#### (19) 日本国特許庁(JP)

# (12) 特許公報(B2)

(11) 特許番号

## 特許第5594915号

(P5594915)

(45) 発行日 平成26年9月24日 (2014.9.24)

- (24) 登録日 平成26年8月15日 (2014.8.15)
- (51) Int.Cl. F I **GO1R 15/20 (2006.01)** GO1R 15/02 A **HO1L 43/08 (2006.01)** HO1L 43/08 Z

請求項の数 4 (全 20 頁)

(21) 出願番号	特願2012-504384 (P2012-504384)	(73)特許権者	f 310014322									
(86) (22) 出願日	平成23年2月17日 (2011.2.17)		アルプス・グリーンデバイス株式会社									
(86) 国際出願番号	PCT/JP2011/053343		東京都大田区雪谷大塚町1番7号									
(87) 国際公開番号	W02011/111493	(74) 代理人	100085453									
(87) 国際公開日	平成23年9月15日 (2011.9.15)		弁理士 野▲崎▼ 照夫									
審査請求日	平成24年9月11日 (2012.9.11)	(74)代理人	100108006									
(31) 優先権主張番号	特願2010-56154 (P2010-56154)		弁理士 松下 昌弘									
(32) 優先日	平成22年3月12日 (2010.3.12)	(72)発明者	一戸健司									
(33) 優先権主張国	日本国(JP)		東京都大田区雪谷大塚町1番7号 アルプ									
			ス・グリーンデバイス株式会社内									
		(72)発明者	斎藤 正路									
			東京都大田区雪谷大塚町1番7号 アルプ									
			ス・グリーンデバイス株式会社内									
			最終自に続く									

(54) 【発明の名称】 電流センサ

(57)【特許請求の範囲】

【請求項1】

被測定電流からの誘導磁界の印加により抵抗値が変化する4つの磁気抵抗効果素子で構成され、2つの磁気抵抗効果素子間の出力を備える磁界検出ブリッジ回路を有する電流センサであって、

前記4つの磁気抵抗効果素子は、抵抗変化率が同じであり、反平行結合膜を介して第1 の強磁性膜と第2の強磁性膜とを反強磁性的に結合させてなるセルフピン止め型の強磁性 固定層と、非磁性中間層と、軟磁性自由層とを有し、前記出力を与える2つの磁気抵抗効 果素子の強磁性固定層の磁化方向が互いに180。異なる方向であり、前記磁気検出ブリ ッジ回路は、電源供給点に対して対称である配線を有しており、

10

前記磁気抵抗効果素子の近傍に、前記誘導磁界を相殺するキャンセル磁界を発生するフィードバックコイルを有し、

前記磁気検出ブリッジ回路で得られる電圧差により前記フィードバックコイルに通電し て前記誘導磁界と前記キャンセル磁界とが相殺される平衡状態となったときの前記フィー ドバックコイルに流れる電流に基づいて前記被測定電流を測定するものであって、

前記4つの磁気抵抗効果素子は、その長手方向が互いに平行になるように配置された複数の帯状の長尺パターンが折り返してなる形状を有し、前記誘導磁界及び前記キャンセル 磁界が前記長手方向に直交する方向に沿うように印加されることを特徴とする電流センサ 前記誘導磁界を減衰させると共に前記キャンセル磁界をエンハンスする磁気シールドを さらに有することを特徴とする請求項1記載の<u>電流</u>センサ。

【請求項3】

前記第1の強磁性膜が40原子%~80原子%のFeを含むCoFe合金で構成され、 前記第2の強磁性膜が0原子%~40原子%のFeを含むCoFe合金で構成されている ことを特徴とする請求項1<u>または2</u>に記載の電流センサ。

【請求項4】

前記磁気シールドは、アモルファス磁性材料、パーマロイ系磁性材料、及び鉄系微結晶 材料からなる群より選ばれた高透磁率材料で構成されていることを特徴とする請求項2に 記載の電流センサ。

【発明の詳細な説明】

【技術分野】

[0001]

本発明は、磁気抵抗効果素子(TMR素子、GMR素子)を用いた電流センサに関する

【背景技術】

[0002]

[0003]

電気自動車においては、エンジンで発電した電気を用いてモータを駆動しており、この モータ駆動用の電流の大きさは、例えば電流センサにより検出される。この電流センサと しては、導体の周囲に、一部に切り欠き(コアギャップ)を有する磁気コアを配置し、こ のコアギャップ内に磁気検出素子を配置してなるものである。

20

30

10

電流センサの磁気検出素子として、磁化方向が固定された固定磁性層、非磁性層、及び 磁化方向が外部磁界に対して変動するフリー磁性層の積層構造を備える磁気抵抗効果素子 (GMR素子、TMR素子)などが用いられている。このような電流センサにおいては、 磁気抵抗効果素子と固定抵抗素子とでフルブリッジ回路を構成している(特許文献1)。 【0004】

磁気抵抗効果素子と固定抵抗素子とで磁気検出ブリッジ回路(磁界検出ブリッジ回路) を構成した電流センサとしては、例えば、図16及び図17に示す磁気平衡式電流センサ がある。磁気平衡式電流センサは、磁気検出ブリッジ回路2で得られる電圧差によりフィ ードバックコイルに通電して、導体1を通電する被測定電流Iにより発生する誘導磁界と フィードバックコイルにより発生するキャンセル磁界とが相殺される平衡状態となったと きのフィードバックコイルに流れる電流に基づいて被測定電流を測定するものである。 【0005】

図16に示す電流センサの磁気検出ブリッジ回路2は、1つの磁気抵抗効果素子201 と、3つの固定抵抗素子202a~202cとで構成されている。この磁気検出ブリッジ 回路2において、ゼロ磁場での磁気抵抗効果素子201の抵抗値と、固定抵抗素子202 a~202cの抵抗値とは同じである(R<sub>com</sub>)。また、固定抵抗素子202b,20 2c間の出力をOut1とし、磁気抵抗効果素子201と固定抵抗素子202aとの間の 出力をOut2とする。また、固定抵抗素子202bの抵抗値をR1とし、固定抵抗素子 202aの抵抗値をR2とし、固定抵抗素子202cの抵抗値をR3とし、磁気抵抗効果 素子201の抵抗値をR4とする。

[0006]

ここで、被測定電流Iにより発生する誘導磁界による磁気抵抗効果素子21の抵抗変化 量を Rとしたときに、ブリッジ中点電位差(Out1-Out2)を求めると、次のよ うになる。

V d d - G n d 1 間抵抗 = R 1 + R 3 = 2 × R <sub>c o m</sub> V d d - G n d 2 間抵抗 = R 2 + (R 4 - R) = 2 × R <sub>c o m</sub> - R O u t 1 電位 = (R <sub>c o m</sub>) / (2 × R <sub>c o m</sub>) × V d d O u t 2 電位 = (R <sub>c o m</sub> - R) / (2 × R <sub>c o m</sub> - R) × V d d

