

<https://locomtec.jp/harl-1>

鉄腕アトムは半導体部品で構成され創られています。
鉄腕アトムの賢い電子の目は太陽の光を吸収して
光エネルギーを電気エネルギーに変換します。
鉄腕アトムの賢い電子の目は太陽電池でもあります。
賢い電子の目は半導体で造られます。



[Mathematics and Physics of Semiconductor Devices by Yoshiaki Hagiwara AIPS 01.mp4](#)

[Publication List by Yoshiaki Hagiwara.html](#)

半導体とは？

[Mathematics and Physics of Semiconductor Devices by Yoshiaki Hagiwara AIPS.pdf](#)

[How to make Multi Junction Solar Cell Yoshiaki Hagiwara.html](#)

[小学生用半導体基礎講座 講師 萩原良昭.html](#)

[SSIS 半導体講座2022 イメージセンサ 賢い電子の目 萩原良昭講師.pdf](#)

Global High-Tech Award

ロボットやスマホ等で使う超光感度半導体受光素子の発明(1975)と開発(1975-2008)を通じてSONYだけでなく世界のIT産業に貢献しました。

State Award of the Republic of Armenia for Global Contribution to Humanity Through High-Tech



YEREVAN — The 15th award ceremony for the Republic of Armenia's State Award for Global Contribution to High Technologies took place today.

Prime Minister Nikol Pashinyan, President Vahagn Khachaturyan, representatives of the legislative and executive branches, and other guests attended the event.

PM Pashinyan presented the award to Japanese scientist Yoshiaki Damon Hagiwara—founder of the AIPLAB consortium and president of the LOCOMTEC AIPS Laboratory for Artificial Intelligence Partner Systems.

<https://globalitaward.am/en/news/-dr-hagiwara-s-visit-to-armenia>



世界のSDGs推進活動に LOCOMTEC社 萩原AIPS研究所 (<http://locomtec.jp/harl-1>)は 未来の新型太陽電池の開発で貢献します。

令和7年度
厚木市教育委員会表彰式



令和7年度（2025年）は厚木市の市制70周年記念の年です。



厚木市のSDGs推進活動に LOCOMTEC社 萩原AIPS研究所 (<http://locomtec.jp/harl-1>)は 未来の新型太陽電池の開発で貢献します。

募金活動のご案内：責任者 萩原良昭 080-2062-5657

今では人類の財産となり、広くスマホ等に使われている超光感度半導体受光素子は、SONY（萩原良昭）が1975年3月5日に発明し、1977年に開発し、東京で開催の学会 SSDM1977 で初めて学会発表したものです。今度は新型太陽電池に使う事に挑戦します。

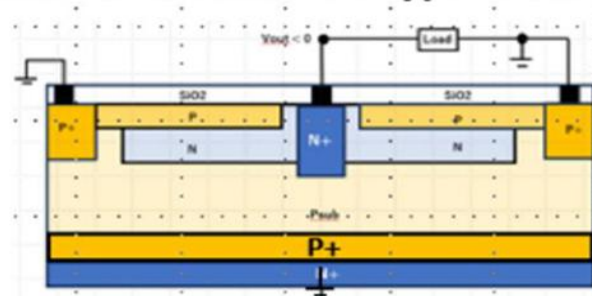
[Mathematics and Physics of Semiconductor Devices by Yoshiaki Hagiwara AIPS.pdf](#)

[How to make Multi Junction Solar Cell Yoshiaki Hagiwara.html](#)

1975年にSONY(萩原)が発明開発したイメージセンサー技術を基礎にしており、製造方法は非常に単純で安価に生産できます。
 < 特許第6828108号 >



Pinned Photodiode type Solar Cell JPA2020-131313



Gate Oxide thickness $0.13 \mu\text{m}$

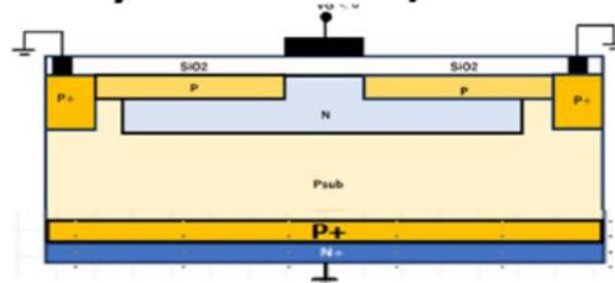
Surface P region $1 \times 10^{12} \text{ cm}^{-2}$

Buried N region $4.26 \times 10^{11} \text{ cm}^{-2}$

P substrate region $1 \times 10^{14} \text{ cm}^{-3}$

Backside N+ region $1 \times 10^{20} \text{ cm}^{-2}$

Sony SSDM1977/1978 Photo Sensor Device



Gate Oxide thickness $0.13 \mu\text{m}$

Surface P region $2 \times 10^{13} \text{ cm}^{-2}$

Buried N region $1.7 \times 10^{12} \text{ cm}^{-2}$

P substrate region $5 \times 10^{14} \text{ cm}^{-3}$

Backside N+ region $1 \times 10^{20} \text{ cm}^{-2}$

2020年8月1日出願 < 特許出願番 第2020-131313号 >

太陽光エネルギーはすべての国、人類みんなの財産です。

Help!! この新型ダブル接合型太陽電池の原理試作のために開発資金が必要です。
応援募金 の額はいくらからでも結構です。下記口座に入金をお願い申し上げます♡

三菱UFJ銀行 厚木支店 店番707 口座番号 0456308 名義者 萩原良昭 (ハギワラヨシアキ)

太陽光エネルギーは人類みんなの夢です。世界中のお友達に応援をお願いします♡

CHRONOLOGY OF SILICON-BASED IMAGE SENSOR DEVELOPMENT

Yoshiaki Daimon Hagiwara, IEEE Life Fellow
Sojo University, Kumamoto-city, Japan

https://eds.ieee.org/images/files/newsletters/Newsletter_Jan23.pdf

See pp.22-31

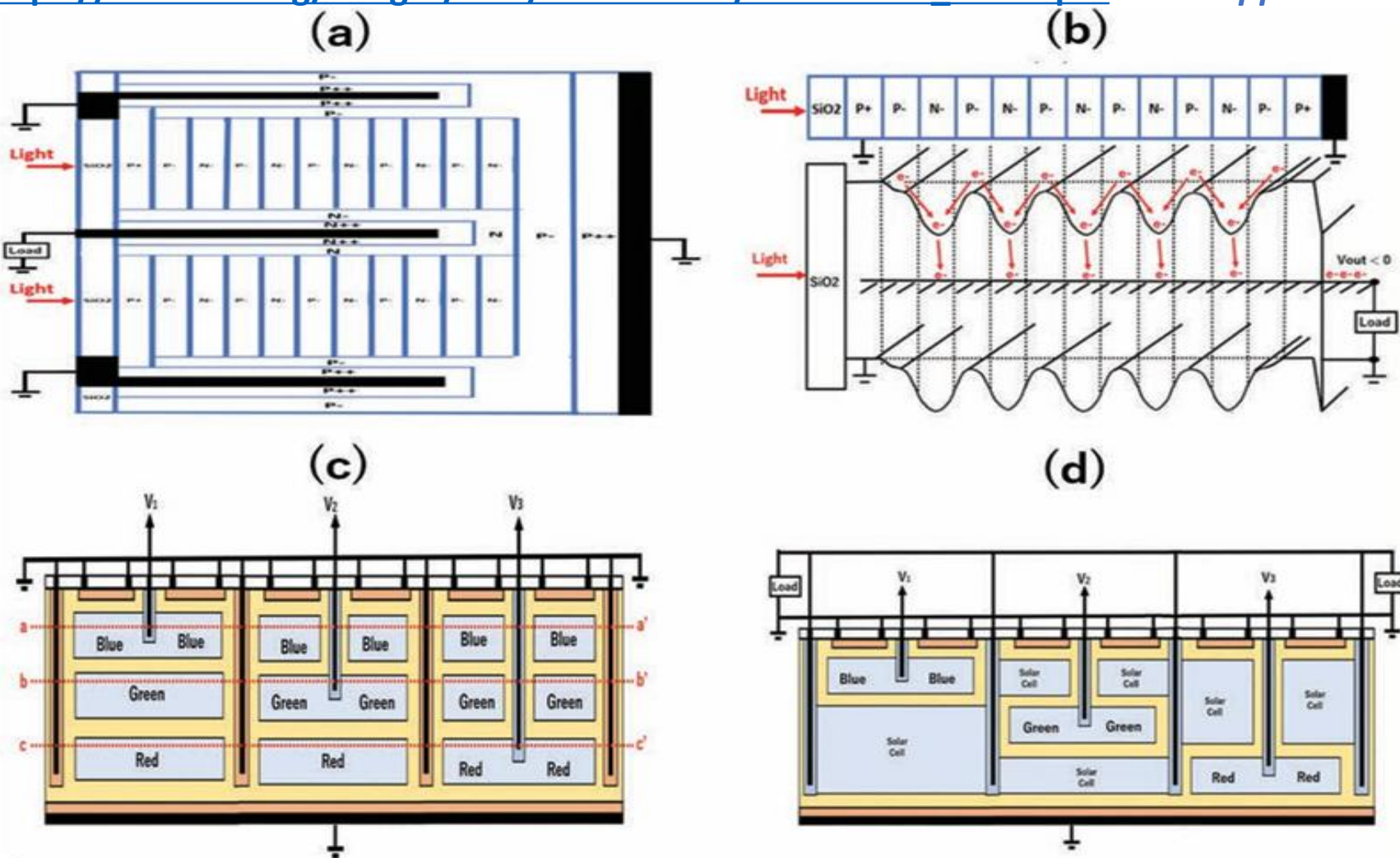


Figure 10. (a) The cross-sectional view and (b) the potential profile of a multi-junction pinned photodiode type solar cell; (c) a color-filter-less color image sensor; (d) a combination of a color-filter-less color image sensor and a solar cell

Sony Bipolar Transistor type Double Junction Solar Cell
for Future AI Robot Vision Chip Applications
Yoshiaki Daimon Hagiwara
Sojo University, Kumamoto-city, Japan

2nd International Symposium on Integrated Circuit Design and Integrated Systems

September 26-28, 2025, Singapore



"Sony Bipolar Transistor type Double Junction Solar Cell
for Future AI Robot Vision Chip Applications"

Yoshiaki Daimon Hagiwara,
Sojo University, Kumamoto-city, Japan

[萩原aips研究所](#)

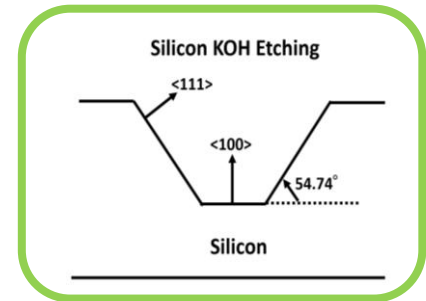
ABSTRACT

[ICDIS2025 Yoshiaki Daimon Hagiwara.pdf](#)

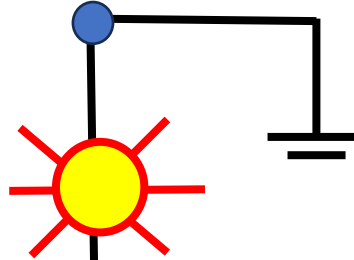
[ICDIS2025 Yoshiaki Daimon Hagiwara.mp4](#)

Key steps of development of silicon-based image sensors are reviews and explained chronologically. And different aspects of the image sensor chip design are discussed. Historical Sony Bipolar Transistor and Image Sensor Technology and Chip Design Efforts are explained in details, that gave a strong hint and motivation for the author's new challenge on the Sony P+PNPP+ Double Junction type Photodiode for Solar Cells.

