Fig.4には比較として従来のシングルヘッド型光プローブ電流セン サの出力偏差の最大値(▲)と最小値(▼)も示した.

Fig.4より,集磁ヨーク材料の複素比透磁率の実部ルが減少する と漏洩磁束が増加すると考えられるため、導線位置による出力偏 差が増加することがわかる.しかしながら,μ'=20の低透磁率材 料であったとしても、少なくとも今回の解析条件下(導線直径 0.5mmの場合)においては、出力偏差が目標の5%未満で、電流セ ンサとして実用範囲内で絶対値計測ができる.また、本提案のツ インヘッド型の方がシングルヘッド型よりも出力偏差が小さくな ることが分かる.

Fig. 5 (a)と(b)に集磁ヨーク使用材料の複素比透磁率の実部 μ ' = 20 とし、集磁ヨーク間のエアギャップのギャップ長 L_g を変更した場合の出力偏差および磁界エンハンス $H_o(H_{(\mu^{i=1})})$ の解析結果を示す. H_o は、導線が位置①の場合のギャップ間の磁界強度である. 磁界エンハンスは、集磁ヨークを用いない (μ '=1)場合の磁界に



Fig. 3 Schematic diagram of magnetic yoke.



Fig. 4 Relationship between real part of complex relative permeability μ_r ' in magnetic yoke and deviation in sensor output.

対して,集磁ヨークによって磁界が何倍になるか、すなわちセン サ感度が何倍増大するかを表す指標である.

Fig. 5(a)より,集磁ヨーク間のギャップ長 L_g は出力偏差にはほとんど影響しないことが確認できる.一方,Fig. 5(b)より,ギャップ 長 L_g が変わることで磁界エンハンス $H_o/H_{o(a^r=1)}$ が変化し, $L_g = 140$ [μ m] で最大値となった.これはエアギャップが変化することでフリンジング磁束によるギャップ間の磁界の強め合いと,集磁ヨーク実効透磁率の減少の関係が変化するためと考えられる.

2.2 小型集磁ヨーク用磁性材料について

Fig.4の解析結果より、集磁ヨーク用の磁性材料として鉄系アモルファス合金球形粉末コンポジット材料を採用した.鉄系メタルコンポジット材料は、低透磁率材料ではあるが、高周波特性に優れる利点を有し、かつ磁性微粒子間の非磁性樹脂が微小なギャップとなり磁気飽和が起こり難く、粉末間を絶縁することで渦電流損失を抑制できるため複素比透磁率の虚部ル"を小さくできる利点がある.また、鉄系アモルファス合金球形粉末は異なる粒径の粉末を混ぜ合わせることで磁性体充填率が向上し、飽和磁化などの磁気特性が向上することが分かっているためメディアン径が 2.59 µm と 11.13 µm の粉末を 1:3 の重量比で混合している[®].



(a) Deviation in sensor output vs. gap length of yoke



(b) Magnification *vs.* gap-length of yoke **Fig. 5** Analysis results of relationship between deviation (a), magnification (b), and gap length of yoke.

Fig.6に鉄系アモルファス合金球形粉末コンポジット材料の複素 比透磁率の実部ル、および虚部ル、の測定結果を示す.Fig.6より,約 10 MHz までセンサ感度に影響する複素比透磁率の実部ル、は約20 で一定であり、またセンサ出力の遅延に影響する虚部ル、"は概ねゼ ロであることが分かる.Fig.6に併記したルeef"はエアギャップを考 慮した場合の実効比透磁率であり、2.3節で説明する.

2.3 小型集磁ヨークの試作・評価

Fig.7に集磁ヨークの作成工程を示す.前述したメディアン径が 2.59 µm と11.13 µmの粉末を1:3の重量比で混合した鉄系アモルフ ァス合金球形粉末と2 液性エポキシ樹脂,希釈剤としてジプロピ レングリコールジメチルエーテルを混合・攪拌することで,コン ポジットスラリが得られる.得られたコンポジットスラリを型に 流し込み2 液性エポキシ樹脂の硬化条件である 120℃ で6 時間焼 成した.