40

気	抵	抗	効	果	素	子	2	0	1	а	,	2	0	1	b	Ø	抵	抗	変	化	率	は	同	じ	で	あ	る	0	ま	た	`	磁	気	抵	抗	効	果	素子	-
2	0	1	b	と	固	定	抵	抗	素	子	2	0	2	b	と	Ø	間	Ø	出	力	を	0	u	t	1	と	し	•	磁	気	抵	抗	効	果	素	子	2	0 1	
а	と	古	定	抵	抗	素	子	2	0	2	а	と	Ø	間	Ø	出	力	を	0	u	t	2	と	す	る	0	ま	た	、	磁	気	抵	抗	効	果	素	子	20	
1	b	Ø	抵	抗	値	を	R	1	と	し	、	固	定	抵	抗	素	子	2	0	2	а	Ø	抵	抗	値	を	R	2	と	し	、	固	定	抵	抗	素	子	20	
2	b	の	抵	抗	値	を	R	3	と	し	、	磁	気	抵	抗	効	果	素	子	2	0	1	а	Ø	抵	抗	値	を	R	4	と	す	る	0					
ľ	0	0	0	8	]																																		
	こ	こ	で	、	被	測	定	電	流	Ι	に	よ	IJ	発	生	す	る	誘	導	磁	界	に	よ	る	磁	気	抵	抗	効	果	素	子	2	0	1	а	,	20	
1	b	<sub>ກ</sub>	抵	抗	変	化	量	を		R	と	υ	た	と	き	に	、	ブ	IJ	ッ	ジ	中	点	電	位	差	(	0	u	t	1	-	0	u	t	2	):	を求	-
め	る	Ł		次	の	よ	う	に	な	る																	•												
	V	d	d	-	G	n	d	1	間	抵	抗	=	(	R	1	-		R	)	+	R	3	=	2	×	R	~	0	m	-		R							
	v	d	d	-	G	n	d	2	間	抵	抗	=	R	2	+	(	R	4	-		R	)	=	2	×	R	c	0		-		R							
	0	u	t	1	雷	位	=	(	R			-	)	7	(	2	×	R	~			-		R	)	×	v	d	d										
	0	u	t	2	雷	位	=	(	R	C	0		-		Ŕ	)	7	(	2	×	R	_	_		-		R	)	×	v	d	d							
	0	u	t	1	-	0	u	t	2	雷	心	 差	=		R	,	(	2	×	R		c	0	- -		R	)	×	v	d	d	-							
r	先	行	技	祈	$\mathbf{\nabla}$	尌	]	-	-			-					`	-			C	0	m				,		•	0.	0.								
r	坊	許	√ √	献	î	1.171	-																																
r	0	0	0	щл 9	1																																		
r	屿	鲜	ъ Ф	」	1	1	焅	盟	2	0	0	7	_	2	Δ	8	0	5	Δ	문	ふ	軺																	
r	恐恐	RE	ົ ທ	椒	, 亜	1	19	U	-	Ŭ	Ũ	'		2	•	U	Ŭ	5	•	5	4	TIX																	
r	光登	印日	が	留	シュ	▲ 	F	う	سل	ᡖ	z	諢	詚	1																									
r	0	0	رر 1	 ∩	1	0	5	2	<u> </u>	,	ິ	цл	AC.Z.	4																									
•	ı.	し か		けた	⊿ が	5		জ	1	6	ТЪ	7 K	জ	1	7	17	ᆕ	᠇	动	墂	梌	щ	ブ		NI.	=>	п	攺	ጠ	燼	БŮ	17	ぉ	. \	7	1+		- <b>7</b> 11	
NJ	ジ	二 山	占	含雷	/」 (	乏差	` መ	⊠ ≓	' መ	公公	尽员	17		R	, መ	百百	尓を	, 全	наа Бл	ズ	17	ш ろ	1	-	ר ה	/ t-	ш ж	ᄪ	初初	调	流完	雷	い流	т	с г	یم، ۲	11	シッ 登生	
ੇ ਰ	/ z	訸	~~~~	唈	一天	순 년 -	34	1.	7	四	占	」 一	仚	.∖ ≢	ም መ	归	た カ	ロが	//U 宗	、 全	יי לז	۵ ۲۲	。 仮川	亡亦	12	たを		` 大	ਾਨ ਰ	12.7	汇	电完	浩	上	べが	G 任	े. रू	ホエ	•
ر لر	ы П	5	寺問	<sup>144</sup>	が	にあ	~」 ス	0	C	.1.	~~~	-8	14	æ	02	ш	/ ]	/5	76	-	.0	-0	17.3	×	10	Ċ	×1 /	C	,	`	77.3	~	тĦ	IX.	/5	11.0	1.		
r	0	0	1	心 1	۰ <i>۲</i>	CO)	5	0																															
•	*	0 彩	, BH	'  +	⊿ か	ታ	z	占	1-	欿	ᆚ	7	<i>t</i> >	*	ħ	<del>1</del>	±		で	あ	11		边	司	÷	æ	沄	1-	⊢	11	彩	4	ォ	z	訸	道	<b>c</b> ;;;;; '	⊞ I-	
<del>31</del>	4	元 7	ър П	占	が重	小	ິ ≚	<u>ም</u>	лС Щ	一	が	L H	'소 (万비	で赤	10 12	たた	- -	1.	C	の宣	・フ ¥圭	、 府	70	一面	汇	电	流完	たた	よ	ッニ	元	エレ	ッが	って	いち	守 ス		ぶち	,
۲X ۲	+	t t	+H	黑	电才	л Z	左 一	رن بر	山左	「 日	/J・ 65	بار س	171	攵	11	æ	~//	0	`	同	↑月	反	C	电	ΠL	/则	Æ	Ċ	1 J	)	C	C	<i>.</i> ۲	C	C	ູ	毛 /	n L	
י ר	ジョ	仓昭	灰た	供飯	9 :击	থ ক	د ع	C t-	Ъ Ж	н Ф	可手	С EЛ	9 1	ວ	0																								
r	示	咫	۰۲ ۱	肝干	/不 】	9	ວ	IC.	رہ	0)	Ŧ	FX	1																										
L	*	0 7%		2 	⊿ ∰≣	沄	+7	۰,	++	1+		之中	) Ell	÷	æ	沄	ሐ	r.		≦禾	渞	ᄨ	▦		сп	<del>1</del> п	ı–	⊢	11	tπ	tà	店	が	र्तात	w	ォ	z	1-	,
	平动	光生	听ザ	切坊	电动	皿	ビ表	ノヱ	リブ	は壊	、 亡	T/X →	∞−	Æ	电力	灬	ፓ. ጠ	っ 1社	の伝	訪	守坊	加盟	ット 田	の表	고	四	с Л	ъ щ	ッカ	乱	仉	旧ラ	IJ.	夂	11 110	9 · t全 ·	ы П	ィ ノ ゴ ロ	,
رں 	122	× L	ゴル ワタ	九左	x)」 右	ホオ	示 Z	」 雷	て法	1円	ли 、	с ++	10	、 本	2	ר ד	0)	μzz	×ı	31%	376	XIJ	木	杀	J	ΙIJ	0)	щ	/]	č	MHB	λ	5	чzz	76	1921	ц	<i>J</i> .J	
9	ン	비 는그	山口	<u>ر</u> م	Э Л	9 ⊤∺	ວ E	电+红	/元 +主	ビ		リ主	~	の 1+	5	ך +ת	、 +±	गंड	v	1	<b>т</b> и,		۱ »	~	+	12		_	ज्ञ	<u>ن</u> ے	4±	~	咕	±	~	, .	<b>7</b> (	<u>₩</u> 1	
~	削		4	ノ曲	5	19 <u>44</u>	ম	교	仉	ХЛ т <del>н</del>	未	糸曲	ナレ	ાન *	、 	ᇖ	1几 7∺	笅	11 65	半	/J` 4+	回へ		С ш	の	リか	` 7	区上	++- 11	17	后し		脵	Ъ Ж	エロ	0 ~:	( ) ()	売 I	_
の 回	浊	悩	生	脵	∠ +⊦	π∺	۲ ۲	С т	短間	慨	任	脵	<b>亡</b>	е 7#	风	浊	如然	任	町	ار ج	結 ★	百	9	뇬	( ±7	Ъ Ш	ຈ +	ゼ ナ	ル ー	ノ ニ	C 7	2	Ш ПС	øን መ	空	の /= ·	」虫 1 +エ・	吆 1生 +→ →+	-
回回	正	層フ	2	` 744	ᆥ	加级	11	뿌	间	圕の	ح ۳	` ///	戦	앫	1£	日	田	層	2	æ	1月		``	則	記	田	ノ	æ —	与 +	х. 	ර	2 	ر 	0) 	앫	凤 : ふ		ᆙᄭᅇᇨ	J
米	系	十一	0	蚀	如幺幺	任	回	正	<b></b> 溜	ທ ⊢	如然	1Ľ	Ъ ,	回	か	묘 15		ار ب		8 =-	U /白	÷	<b></b> →	<u>ال</u> ر ا	୮	万	回 (11)	C	ወ	U	`	月リ	記	144	ᆪ	快i	ц	י כ	
ভ	シュ	回	路	ほん	、 、	電	ぷ	供用	給	京フ		对	し (立	( 	УJ	称	С т	め	ຈ •=	昭	緑田	を	1月		( 	ರ ಕ	ע ד	`						-	74.	4.			
	刖	記	ໝ	凤	批	扤	幼	果	索	ſ	0	冱	傍	に	`	刖	記	誘	导	如丝	界	を	相	殺	9	ବ	Ŧ	ヤ	ン	セ	ル	欿	界	を	充	王	9	5)	
1		۲ 	バ	ッ	ク い	1	1	1	を	有い				/	_	ц.	_	<b>—</b>	_	<u>.</u>				رد	<u> </u>	_			12			F	_			ı	. –	<b>—</b> ·	
	前	記	磁	気	検	出	ブ	IJ	ッ	ジ	回	路	で	得	5	れ	3	電	圧	差	IC ,	r L	ני -	前一	記	フ	1	-	ド	Л	ッ	7		1	ル	にう	通 '	電し	,
τ	刵	記	誘	導	磁	界	E	前	記	+	ヤ	ン	セ	ル	磁	界	۲	が	相	殺	ਣ	n	ත 	平	衡	状	態	2	な	つ	た	۲	ਣ ·	の	前	記	フ	イ —	
ド	バ	ッ	ク	$\square$	1	ル	に	流	れ	る	電	流	に	基	づ	11	τ	前	記	被	測	定	電	流	を	測	定	す	3	も	ወ	で	あ	っ	τ	、			