High Energy Ion 打ち込み工程の追加以外は、
従来の格安シングル接合型太陽電池と
製法は全く同一で生産できます。



- Vout < 0



++++++
Vout=0.500000 RN=0.600000 としています。
++++++

DP=100.000000 の場合：

VBP=0.324852

VMAX=EG-VBP-Vout=0.285148

DNS=430.800000

A=DNS/DP=4.308000

QN=DNS*RN*RPI=458.143678

VV=DNS*RN*RN/Esi=0.239333

XJ=RN*log(sqrt(A))=0.725100

WWD=2*WD=2*Y*RN=4.581438

VM=-VV*W=0.285225

XJJ=WD+XJ=3.015820

++++++

一番理想的なWAFERは、100Ωmの高抵抗基板です。

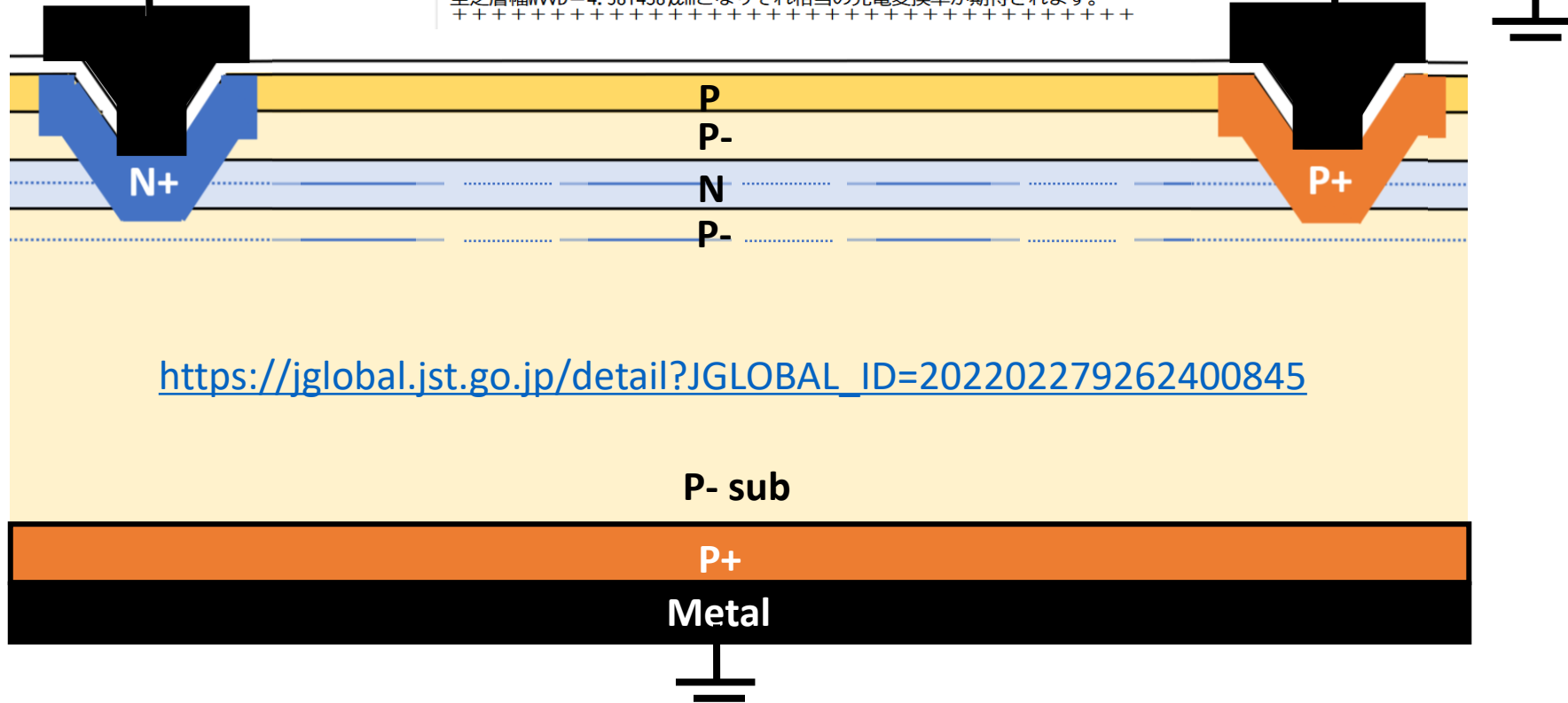
その場合は、RN=0.6μm、XJJ=3.015820μmの深さで

リンのドーザ量 QN=4.58143678 x 10 の10乗 per cm の2乗 です。

空乏層幅WWD=4.581438μmとなりそれ相当の光電変換率が期待されます。

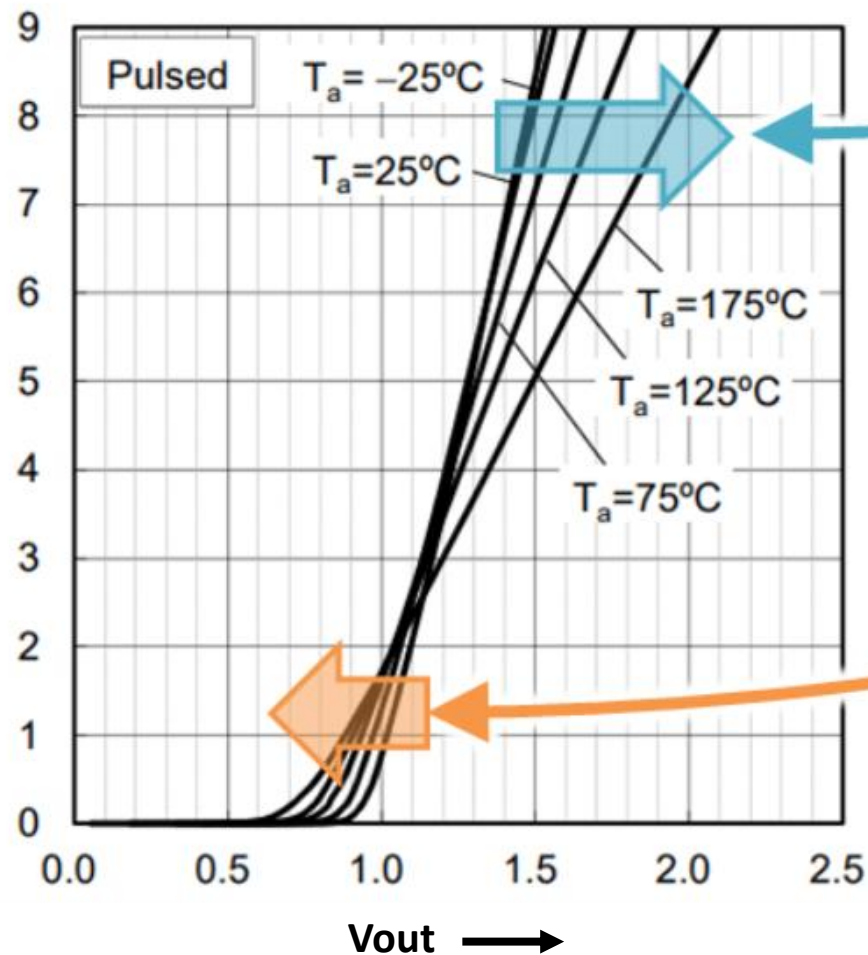
++++++

合同会社Locomtec/萩原aips研究所
<https://locomtec.jp/harl-1>



https://jglobal.jst.go.jp/detail?JGLOBAL_ID=202202279262400845

Fig.2 $V_F - I_F$ Characteristics



順方向電流 I_F が大きい領域

温度が高くなるほど
順方向電圧 V_F が大きくなる

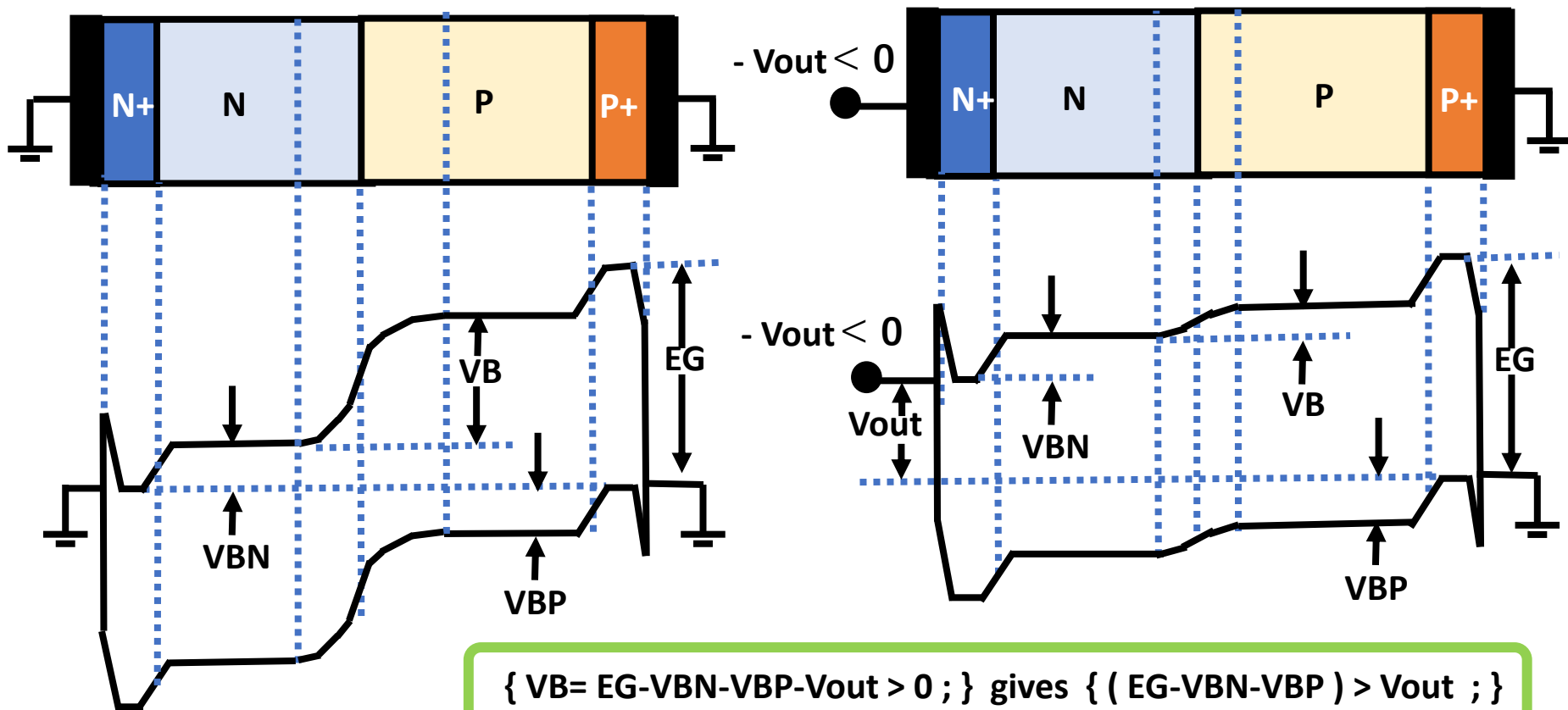
順方向電流 I_F が小さい領域

温度が高くなるほど
順方向電圧 V_F が小さくなる

なぜ順方向で $V_{out} = 0.5 \text{ volt}$ 迄
順方向電流が流れないのか？

太陽電池の出力 $V_{out} < 0.5 \text{ volt}$

$$E_G = 1.11 \text{ volt} ; V_{BN} = (kT) \ln (D_{NN}/D_N); V_{BP} = (kT) \ln (D_{PP}/D_P);$$



$$V_{out} = 0 ; \\ E_G = V_B + V_{BN} + V_{BP} ;$$

$$(E_G - V_{BN} - V_{BP}) \sim 0.5 \text{ volt} ;$$

なぜ順方向で $V_{out} = 0.5 \text{ volt}$ 迄
順方向電流が流れないのか？

<https://www.seizansha.co.jp/ISBN/ISBN978-4-88359-339-2.html>

学術図書出版
青山社

萩原良昭 著



Yoshiaki Daimon Hagiwara, Ph.D.
IEEE Life Fellow,
AAIA Fellow,
Caltech Distinguished Alumni

仕様:B5判上製 | 475ページ | ISBN978-4-88359-339-2 | 発行日:2016/03/01

人工知能パートナーシステム (AIPS) を支える

デジタル回路の世界

Armenia Global High-Tech Award 2024 Laureate

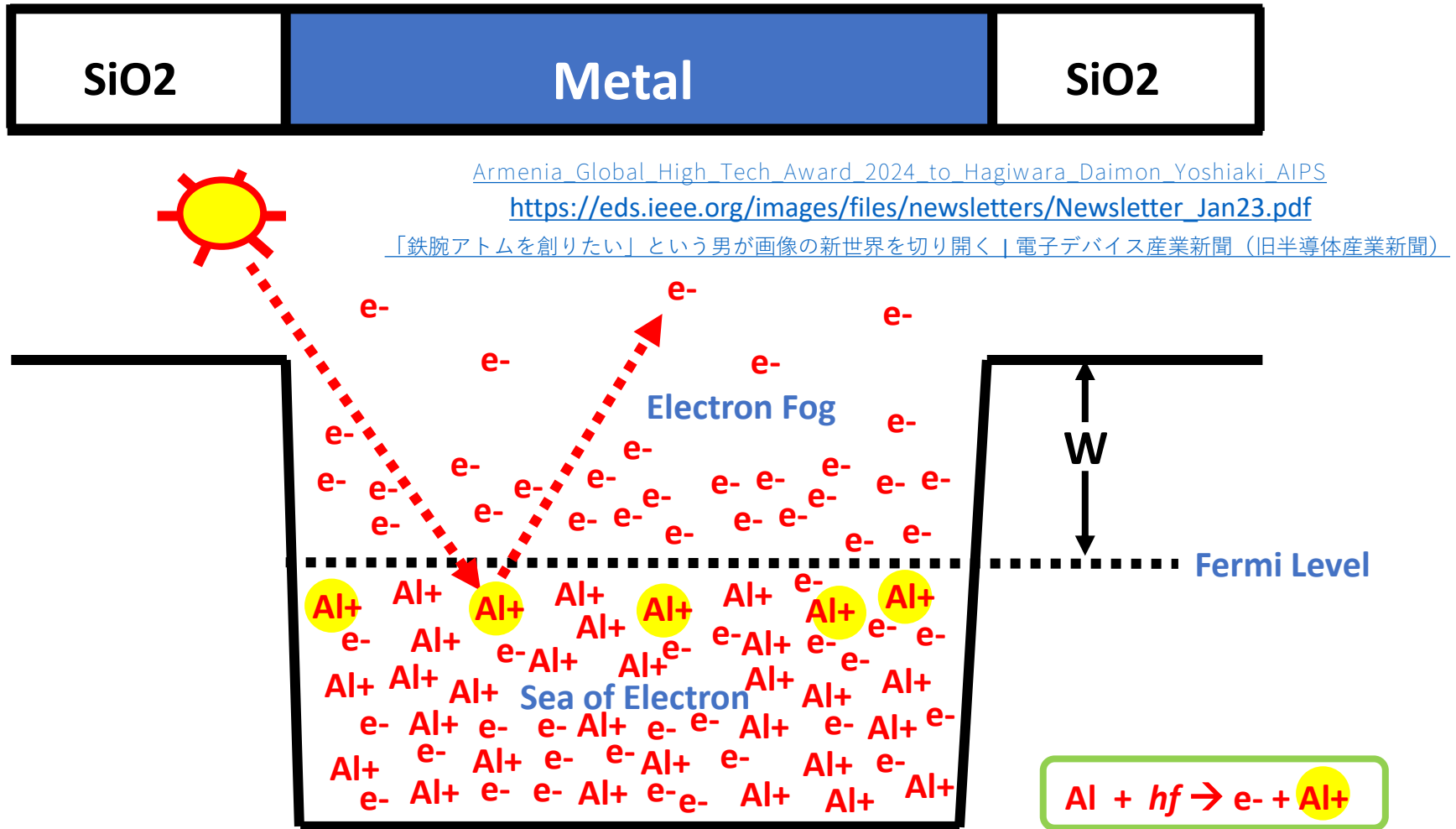
Yoshiaki Daimon Hagiwara, Ph.D.