Fig.8に試作した小型集磁ヨークの写真を示す。同写真に示す通り、集磁ヨークの写真上・下の各ギャップ部にセンサヘッド (Faraday 素子)を合わせ、ツインセンサヘッドを組み込んだもの としている。ギャップ長 L_g は加工精度の都合上、200 µm とした.



Fig. 6 Frequency dependence of complex relative permeability in Fe-based amorphous alloy powder composite for magnetic yoke.



Fig. 7 Fabrication process of magnetic yoke.



Fig. 8 Photograph of twin-head-type optical probe current sensor with magnetic yoke using Fe-based amorphous alloy powder composite.

このツインセンサヘッドも装荷したギャップ付集磁ヨーク内に 1 tum のコイルを通し、インピーダンスマテリアルアナライザ (Keysight Technologies; HP4294A) により、挿入インピーダンスZを 測定した.

Fig.9に測定時の写真を示す. 挿入インピーダンスZはこの集磁 ヨークが電流測定時に測定回路に与えるインピーダンスを示して おり,高周波帯においても低挿入インピーダンス(低侵襲)であ ることが望ましい.

Fig. 10 に集磁ヨーク付ツインヘッドの挿入インピーダンスの絶対値Zの測定結果を示す. 準閉磁路構造の集磁ヨークを用いている

ので,光プローブ電流センサ単体よりは挿入インピーダンス Z は 高くなるが,1MHz で約27mΩ,10MHz で約270mΩ であり,測 定範囲では十分小さいことが分かった.

次に挿入インピーダンス Z の測定結果から,エアギャップ付集 磁ヨークをエアギャップ付リングコアに近似して実効比透磁率 µet'を算出した. Fig.11 に実効透磁率計算時の形状近似の模式図を 示す.実効透磁率の計算の際には集磁ヨーク形状を内径 2mm,外 径 6mm,厚さ 2mmのエアギャップ付きリングコアに近似し,実 効断面積と実効磁路長を計算した.集磁ヨークには 2 つのエアギ ャップがあり,µ'=20の材料比透磁率に対する実効透磁率の低下 による挿入インピーダンスの低下や高周波帯における比透磁率低 下の改善が期待できる. Fig.6 に集磁ヨーク付ツインヘッドの実効 比透磁率µet'の計算結果を示す.エアギャップが入ることで,実効 比透磁率µet'は 10 MHz で約 12 に低下し,高周波特性も材料単体 の比透磁率µet'は 1~100 [MHz]の範囲で約 6.8%減少しているのに対 し,実効比透磁率µet'は 4.5%の減少と,改善されていることが確認 できる.



Fig. 9 Photograph of impedance measurement.



Fig. 10 Frequency dependence of insertion impedance |Z| in twin-head-type optical probe current sensor with magnetic yoke.



Fig. 11 Schematic of magnetic yoke shape approximation.

 小型集磁ヨーク付ツインヘッド型 光プローブ電流センサの実測評価

3.1 **電流計測の方法**

Fig. 12 に電流計測で用いた回路図を示す.電流発生源として, Current probe calibrator (PMK; KSZ-100D)を用いた. 直径 0.5 mmの 導線に,振幅 Im = 20 [A],立上りスルーレート di/dt = 570 [A/µs] (周 波数に換算すると 12.5 MHz)のパルス電流を流した. Im = 20 [A]と した理由は、他方式の電流センサでは測定が困難である高周波・大 電流の測定環境を模擬するためであり、比較対象として高周波・大 電流を精度良く測定できるロゴスキーコイル電流センサ (IWATSU; SS-683)を使用した.導線位置の固定には,Fig. 13 に示す 位置ガイドを使用した.位置ガイドは ABS 樹脂で作製し、集磁ヨ ークの内径に合わせて外径を 2 mm とし、導線を通す穴(直径 0.6 mm)を計5箇所空けた.これら穴の位置①~⑤にそれぞれ導線を 通した場合のパルス電流をそれぞれ 5 回ずつ、小型集磁ヨーク付 ツインヘッド型光プローブ電流センサで計測した.