10

20

30

40

50

図17に示す電流センサの磁気検出ブリッジ回路2は、2つの磁気抵抗効果素子201 a,201bと、2つの固定抵抗素子202a,202bとで構成されている。この磁気 検出ブリッジ回路2において、ゼロ磁場での磁気抵抗効果素子201a,201bの抵抗 値と、固定抵抗素子202a,201bの抵抗値とは同じである(R<sub>com</sub>)。また、磁

Out1-Out2電位差= R/{2×(2×R<sub>com</sub>- R)}×Vdd

[0007]

前記4つの磁気抵抗効果素子は、その長手方向が互いに平行になるように配置された複 数の帯状の長尺パターンが折り返してなる形状を有し、前記誘導磁界及び前記キャンセル 磁界が前記長手方向に直交する方向に沿うように印加されることを特徴とする。

[0013]

この構成によれば、磁気検出ブリッジ回路において中点電位を出力する2つの磁気抵抗 効果素子のセルフピン止め型の強磁性固定層の磁化方向が互いに180。異なる方向であ るので、被測定電流により発生する誘導磁界に対して中点電位差の出力が比例変化を示し 、高精度で電流測定を行うことができる。また、この構成によれば、磁気検出ブリッジ回 路における配線が電源供給点に対して対称であるので、磁気検出ブリッジ回路内で配線抵 抗の差がなく、より高精度に電流測定を行うことができる。

[0014]

本発明の電流センサにおいては、前記誘導磁界を減衰させると共に前記キャンセル磁界 をエンハンスする磁気シールドをさらに有することが好ましい。

[0017]

本発明の電流センサは、前記第1の強磁性膜が40原子%~80原子%のFeを含むC oFe合金で構成され、前記第2の強磁性膜が0原子%~40原子%のFeを含むCoF e合金で構成されていることが好ましい。

[0018]

本発明の電流センサは、前記磁気シールドは、アモルファス磁性材料、パーマロイ系磁 20 性材料、及び鉄系微結晶材料からなる群より選ばれた高透磁率材料で構成されていること が好ましい。

【発明の効果】

[0019]

本発明によれば、被測定電流からの誘導磁界の印加により抵抗値が変化する4つの磁気 抵抗効果素子で構成され、2つの磁気抵抗効果素子間の出力を備える磁界検出ブリッジ回 路を有する電流センサであって、前記4つの磁気抵抗効果素子は、抵抗変化率が同じであ り、反平行結合膜を介して第1の強磁性膜と第2の強磁性膜とを反強磁性的に結合させて なるセルフピン止め型の強磁性固定層と、非磁性中間層と、軟磁性自由層とを有し、前記 出力を与える2つの磁気抵抗効果素子の強磁性固定層の磁化方向が互いに180。異なる 方向であり、前記磁気検出ブリッジ回路は、電源供給点に対して対称である配線を有する ので、被測定電流により発生する誘導磁界に対して中点電位差の出力が比例変化を示し、 さらに、磁気検出ブリッジ回路内で配線抵抗の差がなく、高精度に電流測定を行うことが できる。

【図面の簡単な説明】

[0020]

【図1】本発明の実施の形態に係る磁気平衡式電流センサを示す図である。

【図2】本発明の実施の形態に係る磁気平衡式電流センサを示す図である。

【図3】図1に示す磁気平衡式電流センサを示す断面図である。

【図4】本発明の実施の形態に係る磁気平衡式電流センサにおける磁気検出ブリッジ回路 を示す図である。

【図5】(a)は、本発明の実施の形態に係る磁気平衡式電流センサにおける磁気検出ブ リッジ回路の配線パターンを説明するための図であり、(b)は、(a)におけるVB-V B 線に沿う断面図である。

【図6】(a)は、本発明の実施の形態に係る磁気平衡式電流センサにおける磁気検出ブ リッジ回路の配線パターンを説明するための図であり、(b)は、(a)におけるVIB VIB線に沿う断面図である。

【図7】(a)は、本発明の実施の形態に係る磁気平衡式電流センサにおける磁気検出ブ リッジ回路の配線パターンを説明するための図であり、(b)は、(a)におけるVII B - V I I B 線に沿う断面図である。

【図8】中点電位差と被測定電流による誘導磁界との間の関係を示す図である。

10

30

【図9】本発明の実施の形態に係る磁気比例式電流センサにおける磁気検出ブリッジ回路 の配線パターンを説明するための図である。

(5)

【図10】(a)~(c)は、本発明の実施の形態に係る電流センサにおける磁気抵抗効 果素子の製造方法を説明するための図である。

【図11】(a)~(c)は、本発明の実施の形態に係る電流センサにおける磁気抵抗効 果素子の製造方法を説明するための図である。

【図12】参考例として磁気比例式電流センサを示す図である。

【図13】参考例の磁気比例式電流センサを示す図である。

【図14】図12に示す磁気比例式電流センサを示す断面図である。

【図15】<u>参考例の</u>磁気比例式電流センサにおける磁気検出ブリッジ回路を示す図である 10

【図16】従来の磁気平衡式電流センサにおける磁気検出ブリッジ回路を示す図である。 【図17】従来の磁気平衡式電流センサにおける磁気検出ブリッジ回路を示す図である。 【発明を実施するための形態】

[0021]

以下、本発明の実施の形態について、添付図面を参照して詳細に説明する。まず、本発明に係る電流センサが磁気平衡式電流センサである場合について説明する。

【0022】

図1及び図2は、本発明の実施の形態に係る磁気平衡式電流センサを示す図である。本 実施の形態においては、図1及び図2に示す磁気平衡式電流センサは、被測定電流Iが流 れる導体11の近傍に配設される。この磁気平衡式電流センサは、導体11に流れる被測 定電流Iによる誘導磁界を打ち消す磁界(キャンセル磁界)を生じさせるフィードバック 回路12を備えている。このフィードバック回路12は、被測定電流Iによって発生する 磁界を打ち消す方向に巻回されたフィードバックコイル121と、4つの磁気抵抗効果素 子122a~122dとを有する。

【0023】

フィードバックコイル121は平面コイルで構成されている。この構成においては、磁 気コアを有しないので、低コストでフィードバックコイルを作製することができる。また 、トロイダルコイルの場合に比べて、フィードバックコイルから生じるキャンセル磁界が 広範囲に拡がることを防止でき、周辺回路に影響を与えることを回避できる。さらに、ト ロイダルコイルの場合に比べて、被測定電流が交流の場合に、フィードバックコイルによ るキャンセル磁界の制御が容易であり、制御のために流す電流もそれほど大きくならない 。これらの効果については、被測定電流が交流で高周波になるほど大きくなる。フィード バックコイル121は平面コイルで構成する場合において、平面コイルの形成面と平行な 面内で誘導磁界とキャンセル磁界の両方が生じるように平面コイルが設けられていること が好ましい。

【0024】

磁気抵抗効果素子122a~122dは、被測定電流Iからの誘導磁界の印加により抵抗値が変化する。この4つの磁気抵抗効果素子122a~122dにより磁界検出ブリッジ回路を構成している。このように磁気抵抗効果素子を有する磁界検出ブリッジ回路を用いることにより、高感度の磁気平衡式電流センサを実現することができる。 【0025】

この磁界検出ブリッジ回路は、被測定電流Iにより生じた誘導磁界に応じた電圧差を生 じる2つの出力を備える。図2に示す磁界検出ブリッジ回路においては、磁気抵抗効果素 子122bと磁気抵抗効果素子122cとの間の接続点に電源Vddが接続されており、 磁気抵抗効果素子122aと磁気抵抗効果素子122dとの間の接続点にグランド(GN D)が接続されている。さらに、この磁界検出ブリッジ回路においては、磁気抵抗効果素 子122a,122b間の接続点から一つの出力(Out1)を取り出し、磁気抵抗効果 素子122c,122d間の接続点からもう一つの出力(Out2)を取り出している。 これらの2つの出力は増幅器124で増幅され、フィードバックコイル121に電流(フ