<https://www.globalitaward.am/en/laureates/yoshiaki-daimon-hagiwara>

Concept of Electron Fog

<http://www.aiplab.com>

<https://locomtec.jp/harl-1>



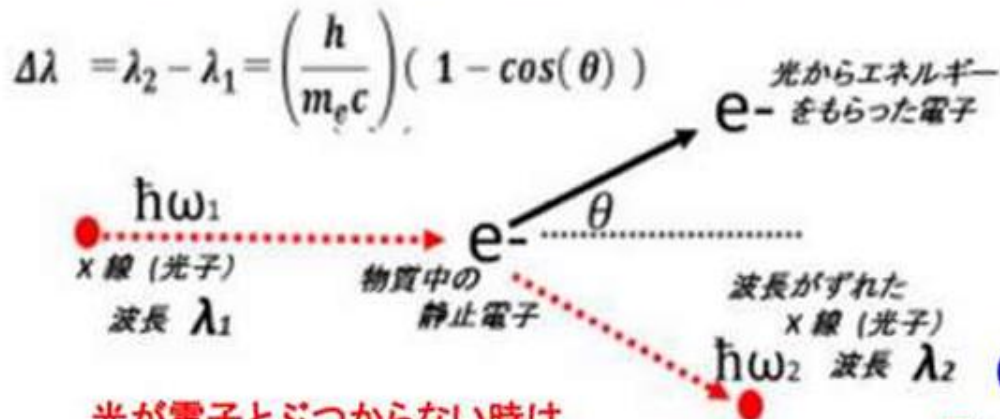
[Armenia Global High Tech Award 2024 to Hagiwara Daimon Yoshiaki AIPS](#)

https://eds.ieee.org/images/files/newsletters/Newsletter_Jan23.pdf

「鉄腕アトムを創りたい」という男が画像の新世界を切り開く | 電子デバイス産業新聞 (旧半導体産業新聞)

● 光は波でもあり、また粒子(光子)でもある (Albert Einstein 1900)

- 玉突きと同じ古典物理モデルで記述できる。
- 反射光の角度と波長の関係から電子の質量が求まる！

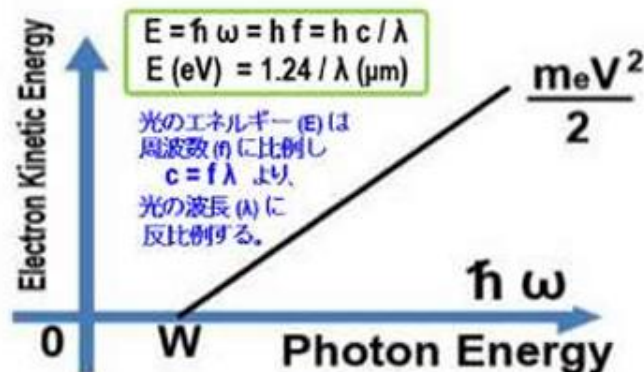


光が電子とぶつからない時は $\theta=0$ で光は直進し波長の変化はない。

光の速度 $C = 2.99792458 \times 10^{10}$ cm/sec

Plank 定数 $h = 6.62606957 \times 10^{-34}$ Joule·sec

電子の質量 $m_e = 9.10938291 \times 10^{-31}$ kg



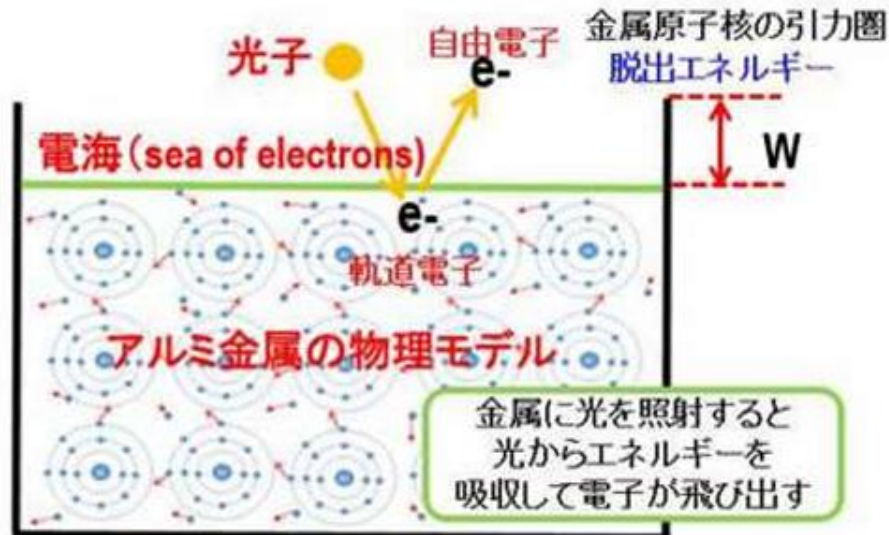
Work Function (W) の値から金属の種類が判明する。



(脱出エネルギー) = 半導体の Energy Gap

For Silicon, $E_g = 1.10$ eV and $\lambda = 1.12 \mu\text{m}$

- 金属の物理モデル (器の中に入った水モデル)



A 380H × 488V CCD Imager with Narrow Channel Transfer Gates

Yoshiaki Daimon-HAGIWARA, Motoaki ABE[†] and Chikao OKADA[†]

Longer Wave Length Light (0.5~0.7 μ m) has almost 100% QM ($\eta=1$) in Silicon.

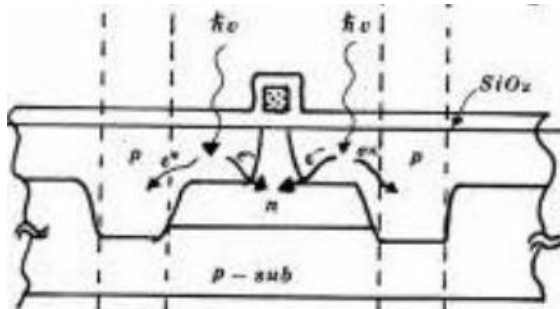


Fig. 2. cross sectional views of the electrode

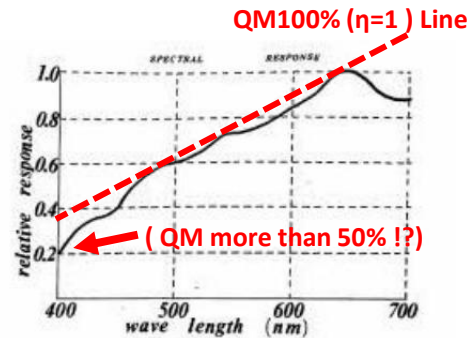


Fig. 13. Spectral Response of the photosensors.

This is the first original PNP Pinned Photodiode developed in 1978 with the excellent short-wave blue light sensitivity.

Hagiwara at Sony invented and formed the adjacent P+ channel stops to pin the P+ surface, using high-energy ion-implantation.

This PNP double junction Pinned Photodiode structure can be used for a solar cell with a very high quantum efficiency.

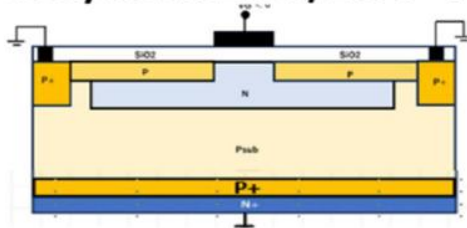
The plantation mask, boron ions with the dose level of $2 \times 10^{13} \text{ cm}^{-2}$ are implanted into the silicon substrate throughout the exposed portions of the thermally grown oxide. This step provides self-aligned channel stops which surround the narrow-channel transfer part of each electrode. The gate oxide thickness is 130 nm throughout the device.

The transfer efficiency of the vertical and horizontal shift registers are more than 99.995% per transfer. And high image resolution of 280 TV lines/p.h. (Horizontal) and 350 TV lines/p.h. (Vertical) have been obtained.

The typical dark current level is less than 3% of the maximum signal level at the room temperature of 20°C. The spectral response of the imager shows that this inherently SiO₂ exposed structure has high enough quantum efficiency at 450 nm wavelength and functions as a color imager with high sensitivity.

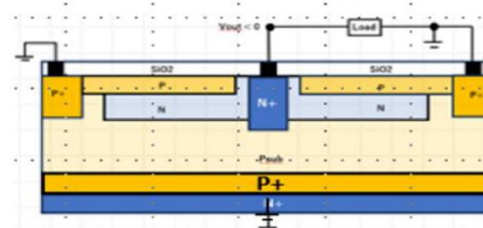
The typical dark current level is less than 5 nA/cm². For the particular device reported in this paper, the ion implantation dose of the buried channel is taken to be $1.7 \times 10^{12} \text{ cm}^{-2}$.

Sony SSDM1977/1978 Photo Sensor Device



Gate Oxide thickness 0.13 μm
Surface P region $2 \times 10^{13} \text{ cm}^{-2}$
Buried N region $1.7 \times 10^{12} \text{ cm}^{-2}$
P substrate region $5 \times 10^{14} \text{ cm}^{-3}$
Backside N+ region $1 \times 10^{20} \text{ cm}^{-2}$

Pinned Photodiode type Solar Cell JPA2020-131313



Gate Oxide thickness 0.13 μm
Surface P region $1 \times 10^{12} \text{ cm}^{-2}$
Buried N region $4.26 \times 10^{11} \text{ cm}^{-2}$
P substrate region $1 \times 10^{14} \text{ cm}^{-3}$
Backside N+ region $1 \times 10^{20} \text{ cm}^{-2}$

半導体を支える基礎数学 1.01 つるかめ算を解く方法

例題 1 : つるとかめが合計 1 0 0 匹います。
足の数は合計で 3 0 0 本でした。
つるとかめはそれぞれ何匹ですか？

.....

全部つるなら 2 0 0 本のはずです。

$300 - 200 = 100$ はかめの足です。

かめは 5 0 匹です。つるも 5 0 匹です。

半導体を支える基礎数学 1.01 つるかめ算を解く方法

例題 2 : つるとかめが合計 1 8 5 匹います。
足の数は合計で 6 4 0 本でした。
つるとかめはそれぞれ何匹ですか？

全部つるなら 3 7 0 本のはずです。

$6\ 4\ 0 - 3\ 7\ 0 = 2\ 7\ 0$ はかめの足です。

かめは 1 3 5 匹です。つるは 5 0 匹です。

半導体を支える基礎数学 1.01 つるかめ算を解く方法

例題 3 : つるとかめが合計 X 匹います。
足の数は合計で Y 本でした。
つるとかめはそれぞれ何匹ですか？

.....

半導体を支える基礎数学 1.01 つるかめ算を解く方法

例題 3 : つるとかめが合計 X 匹います。
足の数は合計で Y 本でした。
つるとかめはそれぞれ何匹ですか？

.....
全部がつるなら足の数は $(2 X)$ 本のはずです。

半導体を支える基礎数学 1.01 つるかめ算を解く方法

例題 3 : つるとかめが合計 X 匹います。
足の数は合計で Y 本でした。
つるとかめはそれぞれ何匹ですか？

.....

全部がつるなら足の数は $(2 X)$ 本のはずです。

$K = (Y - 2 X) / 2$ はかめの足です。

半導体を支える基礎数学 1.01 つるかめ算を解く方法

例題 3 : つるとかめが合計 X 匹います。
足の数は合計で Y 本でした。
つるとかめはそれぞれ何匹ですか？

.....

全部がつるなら足の数は $(2 X)$ 本のはずです。

$K = (Y - 2 X) / 2$ はかめの足です。

$K = (Y / 2 - X)$ はかめの数です。

半導体を支える基礎数学 1.01 つるかめ算を解く方法

例題 3 : つるとかめが合計 X 匹います。
足の数は合計で Y 本でした。
つるとかめはそれぞれ何匹ですか？

.....

全部がつるなら足の数は $(2 X)$ 本のはずです。

$K = (Y - 2 X) / 2$ はかめの足です。

$K = (Y / 2 - X)$ はかめの数です。

つるの数は、 $T = X - K$ です。

半導体を支える基礎数学 1.01 つるかめ算を解く方法

例題 3 : つるとかめが合計 X 匹います。
足の数は合計で Y 本でした。
つるとかめはそれぞれ何匹ですか？

.....

全部がつるなら足の数は $(2 X)$ 本のはずです。

$K = (Y - 2 X) / 2$ はかめの足です。

$K = (Y / 2 - X)$ は かめの数です。

つるの数は、 $T = X - K$ です。

$$T = X - (Y - 2 X) / 2 ;$$

半導体を支える基礎数学 1.01 つるかめ算を解く方法

例題 3 : つるとかめが合計 X 匹います。
足の数は合計で Y 本でした。
つるとかめはそれぞれ何匹ですか？

.....

全部がつるなら足の数は $(2 X)$ 本のはずです。

$K = (Y - 2 X) / 2$ はかめの足です。

$K = (Y / 2 - X)$ は かめの数です。

つるの数は、 $T = X - K$ です。

$$T = X - (Y - 2 X) / 2 ;$$

$$T = 2 X - Y / 2 \text{ です。}$$

半導体を支える基礎数学 1.01 つるかめ算を解く方法

例題 3：つるとかめが合計 X 匹います。
足の数は合計で Y 本でした。
つるとかめはそれぞれ何匹ですか？

$$\begin{array}{rcl} K + T & = & X \\ 4K + 2T & = & Y \end{array}$$

かめは、 $K = (Y / 2 - X)$ 匹います。
つるは、 $T = (2X - Y / 2)$ 匹います。

.....

全部がつるなら足の数は $(2X)$ 本のはずです。

$K = (Y - 2X) / 2$ はかめの足です。

$K = (Y / 2 - X)$ は かめの数です。

つるの数は、 $T = X - K$ です。

$$T = X - (Y - 2X) / 2 ;$$

$$T = 2X - Y / 2 \text{ です。}$$

半導体を支える基礎数学 1.01 つるかめ算を解く方法

数の集合体 (BOX) も数として扱うことができる。

例題 3 : つるとかめが合計 X 匹います。
足の数は合計で Y 本でした。
つるとかめはそれぞれ何匹ですか？

$$\begin{array}{rcl} K + T & = & X \\ 4K + 2T & = & Y \end{array}$$

かめは、 $K = (Y/2 - X)$ 匹います。
つるは、 $T = (2X - Y/2)$ 匹います。



行列式の演算

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 4 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} K \\ T \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} X \\ Y \end{bmatrix} ;$$

$$(A_{ij})(Y_j) = (X_i) ;$$

半導体を支える基礎数学 1.01 つるかめ算を解く方法

数の集合体 (BOX) も数として扱うことができる。

例題 3 : つるとかめが合計 X 匹います。
足の数は合計で Y 本でした。
つるとかめはそれぞれ何匹ですか？

$$\begin{matrix} K + T = X \\ 4K + 2T = Y \end{matrix}$$

かめは、 $K = (Y/2 - X)$ 匹います。
つるは、 $T = (2X - Y/2)$ 匹います。

行列式の演算

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 4 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} K \\ T \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} X \\ Y \end{bmatrix} ;$$

$$\begin{bmatrix} -1 & 1/2 \\ 2 & -1/2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} X \\ Y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} K \\ T \end{bmatrix} ;$$

$$(A_{ij})(Y_j) = (X_i) ;$$

$$(B_{ij})(X_j) = (Y_i) ;$$

半導体を支える基礎数学 1.01 つるかめ算を解く方法

数の集合体 (BOX) も数として扱うことができる。

例題 3 : つるとかめが合計 X 匹います。
足の数は合計で Y 本でした。
つるとかめはそれぞれ何匹ですか？

$$\begin{matrix} K + T = X \\ 4K + 2T = Y \end{matrix}$$

かめは、 $K = (Y/2 - X)$ 匹います。
つるは、 $T = (2X - Y/2)$ 匹います。

行列式の演算

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 4 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} K \\ T \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} X \\ Y \end{bmatrix} ; \quad \begin{bmatrix} -1 & 1/2 \\ 2 & -1/2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} X \\ Y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} K \\ T \end{bmatrix} ; \quad \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 4 & 2 \end{bmatrix} = (A_{ij}) ;$$

$$(A_{ij})(Y_j) = (X_i) ; \quad (B_{ij})(X_j) = (Y_i) ; \quad \begin{bmatrix} -1 & 1/2 \\ 2 & -1/2 \end{bmatrix} = (B_{ij}) ;$$

$$(A_{ij})(B_{ij}) = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 4 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -1 & 1/2 \\ 2 & -1/2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = (1_{ij}) ; \quad (A_{ij})(B_{ij}) = (1_{ij}) ;$$