3.2 小型集磁ヨーク付ツインヘッド型光プローブ電流セン サのセットアップ

Fig. 14 にシングルヘッド型光プローブ電流センサの光学系構成 を示す. 光学構成はセンサヘッド入力側に中心波長 1550 nm の SLD (Super Luminescent Diode) 光源,光アイソレータおよび偏光子から なる光源部,出力側に分光素子である PBS (Polarization Beam Splitter) を PMF (Polarization Maintaining Fiber) で接続した構成であ る^の.光源部により生成された直線偏光は,センサヘッド内の Faraday 素子の面垂直方向に入射する. Faraday 効果により透過光の 偏光面が Faraday 回転角 θ だけ回転し,P 偏光強度 P_P およびS 偏 光強度 P_S が変化する.P 偏光,S 偏光の光強度および偏光強度差 ΔP は次式で表される.

$P_{\rm P} = P_{\rm max}\sin^2(\theta_{\rm F} + \alpha) = P_{\rm max}\sin^2(\theta_{\rm F} + \pi/4).$	(2)
$P_{\rm S} = P_{\rm max}\cos^2(\theta_{\rm F} + \alpha) = P_{\rm max}\cos^2(\theta_{\rm F} + \pi/4).$	(3)

$$\Delta P = P_{\rm S} - P_{\rm P} = P_{\rm max} \sin 2\theta_{\rm F} \simeq P_{\rm max} 2\theta_{\rm F}. \tag{4}$$

ここで、 P_{max} は各偏光強度の最大値、Gは Faraday 回転角、aは 磁界無印加時の透過光の偏光角で $\pi/4$ rad である.

シングルヘッド型光プローブ式電流センサは, (3)式の ΔP がセンサ出力に相当する.

ツインヘッド型光プローブ電流センサの出力は、2本のセンサヘッドの出力感度が偏ると導線位置による出力偏差が大きくなることが考えられるので、本実験においては2本のセンサヘッドにそれぞれ Fig. 14 に示す光学系を接続し、二つの SLD 光源に入力する電流値で Pmax を調整することで感度を揃えて計測した.



Fig. 12 Circuit diagram for pulse current measurement using twin-head-type optical probe current sensor with magnetic yoke and Rogowski coil.



Fig. 13 Photograph of conductor-position guide in magnetic.

3.3 小型集磁ヨーク付ツインヘッド型光プローブ電流セン サの導線位置による出力偏差の評価

Fig. 15(a)と(b)に Fig. 13 の位置①と位置④に導線を通した場合の ツインヘッド型光プローブ電流センサで計測したパルス電流波形 を示す.

Fig. 15 (a)より, 位置①の場合は2本のセンサ出力が概ね一致している. 一方, 同図(b)より, 位置④の場合は導線がセンサヘッド A に近づくため, センサヘッドA のセンサ出力が大きくなっている. シングルヘッド型の場合はこの影響で出力偏差が大きくなるが, ツインヘッド型にすることで, センサヘッドB のセンサ出力が相対的に小さくなり, 出力偏差を抑えられていることがわかる. Fig 16に②~⑤の各導線位置における5回の電流測定結果における出力偏差の最大値,最小値,平均値を示す.測定回数によって出力が大きくばらつくことはなく,出力偏差は±3%程度に収まっている. Table 1 に導線が位置①の場合を基準とした位置②~⑤の各導線位置におけるセンサ出力の偏差の平均値を示す. Table 1 の各導線位置におけるセンサ出力の偏差の実験結果より,出力偏差は約±3%で概ね解析値と一致し,目標である±5%未満になり,実用的に絶対値計測が可能な電流センサになり得ることが明らかになった.

3.4 光プローブ電流センサとロゴスキーコイルの電流波形の 比較

Fig. 17 (a)と(b)に集磁ヨーク付ツインヘッド型光プローブ電流センサ(導線は位置①)とロゴスキーコイルで計測したパルス電流波形の立上りとパルス波形を示す.電流パルスの立上りにおいて、ツインヘッド型光プローブ電流センサとロゴスキーコイルの出力波形は遅れや乱れはなく、良好な結果を得られた.この立上りは周波数に換算すると12.5 MHzに相当するため、少なくともこの程度の周波数に対しては問題なく応答できることが確認できた.