20

ィードバック電流)として与えられる。このフィードバック電流は、誘導磁界に応じた電 圧差に対応する。このとき、フィードバックコイル121には、誘導磁界を相殺するキャ ンセル磁界が発生する。そして、誘導磁界とキャンセル磁界とが相殺される平衡状態とな ったときのフィードバックコイル121に流れる電流に基づいて検出部(検出抵抗R)で 被測定電流を測定する。

【0026】

図3は、図1に示す磁気平衡式電流センサを示す断面図である。図3に示すように、本 実施の形態に係る磁気平衡式電流センサにおいては、フィードバックコイル、磁気シール ド及び磁界検出ブリッジ回路が同一基板21上に形成されている。図3に示す構成におい ては、フィードバックコイルが、磁気シールドと磁界検出ブリッジ回路の間に配置され、 磁気シールドが被測定電流Iに近い側に配置されている。すなわち、導体11に近い側か ら磁気シールド、フィードバックコイル、磁気抵抗効果素子の順に配置する。これにより 、磁気抵抗効果素子を導体11から最も遠ざけることができ、被測定電流Iから磁気抵抗 効果素子に印加される誘導磁界を小さくすることができる。また、磁気シールドを最も導 体11に近づけることができるので、誘導磁界の減衰効果をより高めることができる。し たがって、フィードバックコイルからのキャンセル磁界を小さくすることができる。

図3に示す層構成について詳細に説明する。図3に示す磁気平衡式電流センサにおいて は、基板21上に絶縁層である熱シリコン酸化膜22が形成されている。熱シリコン酸化 膜22上には、アルミニウム酸化膜23が形成されている。アルミニウム酸化膜23は、 例えば、スパッタリングなどの方法により成膜することができる。また、基板21として は、シリコン基板などが用いられる。

20

10

【0028】

アルミニウム酸化膜23上には、磁気抵抗効果素子122a~122dが形成されてお り、磁界検出ブリッジ回路が作り込まれる。磁気抵抗効果素子122a~122dとして は、TMR素子(トンネル型磁気抵抗効果素子)、GMR素子(巨大磁気抵抗効果素子) などを用いることができる。本発明に係る磁気平衡式電流センサにおいて用いられる磁気 抵抗効果素子の膜構成については後述する。

【0029】

磁気抵抗効果素子としては、図2の拡大図に示すように、その長手方向が互いに平行に 30 なるように配置された複数の帯状の長尺パターン(ストライプ)が折り返してなる形状( ミアンダ形状)を有するGMR素子であることが好ましい。このミアンダ形状において、 感度軸方向(Pin方向)は、長尺パターンの長手方向(ストライプ長手方向)に対して 直交する方向(ストライプ幅方向)である。このミアンダ形状においては、誘導磁界及び キャンセル磁界がストライプ長手方向に直交する方向(ストライプ幅方向)に沿うように 印加される。

このミアンダ形状においては、リニアリティを考慮すると、ピン(Pin)方向の幅が 1µm~10µmであることが好ましい。この場合において、リニアリティを考慮すると 、長手方向が誘導磁界の方向及びキャンセル磁界の方向に対して共に垂直になることが望 ましい。このようなミアンダ形状にすることにより、ホール素子よりも少ない端子数(2 端子)で磁気抵抗効果素子の出力を採ることができる。

【0031】

また、アルミニウム酸化膜23上には、電極24が形成されている。電極24は、電極 材料を成膜した後に、フォトリソグラフィ及びエッチングにより形成することができる。 【0032】

磁気抵抗効果素子122 a ~122 d 及び電極24を形成したアルミニウム酸化膜23 上には、絶縁層としてポリイミド層25が形成されている。ポリイミド層25 は、ポリイ ミド材料を塗布し、硬化することにより形成することができる。

[0033]

ポリイミド層25上には、シリコン酸化膜27が形成されている。シリコン酸化膜27 は、例えば、スパッタリングなどの方法により成膜することができる。 【0034】

(7)

シリコン酸化膜27上には、フィードバックコイル121が形成されている。フィード バックコイル121は、コイル材料を成膜した後に、フォトリソグラフィ及びエッチング により形成することができる。あるいは、フィードバックコイル121は、下地材料を成 膜した後に、フォトリソグラフィ及びめっきにより形成することができる。 【0035】

また、シリコン酸化膜27上には、フィードバックコイル121の近傍にコイル電極2 8が形成されている。コイル電極28は、電極材料を成膜した後に、フォトリソグラフィ <sup>10</sup> 及びエッチングにより形成することができる。

【0036】

フィードバックコイル121及びコイル電極28を形成したシリコン酸化膜27上には、絶縁層としてポリイミド層29が形成されている。ポリイミド層29は、ポリイミド材料を塗布し、硬化することにより形成することができる。

【0037】

ポリイミド層29上には、磁気シールド30が形成されている。磁気シールド30を構 成する材料としては、アモルファス磁性材料、パーマロイ系磁性材料、又は鉄系微結晶材 料等の高透磁率材料を用いることができる。

【 0 0 3 8 】

ポリイミド層29上には、シリコン酸化膜31が形成されている。シリコン酸化膜31 は、例えば、スパッタリングなどの方法により成膜することができる。ポリイミド層29 及びシリコン酸化膜31の所定の領域(コイル電極28の領域及び電極24の領域)にコ ンタクトホールが形成され、そのコンタクトホールに電極パッド32,26がそれぞれ形 成されている。コンタクトホールの形成には、フォトリソグラフィ及びエッチングなどが 用いられる。電極パッド32,26は、電極材料を成膜した後に、フォトリソグラフィ及 びめっきにより形成することができる。

[0039]

このような構成を有する磁気平衡式電流センサにおいては、図3に示すように、被測定 電流Iから発生した誘導磁界Aを磁気抵抗効果素子で受け、その誘導磁界をフィードバッ クしてフィードバックコイル121からキャンセル磁界Bを発生し、2つの磁界(誘導磁 界A、キャンセル磁界B)を相殺して磁気抵抗効果素子122a~122dに印加する磁 場が零になるように適宜調整する。

[0040]

本発明の磁気平衡式電流センサにおいては、図3に示すように、フィードバックコイル 121に隣接して磁気シールド30を有する。磁気シールド30は、被測定電流Iから生 じ磁気抵抗効果素子122a~122dに印加される誘導磁界を減衰させる(磁気抵抗効 果素子122a~122dにおいては誘導磁界Aの方向とキャンセル磁界Bの方向が逆方 向)と共に、フィードバックコイル121からのキャンセル磁界Bをエンハンスする(磁 気シールド30においては誘導磁界Aの方向とキャンセル磁界Bの方向が同方向)ことが できる。したがって、磁気シールド30が磁気ヨークとして機能するため、フィードバッ クコイル121に流す電流を小さくすることができ、省電力化を図ることができる。また 、この磁気シールド30により、外部磁界の影響を低減させることができる。

上記構成を有する磁気平衡式電流センサは、磁気検出素子として磁気抵抗効果素子、特にGMR素子やTMR素子を有する磁界検出プリッジ回路を用いる。これにより、高感度の磁気平衡式電流センサを実現することができる。また、この磁気平衡式電流センサは、磁気検出ブリッジ回路が膜構成の同じ4つの磁気抵抗効果素子で構成されている。また、 上記構成を有する磁気平衡式電流センサは、フィードバックコイル121、磁気シールド 30及び磁界検出ブリッジ回路が同一基板上に形成されてなるので、小型化を図ることが

20

できる。さらに、この磁気平衡式電流センサは、磁気コアを有しない構成であるので、小 型化、低コスト化を図ることができる。

【0042】

本発明において使用する磁気抵抗効果素子の膜構成は、例えば、図10(a)に示すも のである。すなわち、磁気抵抗効果素子は、図10(a)に示すように、基板41に設け られた積層構造を有する。なお、図10(a)においては、説明を簡単にするために、基 板41には磁気抵抗効果素子以外の下地層などは省略して図示している。磁気抵抗効果素 子は、シード層42a、第1の強磁性膜43a、反平行結合膜44a、第2の強磁性膜4 5a、非磁性中間層46a、軟磁性自由層(フリー磁性層)47a,48a、及び保護層 49aを含む。