半導体を支える基礎数学 1.02 Vector と Matrix 行列の演算

数の集合体 (BOX) も数として扱うことができる。

$$(A_{ij})(Y_j) = (X_i) ;$$

$$(B_{ij})(A_{ij}) = (A_{ij})(B_{ij}) = (1_{ij}) ;$$

$$\begin{aligned} aX + bY &= e ; \\ cX + dY &= f ; \end{aligned} \quad (A_{ij}) = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} ; \quad (X_i) = \begin{bmatrix} e \\ f \end{bmatrix} ; \quad (Y_i) = \begin{bmatrix} X \\ Y \end{bmatrix} ;$$

$$D = \det \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} = a \times d - b \times c ; \quad (1_{ij}) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} ;$$

$$(B_{ij}) = \begin{bmatrix} d/D & -b/D \\ -c/D & a/D \end{bmatrix} ; \quad (A_{ij})(B_{ij}) = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} \begin{bmatrix} d/D & -b/D \\ -c/D & a/D \end{bmatrix} = (1_{ij}) ;$$

半導体を支える基礎数学 1.02 Vector と Matrix 行列の演算

数の集合体 (BOX) も数として扱うことができる。

$$(A_{ij})(Y_j) = (X_i) ;$$

$$(B_{ij})(A_{ij}) = (A_{ij})(B_{ij}) = (1_{ij}) ;$$

$$\begin{matrix} aX + bY = e ; \\ cX + dY = f ; \end{matrix} \quad (A_{ij}) = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} ; \quad (X_i) = \begin{bmatrix} e \\ f \end{bmatrix} ; \quad (Y_i) = \begin{bmatrix} X \\ Y \end{bmatrix} ;$$

$$D = \det \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} = a \times d - b \times c ; \quad (1_{ij}) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} ;$$

$$(B_{ij}) = \begin{bmatrix} d/D & -b/D \\ -c/D & a/D \end{bmatrix} ; \quad (B_{ij})(A_{ij}) = \begin{bmatrix} d/D & -b/D \\ -c/D & a/D \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} = (1_{ij}) ;$$

半導体を支える基礎数学 1.02 Vector と Matrix 行列の演算

数の集合体 (BOX) も数として扱うことができる。

$$(A_{ij})(Y_j) = (X_i) ;$$

$$(B_{ij})(A_{ij}) = (A_{ij})(B_{ij}) = (1_{ij}) ;$$

$$\begin{aligned} aX + bY &= e ; \\ cX + dY &= f ; \end{aligned} \quad (A_{ij}) = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} ; \quad (X_i) = \begin{bmatrix} e \\ f \end{bmatrix} ; \quad (Y_i) = \begin{bmatrix} X \\ Y \end{bmatrix} ;$$

$$D = \det \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} = a \times d - b \times c ; \quad (1_{ij}) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} ;$$

$$(B_{ij}) = \begin{bmatrix} d/D & -b/D \\ -c/D & a/D \end{bmatrix} ;$$

$$(A_{ij})(B_{ij}) = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} \begin{bmatrix} d/D & -b/D \\ -c/D & a/D \end{bmatrix} = (1_{ij}) ;$$

$$(B_{ij})(A_{ij}) = \begin{bmatrix} d/D & -b/D \\ -c/D & a/D \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} = (1_{ij}) ;$$

半導体を支える基礎数学 1.02 Vector と Matrix 行列の演算

数の集合体 (BOX) も数として扱うことができる。

$$(A_{ij})(Y_j) = (X_i) ;$$

$$(B_{ij})(A_{ij}) = (A_{ij})(B_{ij}) = (1_{ij}) ;$$

$$(U_{ij})(U_{ij}) = (1_{ij}) ;$$

$$(U_{ij}) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \text{ or } \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix} \text{ or } \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \text{ or } \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix} ;$$

$$D = \det \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} = a \times d - b \times c ; \quad (1_{ij}) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} ;$$

$$(B_{ij}) = \begin{bmatrix} d/D & -b/D \\ -c/D & a/D \end{bmatrix} ;$$

$$(A_{ij})(B_{ij}) = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} \begin{bmatrix} d/D & -b/D \\ -c/D & a/D \end{bmatrix} = (1_{ij}) ;$$

$$(B_{ij})(A_{ij}) = \begin{bmatrix} d/D & -b/D \\ -c/D & a/D \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} = (1_{ij}) ;$$

半導体を支える基礎数学 1.02 Vector と Matrix 行列の演算

数の集合体 (BOX) も数として扱うことができる。

$$(A_{ij})(Y_j) = (X_i) ;$$

$$(B_{ij})(A_{ij}) = (A_{ij})(B_{ij}) = (1_{ij}) ;$$

$$(U_{ij})(U_{ij}) = (1_{ij}) ;$$

$$(U_{ij}) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \text{ or } \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix} \text{ or } \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \text{ or } \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix} ;$$

$$(U_{ij}) = (1_{ij}) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \text{ or } (U_{ij}) = -(1_{ij}) = \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix} ;$$

$$(U_{ij}) = (\overset{\circ}{1}_{ij}) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix} \text{ or } (U_{ij}) = -(\overset{\circ}{1}_{ij}) = \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} ;$$

半導体を支える基礎数学 1.02 Vector と Matrix 行列の演算

数の集合体 (BOX) も数として扱うことができる。

$$(A_{ij})(Y_j) = (X_i) ;$$

$$(B_{ij})(A_{ij}) = (A_{ij})(B_{ij}) = (1_{ij}) ;$$

$$(U_{ij})(U_{ij}) = (1_{ij}) ;$$

$$(U_{ij}) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \text{ or } \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix} \text{ or } \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \text{ or } \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix} ;$$

$$(U_{ij}) = \begin{bmatrix} a & b \\ (1 - aa)/b & -a \end{bmatrix} ; \det (U_{ij}) = 1 ;$$

$$(U_{ij})(U_{ij}) = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} aa+bc & ab+bd \\ ca+dc & cb+dd \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = (1_{ij}) ;$$

$$\begin{aligned} aa+bc &= 1 ; \\ (a+d) b &= 0 ; \\ (a+d) c &= 0 ; \\ cb+dd &= 1 ; \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{If } b = 0, a &= 1 \text{ or } -1 ; \\ \text{If } c = 0, d &= 1 \text{ or } -1 ; \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{If } (a+d) = 0, d &= -a \text{ and } aa+bc=dd+bc=1 ; \\ \text{If } b \text{ is not } 0, c &= (1 - aa)/b ; \end{aligned}$$

$$(U_{ij}) = \begin{bmatrix} a & b \\ (1 - aa)/b & -a \end{bmatrix} ;$$

半導体を支える基礎数学 1.02 Vector と Matrix 行列の演算

数の集合体 (BOX) も数として扱うことができる。

複素数 $(a + b i)$ は $\begin{bmatrix} a & b \\ -b & a \end{bmatrix}$ に対応する。 $i^2 = -1$;

$(W_{ij})(W_{ij}) = -(1_{ij})$;

If $a=d=0, cb=-1$;
And if b is not 0,
 $c = -1/b$;

$(W_{ij}) = \begin{bmatrix} 0 & b \\ -1/b & 0 \end{bmatrix}$;

虚数 (i) は
 $i = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{bmatrix}$ に対応する。

$(W_{ij}) = \begin{bmatrix} a & b \\ -(1 + aa)/b & -a \end{bmatrix}$; $\det (W_{ij}) = -1$;

$(W_{ij})(W_{ij}) = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} aa+bc & ab+bd \\ ca+dc & cb+dd \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix} = -(1_{ij})$;

$aa+bc = -1$;
 $(a+d) b = 0$;
 $(a+d) c = 0$;
 $cb+dd = -1$;

a と d は実数 !
If $b = 0, aa = -1$;
If $c = 0, dd = -1$;
Hence $a + d = 0$;

$d = -a$ and $aa+bc=dd+bc=-1$;
If b is not 0, $c = -(1 + aa)/b$;
 $(W_{ij}) = \begin{bmatrix} a & b \\ -(1 + aa)/b & -a \end{bmatrix}$;

半導体を支える基礎数学

1.03 $X = 2$ の値 (無限小数) を求めてみよう！

半導体を支える基礎数学

1.03 $x^2 = 2$ の値 (無限小数) を求めてみよう !

$x=1$ なら $x^2 = 1$;

$x=2$ なら $x^2 = 4$;

半導体を支える基礎数学

1.03 $x^2 = 2$ の値 (無限小数) を求めてみよう !

$$x=1 \quad \text{なら} \quad x^2 = 1 ;$$

$$x=2 \quad \text{なら} \quad x^2 = 4 ;$$

$$x=1.5 \quad \text{なら} \quad x^2 = 2.25 ;$$

$$x=1.4 \quad \text{なら} \quad x^2 = 1.96 ;$$

半導体を支える基礎数学

1.03 $x^2 = 2$ の値 (無限小数) を求めてみよう !

$$x=1 \quad \text{なら} \quad x^2 = 1 ;$$

$$x=2 \quad \text{なら} \quad x^2 = 4 ;$$

$$x=1.5 \quad \text{なら} \quad x^2 = 2.25 ;$$

$$x=1.4 \quad \text{なら} \quad x^2 = 1.96 ;$$

$$x=1.41 \quad \text{なら} \quad x^2 = 1.9881 ;$$

$$x=1.42 \quad \text{なら} \quad x^2 = 2.0164 ;$$

半導体を支える基礎数学

1.03 $X^2 = 2$ の値 (無限小数) を求めてみよう !

$$X=1 \quad \text{なら} \quad X^2 = 1 ;$$

$$X=2 \quad \text{なら} \quad X^2 = 4 ;$$

$$X=1.5 \quad \text{なら} \quad X^2 = 2.25 ;$$

$$X=1.4 \quad \text{なら} \quad X^2 = 1.96 ;$$

$$X=1.41 \quad \text{なら} \quad X^2 = 1.9881 ;$$

$$X=1.42 \quad \text{なら} \quad X^2 = 2.0164 ;$$

$$X = 1.41421356 \quad \text{なら}$$

$$X^2 = 1.999999993287874 ;$$

半導体を支える基礎数学

1.03 $x^2 = 2$ の値 (無限小数) を求めてみよう !

$$x=1 \quad \text{なら} \quad x^2 = 1 ;$$

$$x=2 \quad \text{なら} \quad x^2 = 4 ;$$

$$x=1.5 \quad \text{なら} \quad x^2 = 2.25 ;$$

$$x=1.4 \quad \text{なら} \quad x^2 = 1.96 ;$$

$$x=1.41 \quad \text{なら} \quad x^2 = 1.9881 ;$$

$$x=1.42 \quad \text{なら} \quad x^2 = 2.0164 ;$$

$$x = 1.41421356 \quad \text{なら}$$

$$x^2 = 1.999999993287874 ;$$

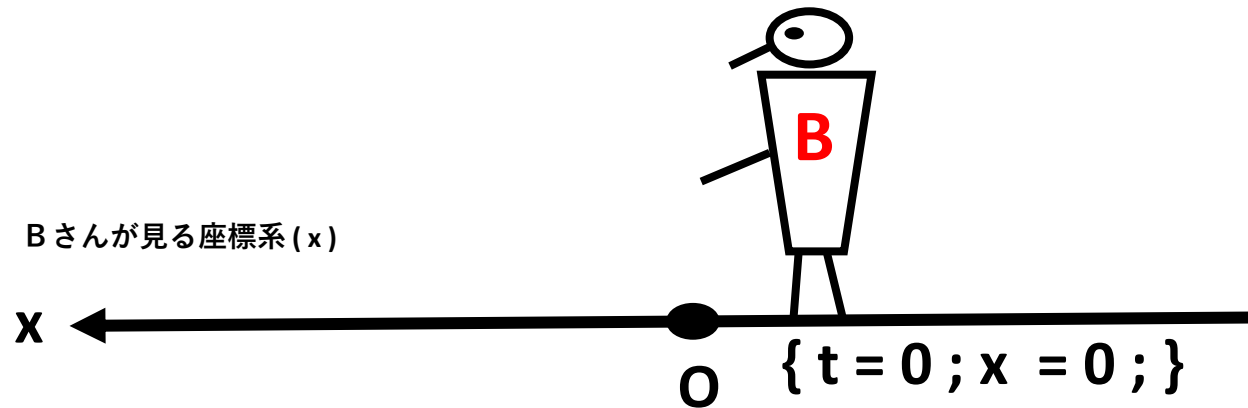
● $x^2 = y = 2$ の時、 x の値を「ルート 2」と呼びます。 $x = \sqrt{2}$ と書きます。