パルス電流波形全体を比較すると、パルスの立上り後と立下り の部分において出力波形が大きく異なっている. ロゴスキーコイ ルの立上り後の計測波形が右下がりに減少するのは、ロゴスキー コイルが電流の時間変化率 (di/dt) を積分することで電流を計測し ているからであり、直流成分を原理上測定できないためである. 同様の理由で立下りも出力が下がってしまうため、負にオーバー シュートするように表れてしまう. 一方、集磁ヨーク付ツインへ ッド型光プローブ電流センサは、Faraday 素子の磁化によって生じ る Faraday 回転角を計測しているため、電流の直流成分を測定でき、 20 A 程度の電流であれば磁気飽和なく測定できることが確認でき た.

4. まとめ

本論文では、絶対値計測可能な光プローブ電流センサの開発を 目的とし、磁性材料を用いた集磁ヨークとツインヘッド型を同時 に採用した集磁ヨーク付ツインヘッド型光プローブ電流センサを 検討および試作、評価した.本研究により明らかになった諸点を 以下に述べる.



Fig. 14 Schematic view of optical system in single-head-type optical probe current sensor.



Fig. 15 Pulse current waveform measured by twin-head-type optical probe current sensor with magnetic yoke.



Fig. 16 Variation of output deviation in position 2-5.

 Table 1
 Sensor output deviation of each position (2)-(5) from position (1) in twin-head-type optical probe current sensor with magnetic yoke.

Position	Simulation	Measurement
2	-2.4%	-2.0%
3	-2.4%	-2.4%
4	+3.5%	+2.3%
5	+3.6%	+2.9%



(a) Measurement waveform of rising pulse current



(b) Measurement waveform of pulse current **Fig. 17** Comparison of measurement waveforms between twin-head optical probe current sensor with magnetic focusing yoke and Rogowski coil.

- (1) ツインヘッド型を採用することで集磁ヨークに鉄系アモルファス合金球形粉末コンポジット材料のような低透磁率材料(μ'=20)を使用しても、導線位置による出力偏差を2本のセンサヘッドが相殺し、±3%程度の出力偏差で絶対計測が可能である.
- (2) Current probe calibrator を使用したパルス電流波形計測に おいて、周波数に換算すると12.5 MHz に相当する立上り を計測でき、直流成分も計測できることを明らかにした.

今後の展望として、ツインヘッド型光プローブ電流センサを構 成する光学素子を減らすため、光源を1つで構成する光学系を検 討する.また、集磁ヨークによる挿入インピーダンスをより低減 するため、集磁ヨークの形状・寸法や使用材料を再検討し、より 低侵襲で絶対計測可能な電流センサを開発する.

謝辞 本研究は、NEDO「官民による若手研究者発掘支援事業」 共同研究フェーズ(2023 度新エネ領ム第 1002006 号)の助成を受けたものである.

References

- 1) Y. Takahashi and T. Endo: J. Jpn. Inst. Electron. Packaging, 24, 215 (2021).
- N. Sato and H.Yamamoto: *Rep. Chiba Inst. Technol.*, **62**, 23 (2015).
- 3) R. M. Silva, H. Marins, I. Nascimento, J. M. Baptista, A. L. Ribeiro, J. L. Santos, P. Jorge, and O. Frazão: *Appl. Sci.*, 2, 602 (2012).
- M. Miyamoto, T. Kubo, Y. Fujishiro, K. Shiota, M. Sonehara, and T. Sato: *Intermag 2018 Digest Book*, p.754 (2018).
- S. Sue, M. Miyamoto, T. Kubo, M. Sonehara, and T. Sato: *IEEE Trans. Magn.*, 59, 4000506 (2023).
- 6) A. D. Block, P. Dulal, B. J. Stadler, and N. C. Seaton: *IEEE Photonics J.*, 6, 0600308 (2014).
- 7) M. N. Deeter, A. H. Rose, and G. W. Day: J. Light. Technol., 8, 1838 (1990).
- 8) N. Yabu, K. Sugimura, D. Shibamoto, Y. Inagaki, D. Ueda, M. Sonehara, and T. Sato: *The Papers of Tech. Meeting on Magn.*, *IEEJ*, MAG-17-200, (2017).
- K. Furuya, K. Iwami, S. Ota, K. Yamazaki, T. Kubo, M. Miyamoto, M. Sonehara, and T. Sato: *43rd Annual Conf. Magn. Jpn.*, 25pD-6, (2019).

2024年10月22日受理, 2025年3月11日採録