【0043】

シード層42aは、NiFeCrあるいはCrなどで構成される。保護層49aは、T aなどで構成される。なお、上記積層構造において、基板41とシード層42aとの間に 、例えば、Ta,Hf,Nb,Zr,Ti,Mo,Wのうち少なくとも1つの元素などの 非磁性材料で構成される下地層を設けても良い。

【0044】

この磁気抵抗効果素子においては、反平行結合膜44aを介して第1の強磁性膜43a と第2の強磁性膜45aとを反強磁性的に結合させており、いわゆるセルフピン止め型の 強磁性固定層(SFP:Synthetic Ferri Pinned層)が構成されている。

【0045】

この強磁性固定層において、反平行結合膜44aの厚さを0.3nm~0.45nm、 もしくは、0.75nm~0.95nmにすることにより、第1の強磁性膜43aと第2 の強磁性膜45aとの間に強い反強磁性結合をもたらすことができる。

[0046]

また、第1の強磁性膜43aの磁化量(Ms・t)と第2の強磁性膜45aの磁化量( Ms・t)が実質的に同じである。すなわち、第1の強磁性膜43aと第2の強磁性膜4 5a間で磁化量の差が実質的にゼロである。このため、SFP層の実効的な異方性磁界が 大きい。したがって、反強磁性材料を用いなくても、強磁性固定層(Pin層)の磁化安 定性を十分に確保できる。これは、第1の強磁性膜の膜厚をt<sub>1</sub>とし、第2の強磁性膜の 膜厚をt<sub>2</sub>とし、両層の単位体積あたりの磁化及び誘導磁気異方性定数をそれぞれMs, Kとすると、SFP層の実効的な異方性磁界が次式(1)で示されるためである。

30

40

20

式(1)

eff H k = 2 (K・t<sub>1</sub> + K・t<sub>2</sub>) / (M s・t<sub>1</sub> - M s・t<sub>2</sub>) したがって、本発明の磁気平衡式電流センサに用いる磁気抵抗効果素子は、反強磁性層 を有しない膜構成を有する。

【0047】

第1の強磁性膜43 aのキュリー温度(T c )と第2の強磁性膜45 aのキュリー温度 (T c )とは、略同じである。これにより、高温環境においても両膜43 a ,45 aの磁 化量(M s ・ t )差が略ゼロとなり、高い磁化安定性を維持することができる。

【0048】

第1の強磁性膜43 aは、40原子%~80原子%のFeを含むCoFe合金で構成さ れていることが好ましい。これは、この組成範囲のCoFe合金が、大きな保磁力を有し 、外部磁場に対して磁化を安定に維持できるからである。また、第2の強磁性膜45 aは 、0原子%~40原子%のFeを含むCoFe合金で構成されていることが好ましい。こ れは、この組成範囲のCoFe合金が小さな保磁力を有し、第1の強磁性膜43 aが優先 的に磁化する方向に対して反平行方向(180°異なる方向)に磁化し易くなるためであ る。この結果、Hkをより大きくすることが可能となる。また、第2の強磁性膜45 aを この組成範囲に限定することで、磁気抵抗効果素子の抵抗変化率を大きくすることができ る。

[0049]

第1の強磁性膜43 a 及び第2の強磁性膜45 a は、その成膜中にミアンダ形状のスト ライプ幅方向に磁場が印加され、成膜後の第1の強磁性膜43 a 及び第2の強磁性膜45 aに誘導磁気異方性が付与されることが好ましい。これにより、両膜43 a , 45 a はス トライプ幅方向に反平行に磁化することになる。また、第1の強磁性膜43 a 及び第2の 強磁性膜45 a の磁化方向は、第1の強磁性膜43 a の成膜時の磁場印加方向で決まるた め、第1の強磁性膜43 a の成膜時の磁場印加方向を変えることにより、同一基板上に磁 化方向が異なる強磁性固定層を持つ複数の磁気抵抗効果素子を形成することが可能である

#### [0050]

強磁性固定層の反平行結合膜44aは、Ruなどにより構成される。また、軟磁性自由
 <sup>10</sup>
 層(フリー層)47a,48aは、CoFe合金、NiFe合金、CoFeNi合金など
 の磁性材料で構成される。また、非磁性中間層46aは、Cuなどにより構成される。また、軟磁性自由層47a,48aは、その成膜中にミアンダ形状のストライプ長手方向に
 磁場が印加され、成膜後の軟磁性自由層47a,48aには誘導磁気異方性が付与される
 ことが好ましい。これにより、磁気抵抗効果素子においては、ストライプ幅方向の外部磁
 場(被測定電流からの磁場)に対して線形的に抵抗変化し、ヒステリシスを小さくするこ
 とができる。このような磁気抵抗効果素子においては、強磁性固定層、非磁性中間層及び
 軟磁性自由層により、スピンバルプ構成を採っている。

【0051】

本発明の磁気平衡式電流センサで用いる磁気抵抗効果素子の膜構成の例としては、例え 20 ば、NiFeCr(シード層:5nm)/Fe<sub>70</sub>Co<sub>30</sub>(第1の強磁性膜:1.65 nm)/Ru(反平行結合膜:0.4nm)/Co<sub>90</sub>Fe<sub>10</sub>(第2の強磁性膜:2n m)/Cu(非磁性中間層:2.2nm)/Co<sub>90</sub>Fe<sub>10</sub>(軟磁性自由層:1nm) /NiFe(軟磁性自由層:7nm)/Ta(保護層:5nm)である。 【0052】

本発明の磁気平衡式電流センサにおいては、図4に示すように、中点電位(Out1) を出力する2つの磁気抵抗効果素子122b,122dの強磁性固定層の磁化方向(第2 の強磁性膜の磁化方向:Pin2)が互いに180。異なっており(反平行)、中点電位 (Out2)を出力する2つの磁気抵抗効果素子122a,122cの強磁性固定層の磁 化方向(第2の強磁性膜の磁化方向:Pin2)が互いに180。異なっている(反平行 )。また、4つの磁気抵抗効果素子122a~122dの抵抗変化率は同じである。磁気 抵抗効果素子122a~122dは、強磁性固定層に対する印加磁界の角度が同一である 場合、同一磁界強度で同一の抵抗変化率を示すことが好ましい。

【0053】

このように配置された4つの磁気抵抗効果素子122a~122dを有する磁気平衡式 電流センサにおいて、磁気検出ブリッジ回路の2つの出力(Out1、Out2)の電圧 差がゼロになるようにフィードバックコイル121から磁気抵抗効果素子にキャンセル磁 界を印加し、その際にフィードバックコイル121に流れる電流値を検出することにより 、被測定電流を測定する。このとき、4つの磁気抵抗効果素子122a~122dのうち 、磁気抵抗効果素子122a,122bは磁気抵抗効果素子として機能し、磁気抵抗効果 素子122c,122dは固定抵抗素子として機能する。

【0054】

図4に示すように、矢印方向に被測定電流Iが流れると、4つの磁気抵抗効果素子12 2a~122dには、それぞれ誘導磁界A及びキャンセル磁界Bが印加される。このとき 、被測定電流により発生する誘導磁界とキャンセル磁界の合成磁界強度がゼロとなる時に 、磁気検出ブリッジ回路の中点電位差がゼロとなる。

【0055】

このような磁気検出ブリッジ回路において、ゼロ磁場での磁気抵抗効果素子122a~ 122dの抵抗値は同じである(R<sub>c om</sub>)。また、磁気抵抗効果素子122a~122 dの抵抗変化率は同じである。また、磁気抵抗効果素子122b,122d間の出力をO

30

10

30

ut1とし、磁気抵抗効果素子122a,122c間の出力をOut2とする。また、磁気抵抗効果素子122bの抵抗値をR1とし、磁気抵抗効果素子122cの抵抗値をR2とし、磁気抵抗効果素子122dの抵抗値をR3とし、磁気抵抗効果素子122aの抵抗値をR4とする。

【 0 0 5 6 】

ここで、被測定電流Iにより発生する誘導磁界による磁気抵抗効果素子122a~12 2dの抵抗変化量を Rとしたときに、ブリッジ中点電位差(Out1-Out2)を求 めると、次のようになる。

V d d - G n d 1 間抵抗 = (R 1 - R) + (R 3 + R) = R 1 + R 3 = 2 × R<sub>c</sub> <sub>o</sub>
<sup>m</sup>
V d d - G n d 2 間抵抗 = (R 2 + R) + (R 4 - R) = R 2 + R 4 = 2 × R<sub>c</sub> <sub>o</sub>