$\sqrt{2} = 1.41421356 \dots$ は「一夜一夜に人見頃」と覚えます。

<https://atarimae.biz/archives/20785>

半導体を支える基礎数学

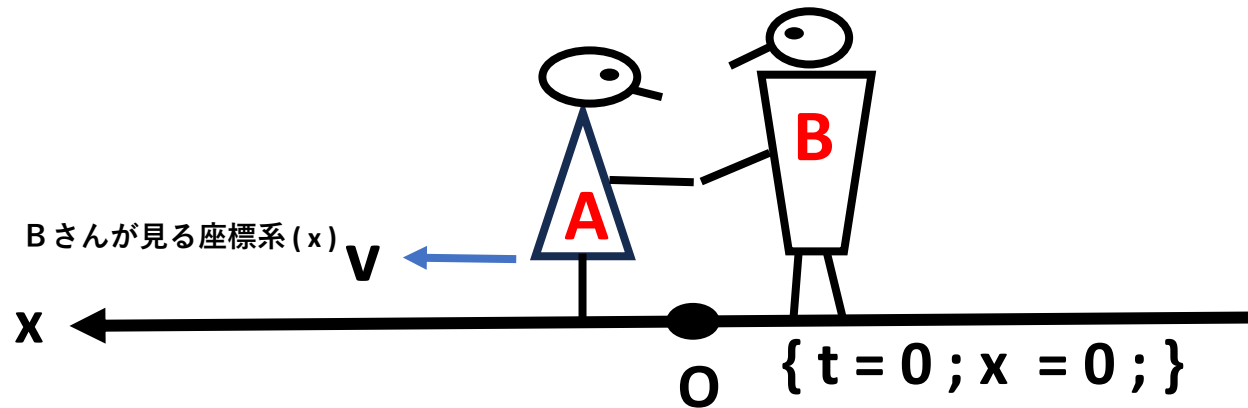
1.04 特殊相対性理論の挑戦してみよう！



座標系(x)の原点にじっと
観測者(B)さんがいます。

半導体を支える基礎数学

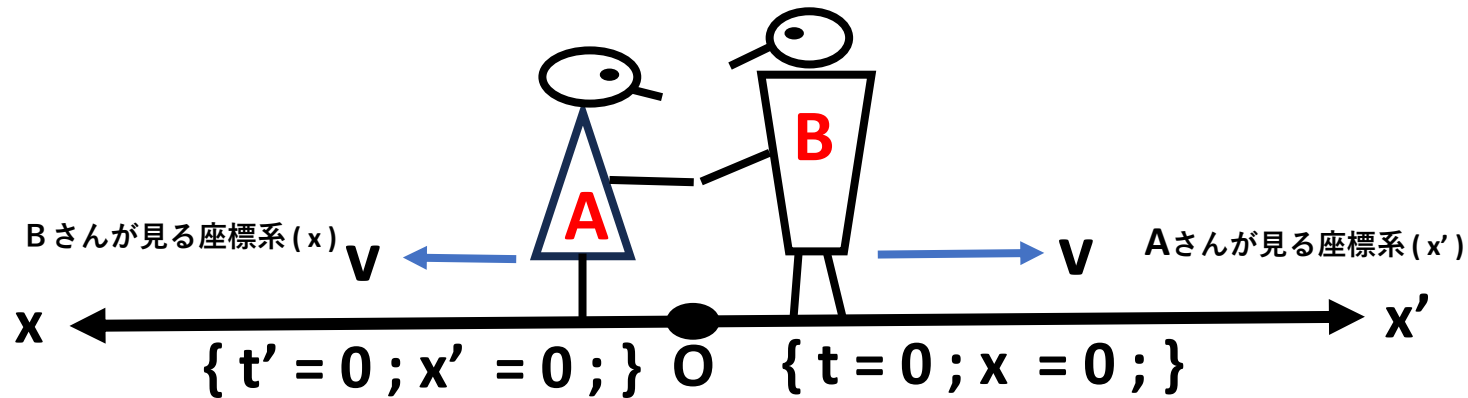
1.04 特殊相対性理論の挑戦してみよう！



座標系(x)の原点にいる
観測者(B)さんから見ると、
女性 (A)は x 軸のプラスの
方向に遠ざかって見える。

半導体を支える基礎数学

1.04 特殊相対性理論の挑戦してみよう！

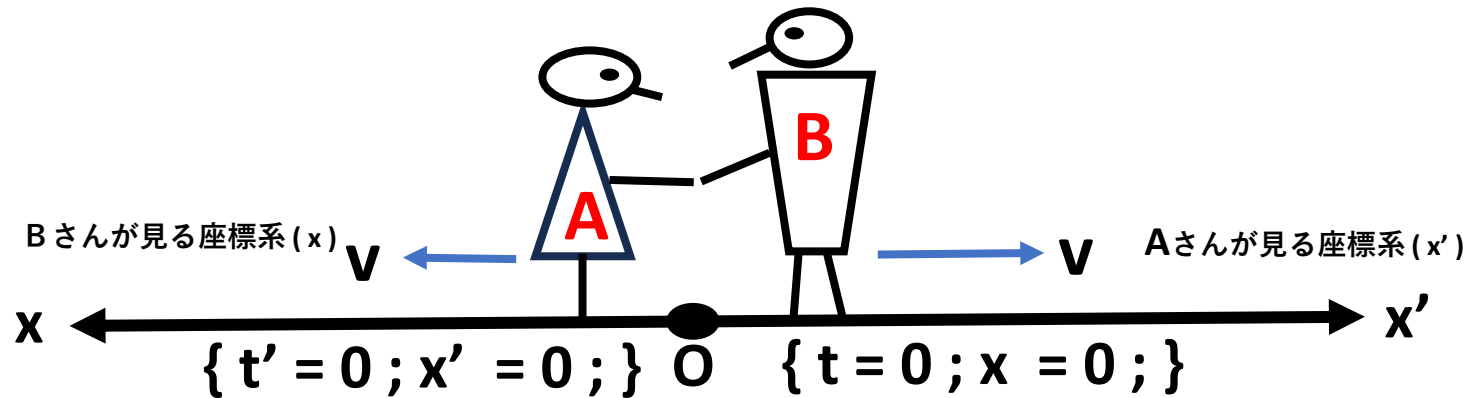


座標系(x')の原点にいる
観察者(A)さんから見ると、
男性 (B)は x' 軸のプラスの
方向に遠ざかって見える。

座標系(x)の原点にいる
観察者(B)さんから見ると、
女性 (A)は x 軸のプラスの
方向に遠ざかって見える。

半導体を支える基礎数学

1.04 特殊相対性理論の挑戦してみよう！



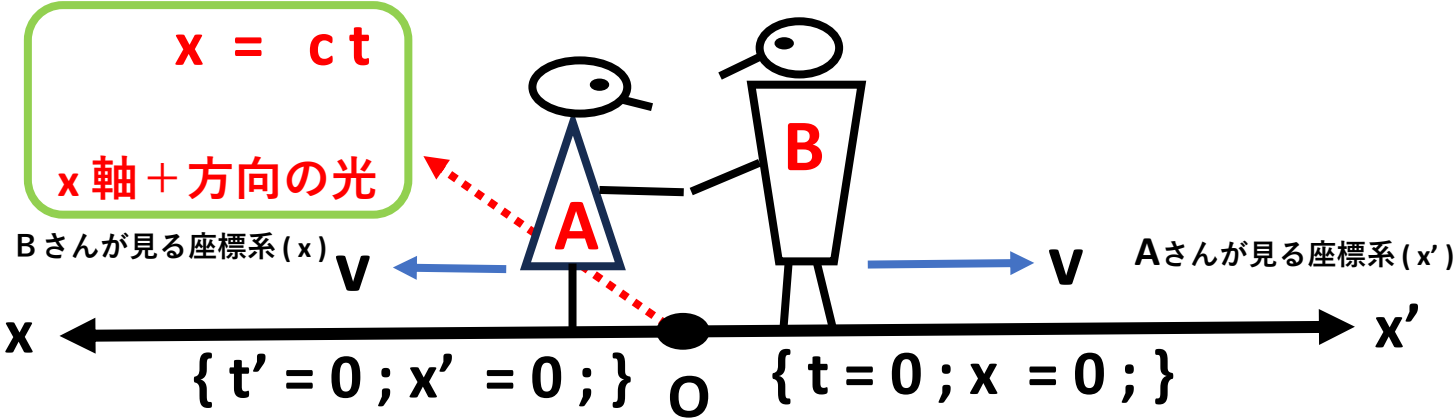
両方の座標系 B(t, x) と A (x' , t') の間の 物理関係式は対称で同一形式である。

座標系(x')の原点にいる
観測者(A)さんから見ると、
男性 (B)は x' 軸のプラスの
方向に遠ざかって見える。

座標系(x)の原点にいる
観測者(B)さんから見ると、
女性 (A)は x 軸のプラスの
方向に遠ざかって見える。

半導体を支える基礎数学

1.04 特殊相対性理論の挑戦してみよう！



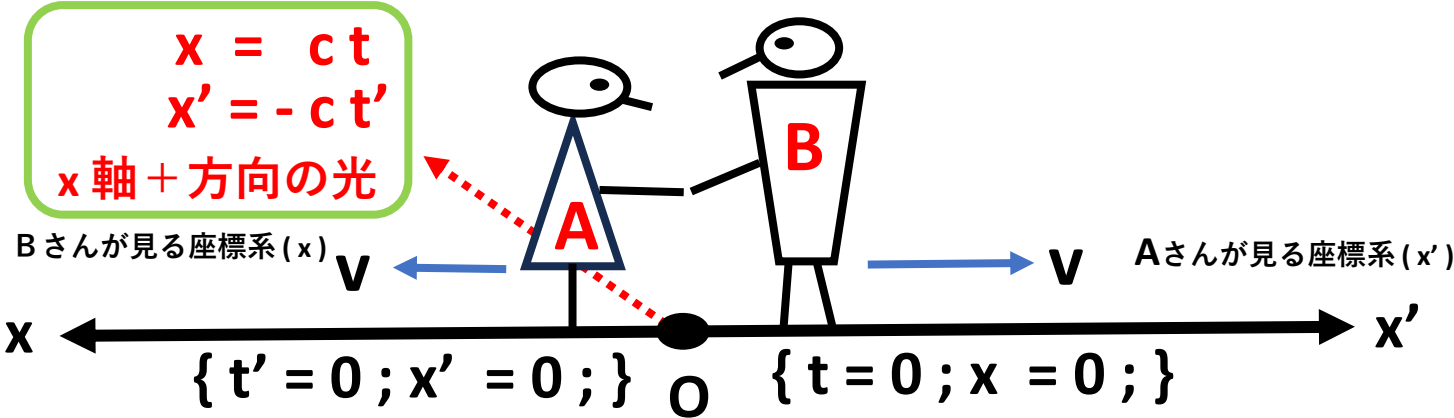
両方の座標系 $B(t, x)$ と $A(x', t')$ の間の 物理関係式は対称で同一形式である。

座標系(x')の原点にいる
観察者(A)さんから見ると、
男性 (B)は x' 軸のプラスの
方向に遠ざかって見える。

座標系(x)の原点にいる
観察者(B)さんから見ると、
女性 (A)は x 軸のプラスの
方向に遠ざかって見える。

半導体を支える基礎数学

1.04 特殊相対性理論の挑戦してみよう！



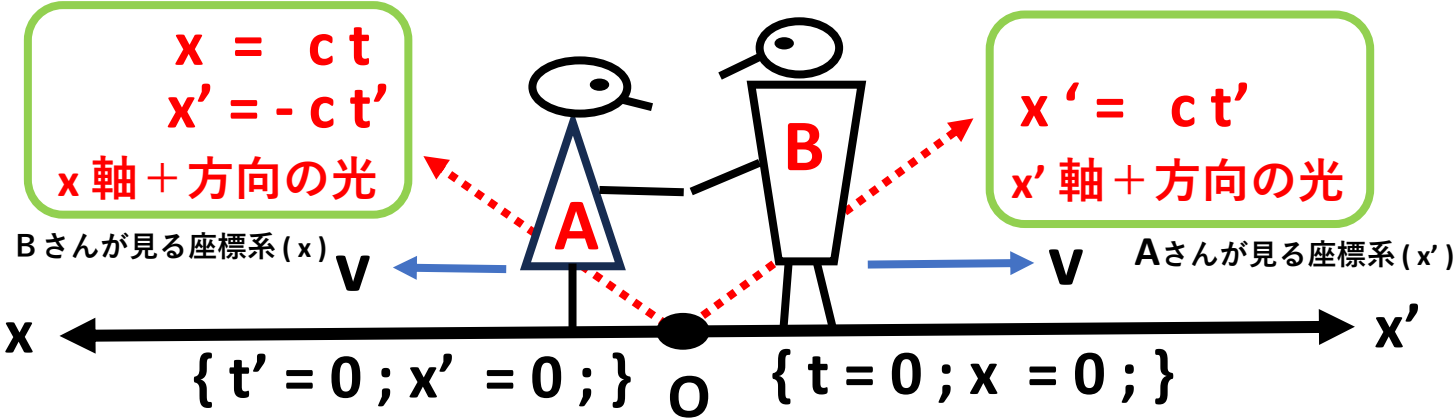
両方の座標系 B(t, x) と A (x', t') の間の 物理関係式は対称で同一形式である。

座標系(x')の原点にいる
観察者(A)さんから見ると、
男性 (B)は x' 軸のプラスの
方向に遠ざかって見える。

座標系(x)の原点にいる
観察者(B)さんから見ると、
女性 (A)は x 軸のプラスの
方向に遠ざかって見える。

半導体を支える基礎数学

1.04 特殊相対性理論の挑戦してみよう！



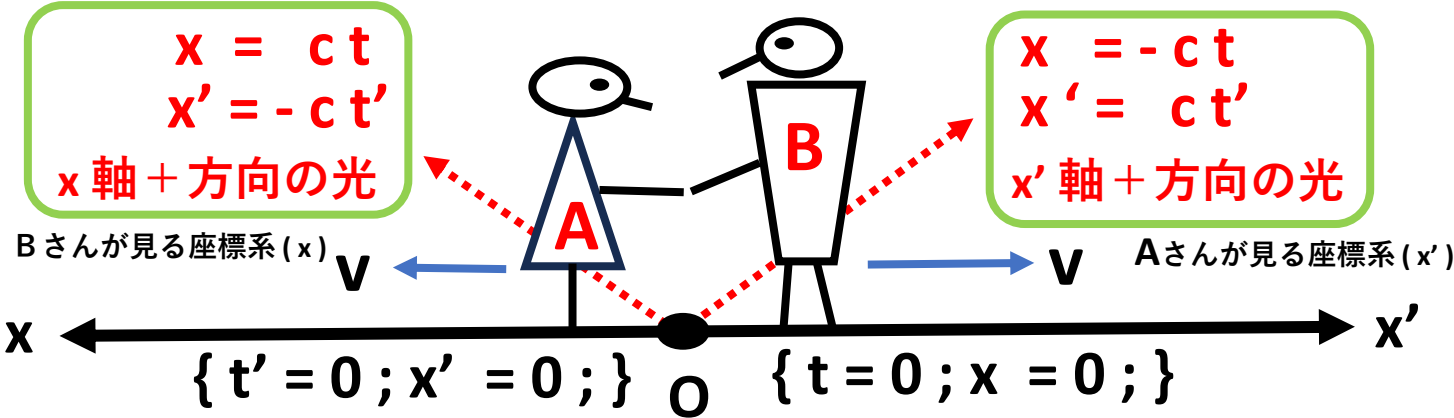
両方の座標系 B(t, x) と A (x', t') の間の 物理関係式は対称で同一形式である。