O u t 1 電位 = (R 3 + R) / (R 1 + R 3) × V d d = (R<sub>c o m</sub> + R) / (2 × R<sub>c o m</sub>) × V d d O u t 2 電位 = (R 4 - R) / (R 2 + R 4) × V d d = (R<sub>c o m</sub> - R) / (2 × R<sub>c o m</sub>) × V d d O u t 1 - O u t 2 電位差 = (2 × R) / (2 × R<sub>c o m</sub>) × V d d = R / R<sub>c o m</sub> × V d d

【 0 0 5 7 】

上記のように、本発明の磁気平衡式電流センサにおいては、ブリッジ中点電位差の式の <sup>20</sup> 分母に Rの項を含んでいない。このため、被測定電流Iにより発生する誘導磁界に対し て中点電位差の出力が比例変化を示す。その結果、高精度で電流測定を行うことができる

[0058]

図5(a)は、本発明の実施の形態に係る磁気平衡式電流センサにおける磁気検出プリ ッジ回路の配線パターンを説明するための図であり、図5(b)は、図5(a)における VB-VB線に沿う断面図である。本発明に係る磁気平衡式電流センサの磁気検出プリッ ジ回路は、図5(a)に示すように、電源供給点に対して対称である配線を有する。図5 (a)に示すように、フィードバックコイル121のコイルパターンの延在方向(フィー ドバック電流の通電方向)とミアンダのストライプ長手方向とが沿うように、磁気抵抗効 果素子122a~122dが形成されている。ここでは、図5(b)に示すように、磁気 抵抗効果素子上にフィードバックコイルが配設されている。

【0059】

また、この磁気抵抗効果素子122a~122dを接続するとともに、電源供給点(V dd)やGndに接続する配線パターン60が形成されている。この配線パターン60は 、電源供給点に対して対称である。これにより、電源供給点の両側で配線の長さがほぼ同 じとなるので、電源供給点の両側で配線抵抗の差がなくなる。その結果、配線抵抗の差に よる中点電位のずれがなくなり、より高精度に電流測定を行うことができる。 【0060】

図6(a)は、本発明の実施の形態に係る磁気平衡式電流センサにおける磁気検出ブリ 40 ッジ回路の配線パターンを説明するための図であり、図6(b)は、図6(a)における VIB-VIB線に沿う断面図である。本発明に係る磁気平衡式電流センサの磁気検出ブ リッジ回路は、図6(a)に示すように、電源供給点に対して対称である配線を有する。 図6(a)に示すように、フィードバックコイル121のスパイラルパターン61の延在 方向(フィードバック電流の通電方向)とミアンダのストライプ長手方向とが沿うように 、磁気抵抗効果素子122a~122dが形成されている。ここでは、図6(b)に示す ように、磁気抵抗効果素子上にフィードバックコイル121のスパイラルパターン61が 配設されている。

【0061】

この磁気抵抗効果素子122a~122dを接続するとともに、電源供給点(Vdd) 50

(10)

やGndに接続する配線パターン60が形成されている。この配線パターン60は、電源 供給点に対して対称である。これにより、電源供給点の両側で配線の長さがほぼ同じとな るので、電源供給点の両側で配線抵抗の差がなくなる。その結果、配線抵抗の差による中 点電位のずれがなくなり、より高精度に電流測定を行うことができる。さらに、このスパ イラルパターン61を用いることにより、フィードバックコイル121における磁気抵抗 効果素子を設けない領域を省略することができるので、フィードバックコイルの面積を少 なくすることができる。

[0062]

図7(a)は、本発明の実施の形態に係る磁気平衡式電流センサにおける磁気検出ブリ ッジ回路の配線パターンを説明するための図であり、図7(b)は、図7(a)における VIIB-VIIB線に沿う断面図である。本発明に係る磁気平衡式電流センサの磁気検 出ブリッジ回路は、図7(a)に示すように、電源供給点に対して対称である配線を有す る。図7(a)に示すように、フィードバックコイル121の延在方向(フィードバック 電流の通電方向)とミアンダのストライプ長手方向とが沿うように、磁気抵抗効果素子1 22 a~122 dが形成されている。ここでは、図7(b)に示すように、2つの磁気抵 抗効果素子122a,122d上にフィードバックコイル121が配設され、2つの磁気 抵抗効果素子122b,122c下にフィードバックコイル121が配設されている。 [0063]

この磁気抵抗効果素子122a~122dを接続するとともに、電源供給点(Vdd) やGndに接続する配線パターン60が形成されている。この配線パターン60は、電源 20 供給点に対して対称である。これにより、電源供給点の両側で配線の長さがほぼ同じとな るので、電源供給点の両側で配線抵抗の差がなくなる。その結果、配線抵抗の差による中 点電位のずれがなくなり、より高精度に電流測定を行うことができる。さらに、図7に示 すコイルパターンを用いることにより、 4 つの磁気抵抗効果素子を並設させずに、 2 つの 磁気抵抗効果素子を並設して、2つのフィードバックコイル121の延在領域に設けるこ とができるので、磁気検出ブリッジ回路の幅方向(フィードバック電流の通電方向)の長 さを短くすることができる。

[0064]

4 つの磁気抵抗効果素子を用いた磁気平衡式電流センサは、反強磁性膜で固定磁性層の 磁化を固定するタイプの磁気抵抗効果素子でも作製することができる。この場合、2つの 磁気抵抗効果素子のうち1つの磁気抵抗効果素子の固定磁性層(Pin層)の交換結合方 向を他の磁気抵抗効果素子の固定磁性層の交換結合方向と反平行方向にするために、レー ザ局所アニールを適用するか、あるいは、磁気抵抗効果素子に隣接して磁界印加用コイル を設置する必要がある。このような方法は、磁気抵抗効果素子がチップ最表面付近にある センサやデバイスを作製する場合には適用することができるが、本発明の磁気平衡式電流 センサのように、磁気抵抗効果素子上に厚い有機絶縁膜、厚いフィードバックコイル、厚 い磁気シールド膜を設置したデバイスの作製には適用することはできない。このため、本 発明に係る磁気平衡式電流センサにおいては、本発明の構成が特に有用である。 [0065]

40 本発明に係る磁気平衡式電流センサのように、磁気検出ブリッジ回路とフィードバック コイルを同一基板上に一体形成する場合には、両者を完全に絶縁する必要があるため、ポ リイミド膜などの有機絶縁膜で両者を分離することになる。有機絶縁膜は、一般にスピン コートなどで塗布した後に、200 以上の加熱処理を施すことにより形成される。この 有機絶縁膜は磁気検出ブリッジ回路形成の後工程で形成されるため、磁気抵抗効果素子も 一緒に加熱されてしまう。反強磁性膜で固定磁性層の磁化を固定するタイプの磁気抵抗効 果素子の製造工程においては、この有機絶縁膜の形成工程の熱履歴により固定磁性層の特 性が劣化しないように、磁場を印加しながら加熱処理する必要がある。本発明に係る磁気 平衡式電流センサでは、反強磁性膜を用いていないため、磁場を印加しながら加熱処理を 行わなくても固定磁性層の特性を維持することが可能である。したがって、軟磁性自由層 のヒステリシスの劣化を抑えることができる。 50

10

[0066]

また、本発明に係る磁気平衡式電流センサの磁気抵抗効果素子は反強磁性材料を含まないため、材料コストや、製造コストを抑制することもできる。

(12)

【0067】

ここで、本発明の効果を明確にするために行った実施例について説明する。図4に示す 磁気検出ブリッジ回路を有する磁気平衡式電流センサ(本発明)について、被測定電流に よる誘導磁界(被測定電流磁界)と磁気検出ブリッジ回路の中点電位差との間の関係を調 べた。その結果を図8に示す。また、図16に示す磁気検出ブリッジ回路を有する磁気平 衡式電流センサ(従来(GMR×1))と、図17に示す磁気検出ブリッジ回路を有する 磁気平衡式電流センサ(従来(GMR×2))とについても同様に被測定電流による誘導 磁界(被測定電流磁界)と磁気検出ブリッジ回路の中点電位差との間の関係を調べた。そ の結果を図8に併記する。

【0068】

図8から分かるように、本発明の磁気平衡式電流センサ(本発明)は、被測定電流による誘導磁界に対して中点電位差が直線状に変化しており、高精度に電流測定を行うことができる。特に、4つの磁気抵抗効果素子を用いているので、高感度の電流センサを実現することができる。一方、従来の磁気平衡式電流センサ(従来(GMR×1)、従来(GMR×2))は、被測定電流による誘導磁界に対して中点電位差が曲線状に変化しており、高精度に電流測定を行うことができない。

【0069】

本発明は、磁気平衡式電流センサだけでなく、誘導磁界に比例した2つの磁気抵抗効果 素子の出力により被測定電流を測定する磁気比例式電流センサにも同様に適用することが できる。ただし、磁気比例式電流センサは参考例である。 磁気比例式電流センサは、図9 に示すように、図5(a)に示す構成からフィードバックコイルを除いた構成を有する。 また、磁気比例式電流センサの磁気検出プリッジ回路は、図9に示すように、4つの磁気 抵抗効果素子122a~122dを有し、図5~図7に示す構成と同様に、電源供給点に 対して対称である配線を有する。また、中点電位(Out1)を出力する2つの磁気抵抗 効果素子122b,122dの強磁性固定層の磁化方向(第2の強磁性膜の磁化方向:P in2)が互いに180°異なっており(反平行)、中点電位(Out2)を出力する2 つの磁気抵抗効果素子122a,122cの強磁性固定層の磁化方向(第2の強磁性膜の 磁化方向:Pin2)が互いに180°異なっている(反平行)。また、4つの磁気抵抗 効果素子122a~122dの抵抗変化率は同じである。

以下、本発明に係る電流センサが磁気比例式電流センサである場合についてより詳細に 説明する。<u>以下に説明する磁気比例式電流センサは参考例である。</u>

【0071】

図12及び図13は、本発明の実施の形態に係る磁気比例式電流センサを示す図である。本実施の形態においては、図12及び図13に示す磁気比例式電流センサは、被測定電流Iが流れる導体11の近傍に配設される。この磁気比例式電流センサは、導体11に流れる被測定電流Iによる誘導磁界を検出する磁界検出ブリッジ回路(磁気検出ブリッジ回路)13を有する。磁界検出ブリッジ回路13は、被測定電流Iからの誘導磁界の印加により抵抗値が変化する4つの磁気抵抗効果素子122a~122dを有する。 【0072】

この磁界検出ブリッジ回路13は、被測定電流Iにより生じた誘導磁界に応じた電圧差 を生じる2つの出力を備える。図13に示す磁界検出ブリッジ回路13においては、磁気 抵抗効果素子122bと磁気抵抗効果素子122cとの間の接続点に電源Vddが接続さ れており、磁気抵抗効果素子122aと磁気抵抗効果素子122dとの間の接続点にグラ ンド(GND)が接続されている。さらに、この磁界検出ブリッジ回路13においては、 磁気抵抗効果素子122a,122b間の接続点から一つの出力(Out1)を取り出し 、磁気抵抗効果素子122c,122d間の接続点からもう一つの出力(Out2)を取 10

20

り出している。これら二つの出力の電圧差から、磁気比例式電流センサは被測定電流 Iを 算出する。

【0073】

図14は、図12に示す磁気比例式電流センサを示す断面図である。図14に示すよう に、本実施の形態に係る磁気比例式電流センサにおいては、磁気シールド及び磁界検出プ リッジ回路が同一基板21上に形成されている。図14に示す構成においては、磁気シー ルドが被測定電流Iに近い側に配置されている。すなわち、導体11に近い側から磁気シ ールド、磁気抵抗効果素子の順に配置する。これにより、磁気抵抗効果素子を導体11か ら遠ざけることができ、被測定電流Iから磁気抵抗効果素子に印加される誘導磁界を小さ くすることができる。このため、広い範囲の電流測定が可能になる。

【0074】

図14に示す層構成について詳細に説明する。図14に示す磁気比例式電流センサにお いては、基板21上に絶縁層である熱シリコン酸化膜22が形成されている。熱シリコン 酸化膜22上には、アルミニウム酸化膜23が形成されている。アルミニウム酸化膜23 は、例えば、スパッタリングなどの方法により成膜することができる。また、基板21と しては、シリコン基板などが用いられる。

【0075】

アルミニウム酸化膜23上には、磁気抵抗効果素子122a~122dが形成されてお り、磁界検出ブリッジ回路が作り込まれる。磁気抵抗効果素子122a~122dとして は、TMR素子(トンネル型磁気抵抗効果素子)、GMR素子(巨大磁気抵抗効果素子) などを用いることができる。本発明に係る磁気比例式電流センサにおいて用いられる磁気 抵抗効果素子の膜構成は、例えば、図10に示すものである。詳細は前述の通りであるか ら、ここでは省略する。

【0076】

磁気抵抗効果素子としては、図13の拡大図に示すように、その長手方向が互いに平行 になるように配置された複数の帯状の長尺パターン(ストライプ)が折り返してなる形状 (ミアンダ形状)を有するGMR素子であることが好ましい。このミアンダ形状において 、感度軸方向(Pin方向)は、長尺パターンの長手方向(ストライプ長手方向)に対し て直交する方向(ストライプ幅方向)である。このミアンダ形状においては、誘導磁界が ストライプ長手方向に直交する方向(ストライプ幅方向)に沿うように印加される。 【0077】

このミアンダ形状においては、リニアリティを考慮すると、ピン(Pin)方向の幅が 1µm~10µmであることが好ましい。この場合において、リニアリティを考慮すると 、長手方向が誘導磁界の方向に対して垂直になることが望ましい。このようなミアンダ形 状にすることにより、ホール素子よりも少ない端子数(2端子)で磁気抵抗効果素子の出 力を採ることができる。

【0078】

また、アルミニウム酸化膜23上には、電極24が形成されている。電極24は、電極 材料を成膜した後に、フォトリソグラフィ及びエッチングにより形成することができる。 【0079】

磁気抵抗効果素子122 a ~122 d 及び電極24を形成したアルミニウム酸化膜23 上には、絶縁層としてポリイミド層25が形成されている。ポリイミド層25 は、ポリイ ミド材料を塗布し、硬化することにより形成することができる。

【0080】

ポリイミド層25上には、シリコン酸化膜27が形成されている。シリコン酸化膜27 は、例えば、スパッタリングなどの方法により成膜することができる。シリコン酸化膜2 7上には、絶縁層としてポリイミド層29が形成されている。ポリイミド層29は、ポリ イミド材料を塗布し、硬化することにより形成することができる。なお、シリコン酸化膜 27およびポリイミド層29は、適宜省略しても良い。 【0081】

40

50

20

10

ポリイミド層29上には、磁気シールド30が形成されている。磁気シールド30を構 成する材料としては、アモルファス磁性材料、パーマロイ系磁性材料、又は鉄系微結晶材 料等の高透磁率材料を用いることができる。なお、磁気シールド30は、適宜省略しても 良い。

【0082】

ポリイミド層29上には、シリコン酸化膜31が形成されている。シリコン酸化膜31 は、例えば、スパッタリングなどの方法により成膜することができる。ポリイミド層29 及びシリコン酸化膜31の所定の領域(電極24の領域)にコンタクトホールが形成され 、そのコンタクトホールに電極パッド26が形成されている。コンタクトホールの形成に は、フォトリソグラフィ及びエッチングなどが用いられる。電極パッド26は、電極材料 を成膜した後に、フォトリソグラフィ及びめっきにより形成することができる。

【0083】

このような構成を有する磁気比例式電流センサにおいては、図14に示すように、被測 定電流Iから発生した誘導磁界Aを磁気抵抗効果素子で受け、その抵抗変化に応じた電圧 が出力される。

【0084】

本発明の磁気比例式電流センサにおいては、図14に示すように磁気シールド30を有 する。磁気シールド30は、被測定電流Iから生じ磁気抵抗効果素子に印加される誘導磁 界を減衰させることができる。したがって、誘導磁界Aが大きい場合でも電流測定が可能 である。つまり、広い範囲の電流測定が可能である。また、この磁気シールド30により 、外部磁界の影響を低減させることができる。

【0085】

上記構成を有する磁気比例式電流センサは、磁気検出素子として磁気抵抗効果素子、特 にGMR素子やTMR素子を有する磁界検出ブリッジ回路を用いる。これにより、高感度 の磁気比例式電流センサを実現することができる。また、この磁気比例式電流センサは、 磁気検出ブリッジ回路が膜構成の同じ4つの磁気抵抗効果素子で構成されている。また、 上記構成を有する磁気比例式電流センサは、磁気シールド30及び磁界検出ブリッジ回路 が同一基板上に形成されてなるので、小型化を図ることができる。さらに、この磁気比例 式電流センサは、磁気コアを有しない構成であるので、小型化、低コスト化を図ることが できる。