座標系(x')の原点にいる
観察者(A)さんから見ると、
男性 (B)は x' 軸のプラスの
方向に遠ざかって見える。

座標系(x)の原点にいる
観察者(B)さんから見ると、
女性 (A)は x 軸のプラスの
方向に遠ざかって見える。

半導体を支える基礎数学

1.04 特殊相対性理論の挑戦してみよう！



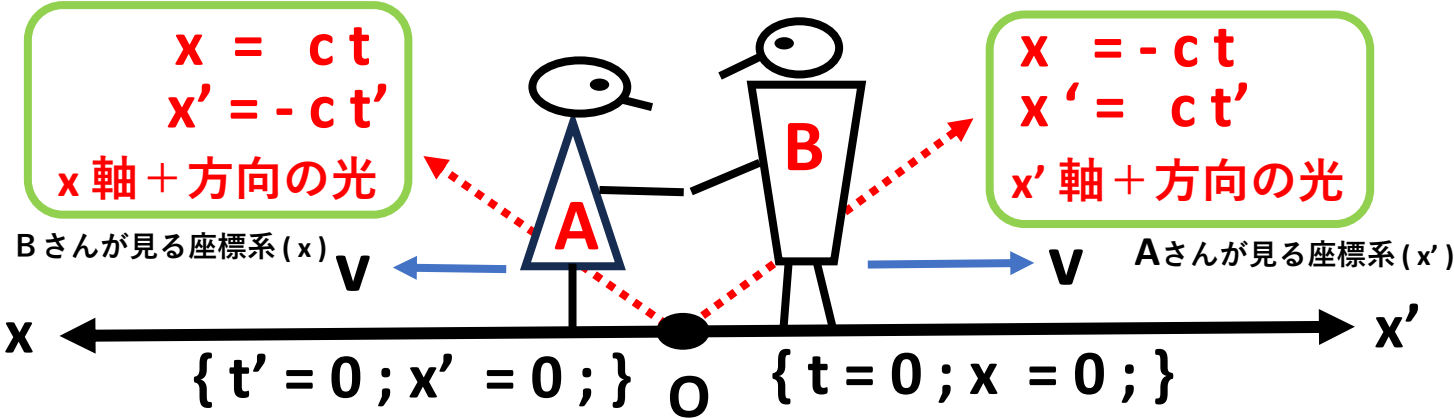
両方の座標系 B(t, x) と A (x', t') の間の 物理関係式は対称で同一形式である。

座標系(x')の原点にいる
観察者(A)さんから見ると、
男性 (B)は x' 軸のプラスの
方向に遠ざかって見える。

座標系(x)の原点にいる
観察者(B)さんから見ると、
女性 (A)は x 軸のプラスの
方向に遠ざかって見える。

半導体を支える基礎数学

1.04 特殊相対性理論の挑戦してみよう！



両方の座標系 $B(t, x)$ と $A(x', t')$ の間の 物理関係式は対称で同一形式である。

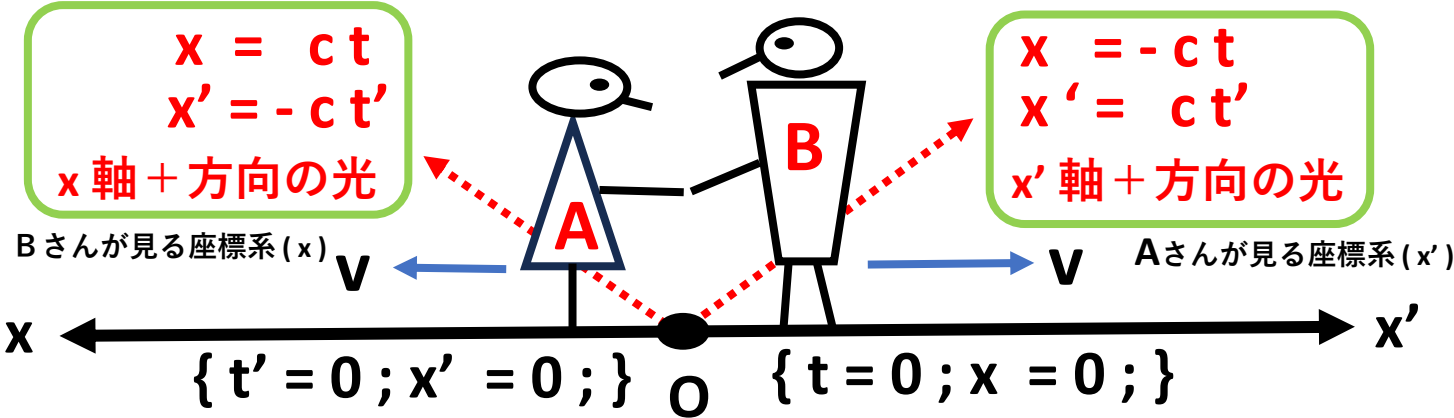
座標系 (x') の原点にいる 観察者(A)さんから見ると、男性 (B) は x' 軸のプラスの方向に遠ざかって見える。

$$\begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \alpha & \beta \\ \gamma & \delta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix}$$

座標系 (x) の原点にいる 観察者(B)さんから見ると、女性 (A) は x 軸のプラスの方向に遠ざかって見える。

半導体を支える基礎数学

1.04 特殊相対性理論の挑戦してみよう！



両方の座標系 $B(t, x)$ と $A(x', t')$ の間の 物理関係式は対称で同一形式である。

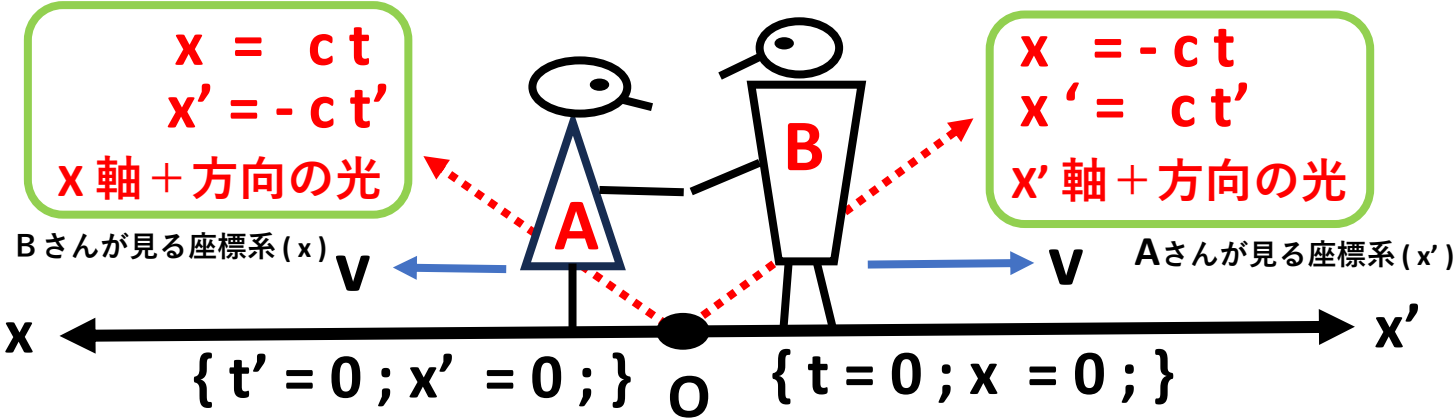
座標系 (x') の原点にいる
観察者(A)さんから見ると、
男性 (B) は x' 軸のプラスの
方向に遠ざかって見える。

$$\begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \alpha & \beta \\ \gamma & \delta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix}$$
$$\begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \alpha & \beta \\ \gamma & \delta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix}$$

座標系 (x) の原点にいる
観察者(B)さんから見ると、
女性 (A) は x 軸のプラスの
方向に遠ざかって見える。

半導体を支える基礎数学

1.04 特殊相対性理論の挑戦してみよう！



両方の座標系 B(t, x) と A (x', t') の間の 物理関係式は対称で同一形式である。

座標系(x')の原点にいる
観察者(A)さんから見ると、
男性 (B)は x' 軸のプラスの
方向に遠ざかって見える。

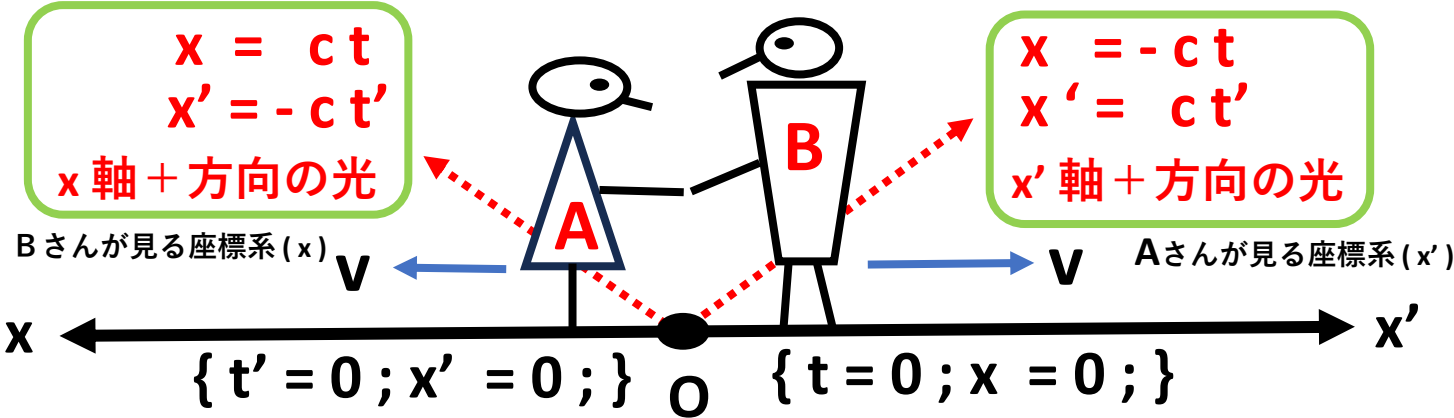
$$\begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \alpha & \beta \\ \gamma & \delta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix}$$
$$\begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \alpha & \beta \\ \gamma & \delta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix}$$

座標系(x)の原点にいる
観察者(B)さんから見ると、
女性 (A)は x 軸のプラスの
方向に遠ざかって見える。

$$\begin{bmatrix} \alpha & \beta \\ \gamma & \delta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \alpha & \beta \\ \gamma & \delta \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} ;$$

半導体を支える基礎数学

1.04 特殊相対性理論の挑戦してみよう！



両方の座標系 B(t, x) と A (x', t') の間の 物理関係式は対称で同一形式である。

座標系(x')の原点にいる
観察者(A)さんから見ると、
男性 (B)は x' 軸のプラスの
方向に遠ざかって見える。

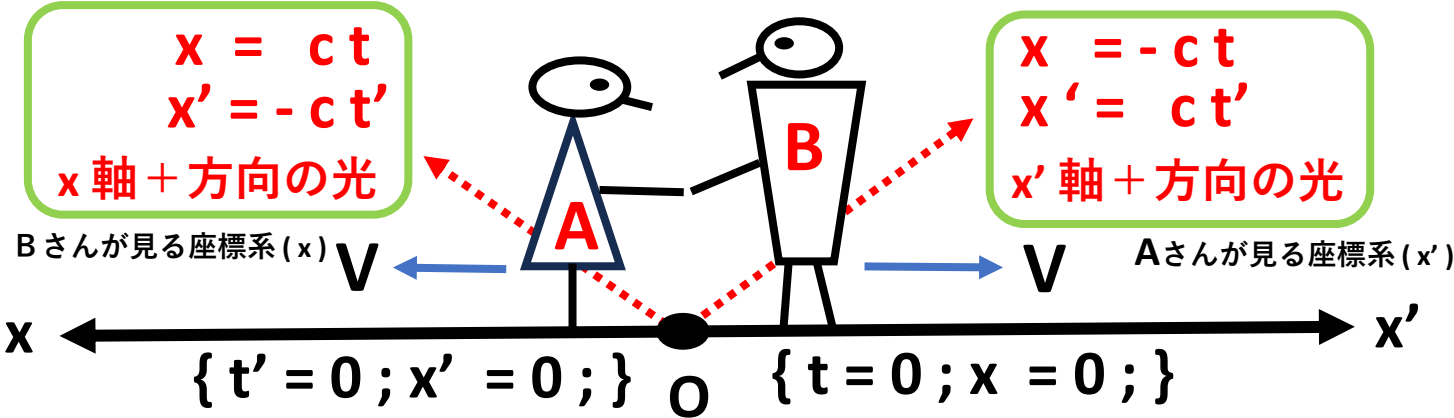
$$\begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \alpha & \beta \\ \gamma & \delta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix}$$
$$\begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \alpha & \beta \\ \gamma & \delta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix}$$

座標系(x)の原点にいる
観察者(B)さんから見ると、
女性 (A)は x 軸のプラスの
方向に遠ざかって見える。

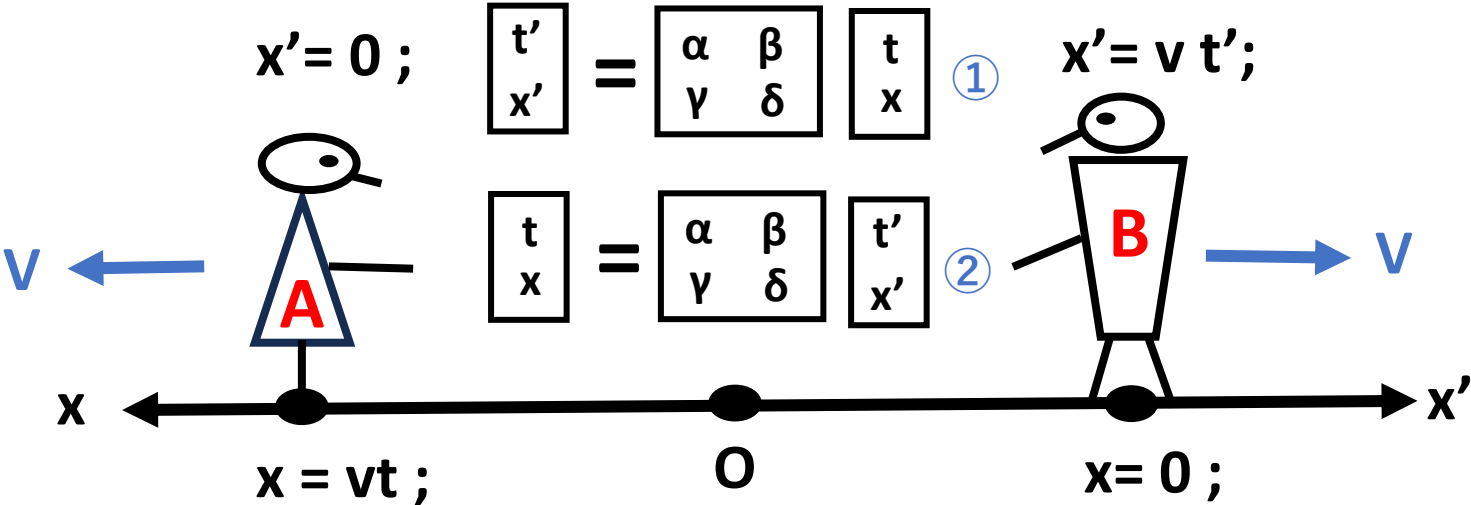
$$\begin{bmatrix} \alpha & \beta \\ \gamma & \delta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \alpha & \beta \\ \gamma & \delta \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} ; \quad \begin{bmatrix} \alpha & \beta \\ \gamma & \delta \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \delta/D & -\beta/D \\ -\gamma/D & \alpha/D \end{bmatrix} ; \quad D = \alpha\delta - \beta\gamma ;$$