[0086]

本発明の磁気比例式電流センサにおいては、図15に示すように、中点電位(Out1) )を出力する2つの磁気抵抗効果素子122b,122dの強磁性固定層の磁化方向(第 2の強磁性膜の磁化方向:Pin2)が互いに180。異なっており(反平行)、中点電 位(Out2)を出力する2つの磁気抵抗効果素子122a,122cの強磁性固定層の 磁化方向(第2の強磁性膜の磁化方向:Pin2)が互いに180。異なっている(反平 行)。また、4つの磁気抵抗効果素子122a~122dの抵抗変化率は同じである。磁 気抵抗効果素子122a~122dは、強磁性固定層に対する印加磁界の角度が同一であ る場合、同一磁界強度で同一の抵抗変化率を示すことが好ましい。

[0087]

このように配置された4つの磁気抵抗効果素子122a~122dを有する磁気比例式 電流センサにおいて、磁界検出ブリッジ回路13の2つの出力(Out1、Out2)の 電圧差から、被測定電流を算出する。

[0088]

図15に示すように、矢印方向に被測定電流が流れると、4つの磁気抵抗効果素子12 2a~122dには、それぞれ誘導磁界Aが印加される。このような磁界検出プリッジ回 路13において、ゼロ磁場での磁気抵抗効果素子122a~122dの抵抗値は同じであ る(R<sub>com</sub>)。また、磁気抵抗効果素子122a~122dの抵抗変化率は同じである 。また、磁気抵抗効果素子122b,122d間の出力をOut1とし、磁気抵抗効果素 子122a,122c間の出力をOut2とする。また、磁気抵抗効果素子122bの抵 10

30

20

(15)

抗値をR1とし、磁気抵抗効果素子122cの抵抗値をR2とし、磁気抵抗効果素子12 2 dの抵抗値をR3とし、磁気抵抗効果素子122aの抵抗値をR4とする。 [0089]ここで、被測定電流Iにより発生する誘導磁界による磁気抵抗効果素子122a~12 2 dの抵抗変化量を Rとしたときに、ブリッジ中点電位差(Out1-Out2)を求 めると、次のようになる。 Vdd-Gnd1間抵抗=(R1- R)+(R3+ R)=R1+R3=2×R。。 Vdd-Gnd2間抵抗=(R2+ R)+(R4- R)=R2+R4=2×R<sub>c</sub> Out1電位=(R3+ R)/(R1+R3)×Vdd =  $(R_{com} + R) / (2 \times R_{com}) \times V d d$ Out2電位=(R4-R)/(R2+R4)×Vdd  $= (R_{com} - R) / (2 \times R_{com}) \times V d d$ Out1-Out2電位差=(2× R)/(2×R, om)×Vdd  $= R/R_{com} \times V d d$  $\begin{bmatrix} 0 & 0 & 9 & 0 \end{bmatrix}$ 上記のように、磁気検出ブリッジ回路を有する磁気比例式電流センサにおいても、Ou t1 - Out2電位差を求める式に、ブリッジ中点電位差の式の分母に Rの項を含んで いない。このため、被測定電流Iにより発生する誘導磁界に対して中点電位差の出力が比 例変化を示す。その結果、高精度で電流測定を行うことができる。また、電源供給点に対 して対称である配線を有するので、電源供給点の両側で配線抵抗の差がなくなる。その結 果、配線抵抗の差による中点電位のずれがなくなり、より高精度に電流測定を行うことが

20

30

40

10

【0091】

図10(a)~(c)及び図11(a)~(c)は、本発明の実施の形態に係る電流センサにおける磁気抵抗効果素子の製造方法を説明するための図である。まず、図10(a)に示すように、基板41上に、シード層42a、第1の強磁性膜43a、反平行結合膜44a、第2の強磁性膜45a、非磁性中間層46a、軟磁性自由層(フリー磁性層)47a,48a、及び保護層49aを順次形成する。第1の強磁性膜43a及び第2の強磁性膜45aの成膜中には、ミアンダ形状のストライプ幅方向に磁場を印加する。図10において、第1の強磁性膜43aについては、印加磁場方向は紙面奥側から手前側に向かう方向であり、第2の強磁性膜45aについては、印加磁場方向は紙面手前側から奥側に向かう方向である。また、軟磁性自由層(フリー磁性層)47a,48aの成膜中には、ミアンダ形状のストライプ長手方向に磁場を印加する。

できる。本発明は、磁気比例式電流センサにおいて特に有用である。

【0092】

次いで、図10(b)に示すように、保護層49a上にレジスト層50を形成し、フォ トリソグラフィ及びエッチングにより、磁気抵抗効果素子122a側の領域上にレジスト 層50を残存させる。次いで、図10(c)に示すように、イオンミリングなどにより、 露出した積層膜を除去して、磁気抵抗効果素子122bを設ける領域の基板41を露出さ せる。

【0093】

次いで、図11(a)に示すように、露出した基板41上に、シード層42b、第1の 強磁性膜43b、反平行結合膜44b、第2の強磁性膜45b、非磁性中間層46b、軟 磁性自由層(フリー磁性層)47b,48b、及び保護層49bを順次形成する。第1の 強磁性膜43b及び第2の強磁性膜45bの成膜中には、ミアンダ形状のストライプ幅方 向に磁場を印加する。図11において、第1の強磁性膜43bについては、印加磁場方向 は紙面手前側から奥側に向かう方向であり、第2の強磁性膜45bについては、印加磁場 方向は紙面奥側から手前側に向かう方向である。また、軟磁性自由層(フリー磁性層)4 7b,48bの成膜中には、ミアンダ形状のストライプ長手方向に磁場を印加する。

10

【0094】

次いで、図11(b)に示すように、保護層49a,49b上にレジスト層50を形成 し、フォトリソグラフィ及びエッチングにより、磁気抵抗効果素子122a~122dの 形成領域上にレジスト層50を残存させる。次いで、図11(c)に示すように、イオン ミリングなどにより、露出した積層膜を除去して、磁気抵抗効果素子122a~122d を形成する。

(16)

【0095】

このように、本発明の電流センサによれば、磁気検出ブリッジ回路において中点電位を 出力する2つの磁気抵抗効果素子のセルフピン止め型の強磁性固定層の磁化方向が互いに 180°異なる方向であるので、被測定電流により発生する誘導磁界に対して中点電位差 の出力が比例変化を示し、さらに、磁気検出ブリッジ回路内で配線抵抗の差がなく、高精 度に電流測定を行うことができる。

【0096】

本発明は上記実施の形態に限定されず、種々変更して実施することができる。例えば、 上記実施の形態における材料、各素子の接続関係、厚さ、大きさ、製法などは適宜変更し て実施することが可能である。その他、本発明は、本発明の範囲を逸脱しないで適宜変更 して実施することができる。

【産業上の利用可能性】

【0097】

本発明は、電気自動車のモータ駆動用の電流の大きさを検出する電流センサに適用する <sup>20</sup> ことが可能である。

【0098】

本出願は、2010年3月12日出願の特願2010-056154に基づく。この内 容は、全てここに含めておく。

【図1】







【図3】



122a~122d







【図6】

























【図11】









【図12】



















フロントページの続き

- (72)発明者 高橋 彰 東京都大田区雪谷大塚町1番7号 アルプス・グリーンデバイス株式会社内
- (72)発明者 井出 洋介 東京都大田区雪谷大塚町1番7号 アルプス・グリーンデバイス株式会社内

### 審査官 藤原 伸二

(56)参考文献 特開平08-211138(JP,A)
特開2008-306112(JP,A)
特開2009-180608(JP,A)
特開2007-187530(JP,A)
特開2008-122083(JP,A)
特開2008-122083(JP,A)
特開207-318591(JP,A)
特開2004-132790(JP,A)

(58)調査した分野(Int.Cl., DB名)

 G 0 1 R
 1 5 / 1 4 - 1 5 / 2 6

 G 0 1 R
 1 9 / 0 0 - 1 9 / 3 2

 G 0 1 R
 3 3 / 0 0 - 3 3 / 2 6

 H 0 1 L
 4 3 / 0 0 - 4 3 / 1 4

 H 0 1 F
 2 7 / 4 2

 H 0 1 F
 3 8 / 2 0 - 3 8 / 4 0