半導体を支える基礎数学

1.04 特殊相対性理論の挑戦してみよう！

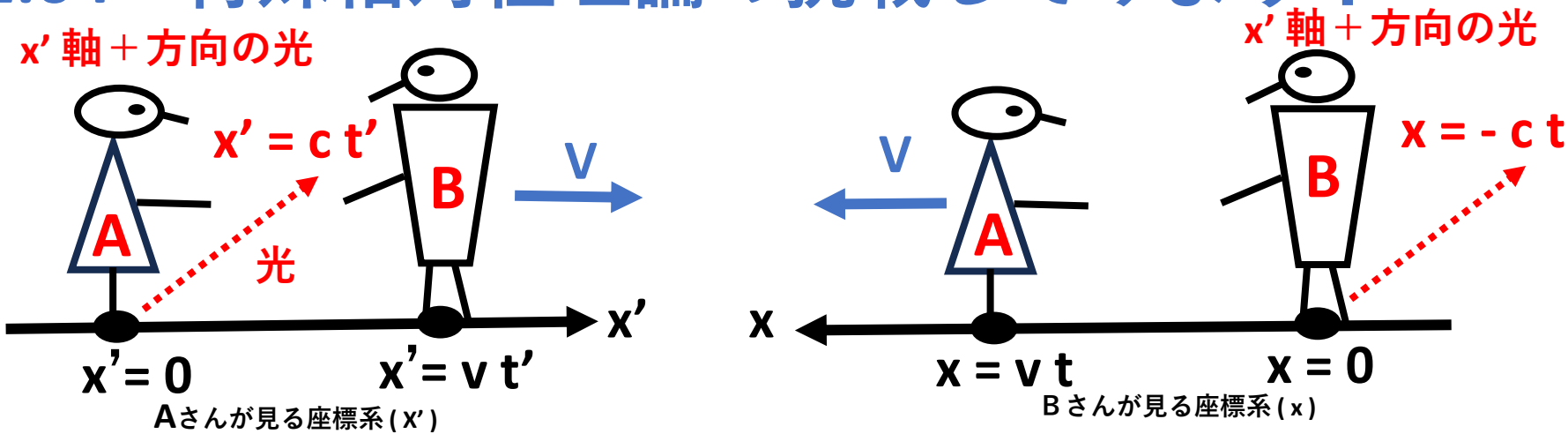


両方の座標系 B(t, x) と A (x', t') の間の 物理関係式は対称で同一形式である。

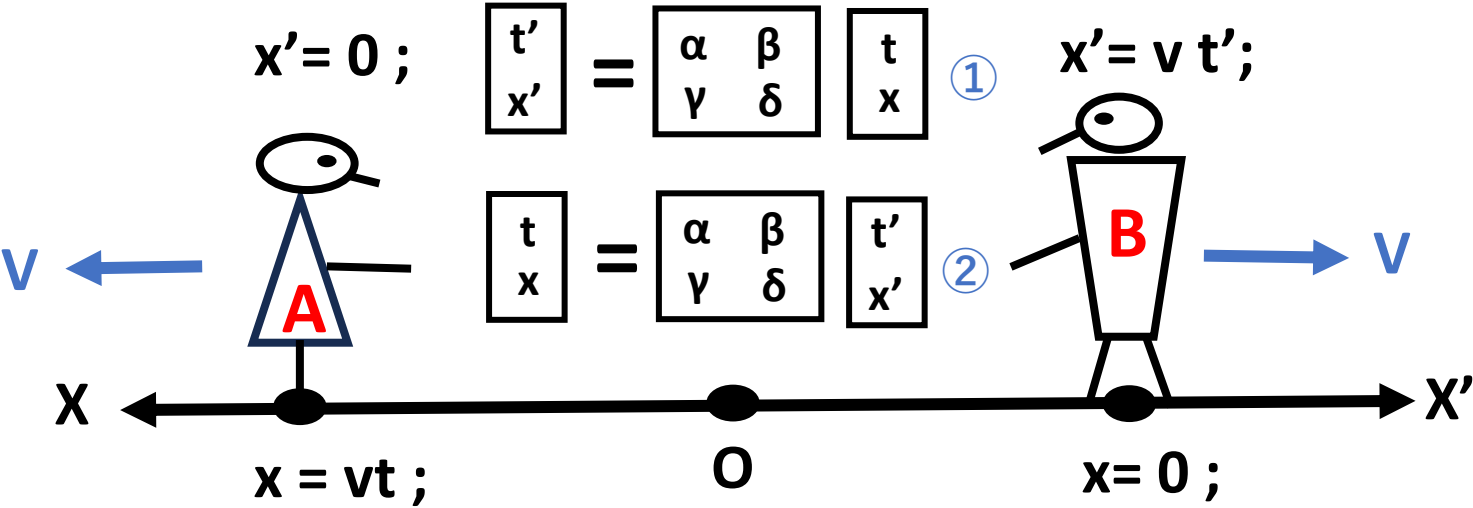


半導体を支える基礎数学

1.04 特殊相対性理論の挑戦してみよう！

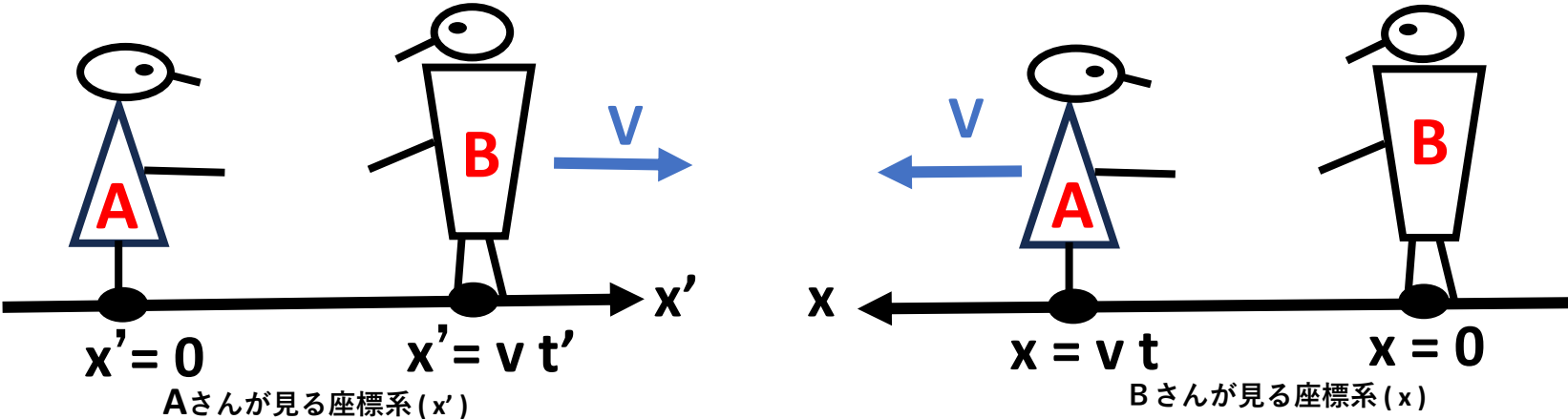


両方の座標系 B(t, x) と A (x', t') の間の 物理関係式は対称で同一形式である。



半導体を支える基礎数学

1.04 特殊相対性理論の挑戦してみよう！



両方の座標系 $B(t, x)$ と $A(x', t')$ の間の 物理関係式は対称で同一形式である。

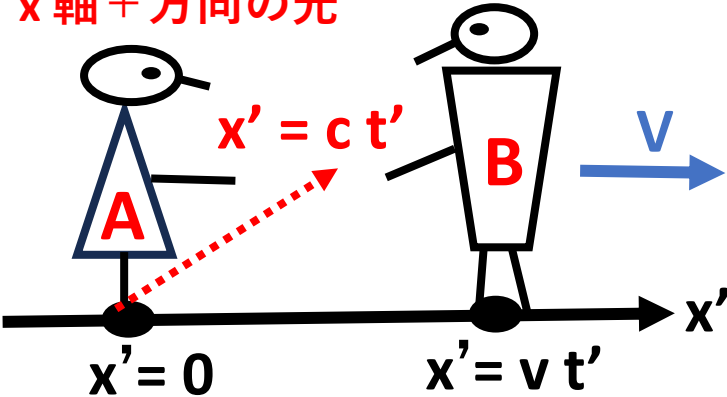
$$\begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \alpha & \beta \\ \gamma & \delta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix} \quad (1)$$

$$\begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \alpha & \beta \\ \gamma & \delta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix} \quad (2)$$

半導体を支える基礎数学

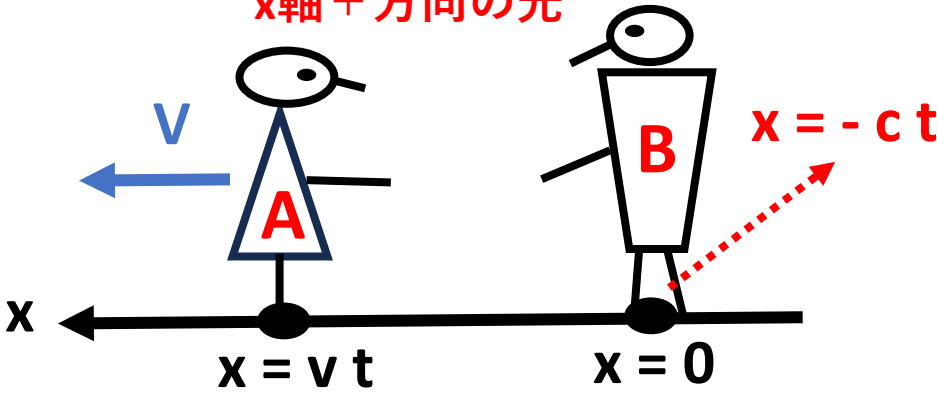
1.04 特殊相対性理論の挑戦してみよう！

x 軸 + 方向の光



Aさんが見る座標系 (x')

x 軸 + 方向の光



Bさんが見る座標系 (x)

両方の座標系 B(t, x) と A (x', t') の間の 物理関係式は対称で同一形式である。

x' 軸方向の光

$x' = 0; \quad x = vt;$

③

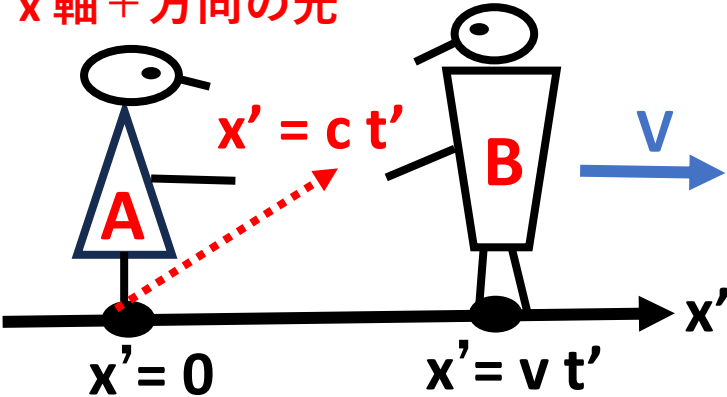
$$\begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \alpha & \beta \\ \gamma & \delta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix} \quad (1)$$

$$\begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \alpha & \beta \\ \gamma & \delta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix} \quad (2)$$

半導体を支える基礎数学

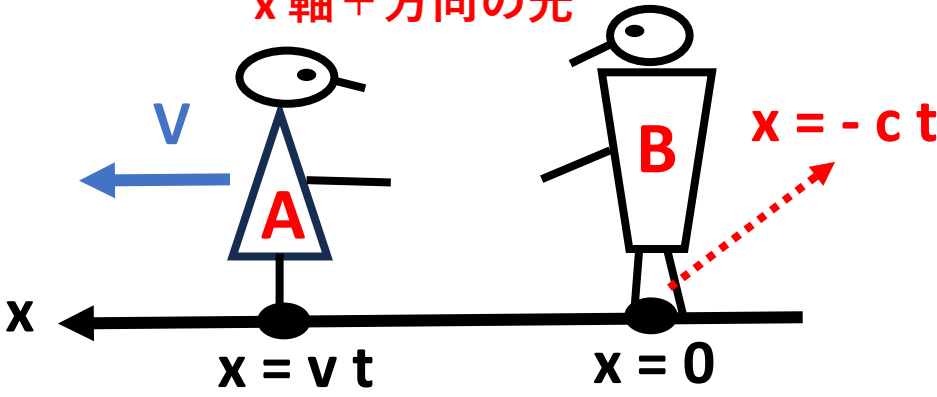
1.04 特殊相対性理論の挑戦してみよう！

x 軸 + 方向の光



Aさんが見る座標系 (x')

x 軸 + 方向の光



Bさんが見る座標系 (x)

両方の座標系 B(t, x) と A (x', t') の間の 物理関係式は対称で同一形式である。

x' 軸方向の光

$x' = 0; \quad x = vt;$

③

$$\begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \alpha & \beta \\ \gamma & \delta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix} \quad \textcircled{1}$$

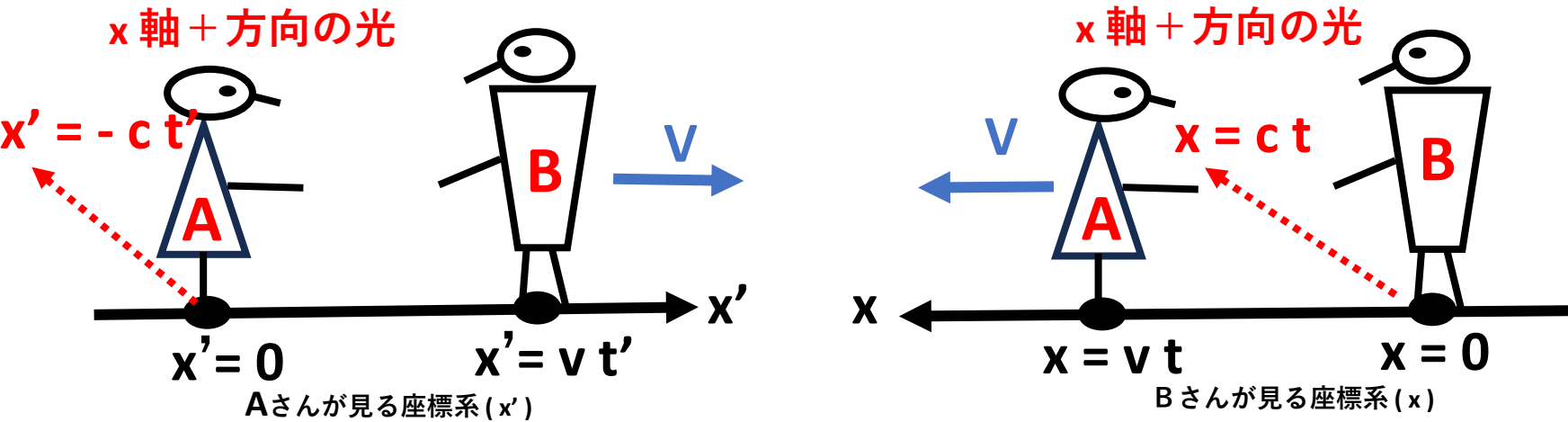
$x' = ct'; \quad x = -ct;$

④

$$\begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \alpha & \beta \\ \gamma & \delta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix} \quad \textcircled{2}$$

半導体を支える基礎数学

1.04 特殊相対性理論の挑戦してみよう！



両方の座標系 B(t, x) と A (x', t') の間の 物理関係式は対称で同一形式である。

x' 軸方向の光

$x' = 0; \quad x = vt;$ ③

$x' = ct'; \quad x = -ct;$ ④

$$\begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \alpha & \beta \\ \gamma & \delta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix}$$
 ①

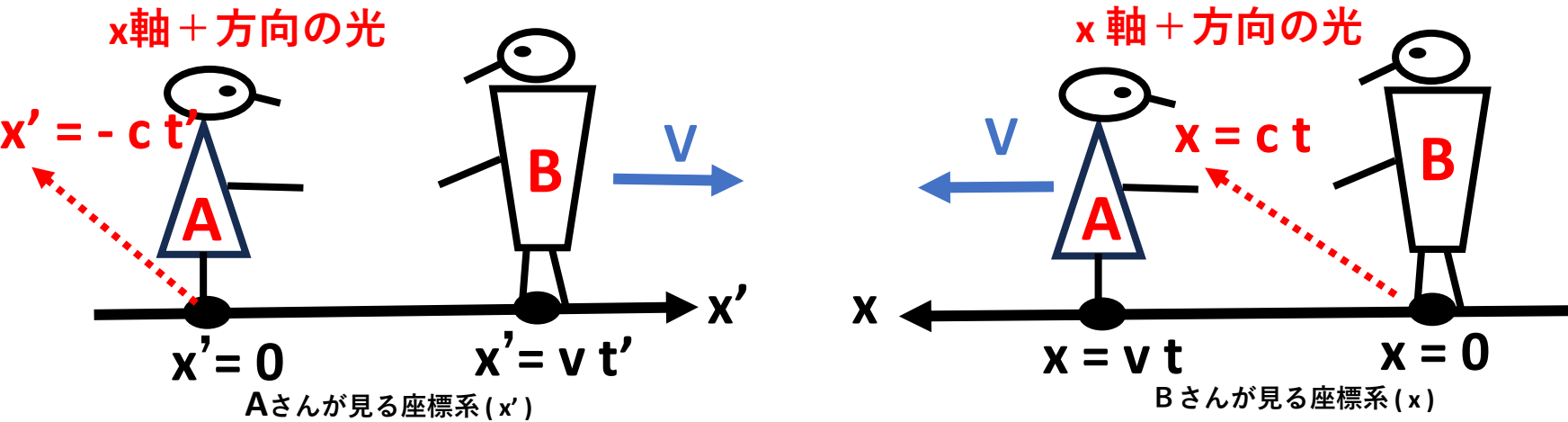
$$\begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \alpha & \beta \\ \gamma & \delta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix}$$
 ②

x 軸方向の光

$x = 0; \quad x' = vt';$ ⑤

半導体を支える基礎数学

1.04 特殊相対性理論の挑戦してみよう！



両方の座標系 B(t, x) と A (x', t') の間の 物理関係式は対称で同一形式である。

x' 軸方向の光

$x' = 0; x = vt;$ ③

$x' = ct'; x = -ct;$ ④

$\begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \alpha & \beta \\ \gamma & \delta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix}$ ①

$\begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \alpha & \beta \\ \gamma & \delta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix}$ ②

x 軸方向の光

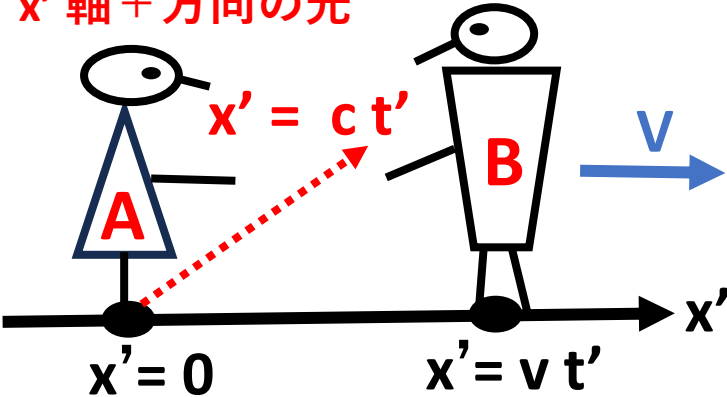
$x = 0; x' = vt';$ ⑤

$x' = -ct'; x = ct;$ ⑥

半導体を支える基礎数学

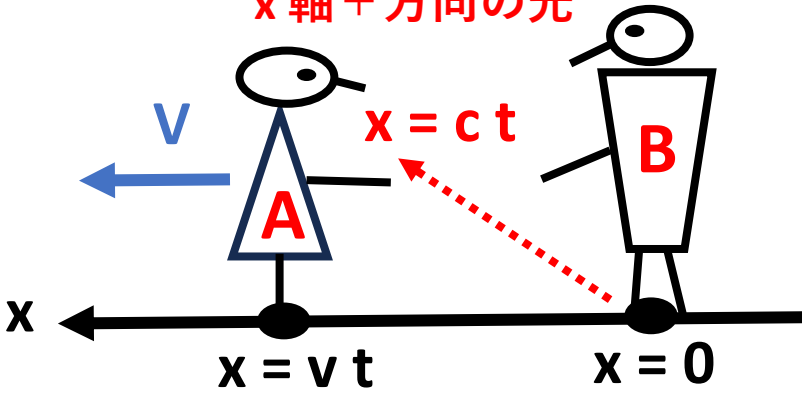
1.04 特殊相対性理論の挑戦してみよう！

x' 軸 + 方向の光



Aさんが見る座標系 (x')

x 軸 + 方向の光



Bさんが見る座標系 (x)

両方の座標系 B(t, x) と A (x', t') の間の 物理関係式は対称で同一形式である。

x' 軸方向の光

$x' = 0 ; x = vt ;$ ③

$$\begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \alpha & \beta \\ \gamma & \delta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix}$$
 ①

x 軸方向の光

$x = 0 ; x' = vt' ;$ ⑤

$x' = ct' ; x = -ct ;$ ④

$$\begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \alpha & \beta \\ \gamma & \delta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix}$$
 ②

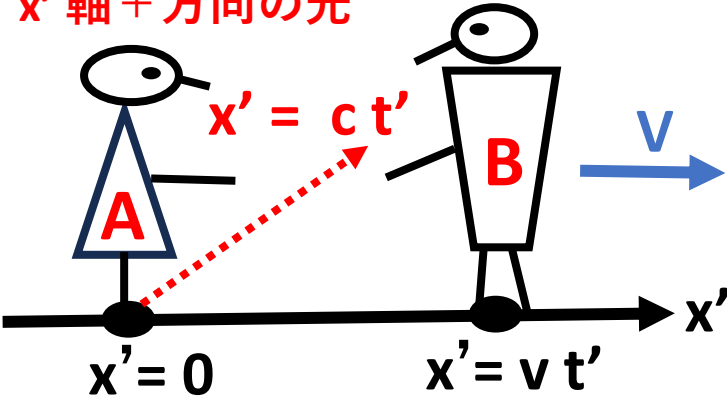
$x' = -ct' ; x = ct ;$ ⑥

{ ① ; ② ; ③ ; ④ ; } gives { $\beta = -v \alpha / c ; \gamma = v \alpha ; \delta = -\alpha ;$ }

半導体を支える基礎数学

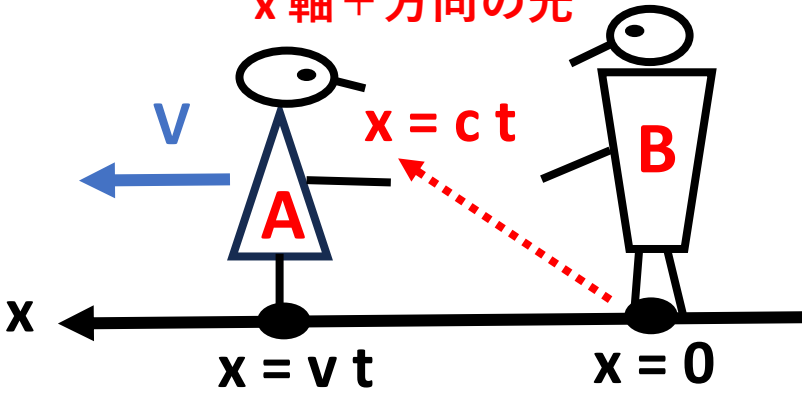
1.04 特殊相対性理論の挑戦してみよう！

x' 軸 + 方向の光



Aさんが見る座標系 (x')

x 軸 + 方向の光



Bさんが見る座標系 (x)

両方の座標系 B(t, x) と A (x', t') の間の 物理関係式は対称で同一形式である。

x' 軸方向の光

③ $x' = 0 ; x = vt ;$

④ $x' = ct' ; x = -ct ;$

① $\begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \alpha & \beta \\ \gamma & \delta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix}$

② $\begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \alpha & \beta \\ \gamma & \delta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix}$

x 軸方向の光

⑤ $x = 0 ; x' = vt' ;$

⑥ $x' = -ct' ; x = ct ;$

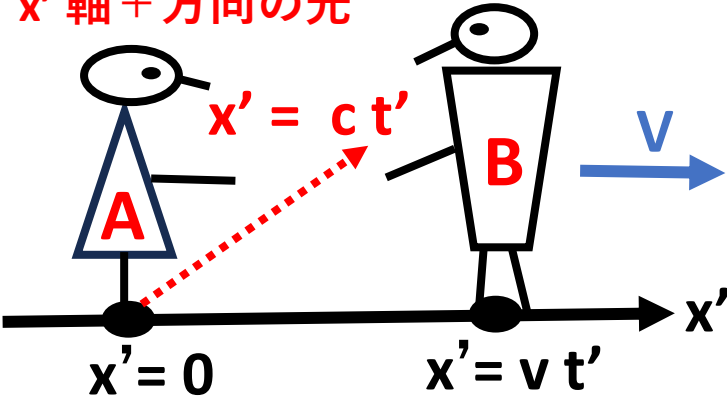
{ ① ; ② ; ③ ; ④ ; } gives { $\beta = -v\alpha / c ; \gamma = v\alpha ; \delta = -\alpha ;$ }

{ ① ; ② ; } gives { $\alpha = 1 / \sqrt{1 - v^2 / c^2} ;$ }

半導体を支える基礎数学

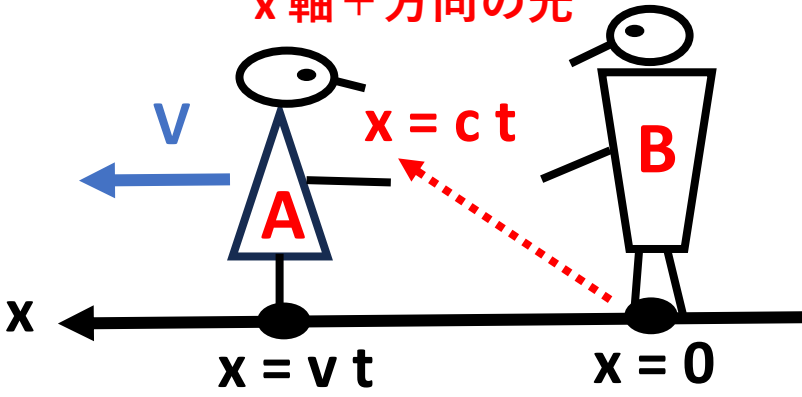
1.04 特殊相対性理論の挑戦してみよう！

x' 軸 + 方向の光



Aさんが見る座標系 (x')

x 軸 + 方向の光



Bさんが見る座標系 (x)

両方の座標系 B(t, x) と A (x', t') の間の 物理関係式は対称で同一形式である。

x' 軸方向の光

③ $x' = 0; \quad x = vt;$

④ $x' = ct'; \quad x = -ct;$

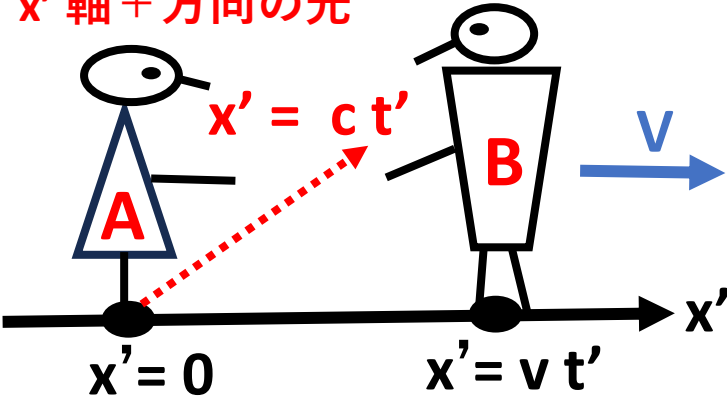
①
$$\begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \alpha & \beta \\ \gamma & \delta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix}$$

②
$$\begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \alpha & \beta \\ \gamma & \delta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix}$$

半導体を支える基礎数学

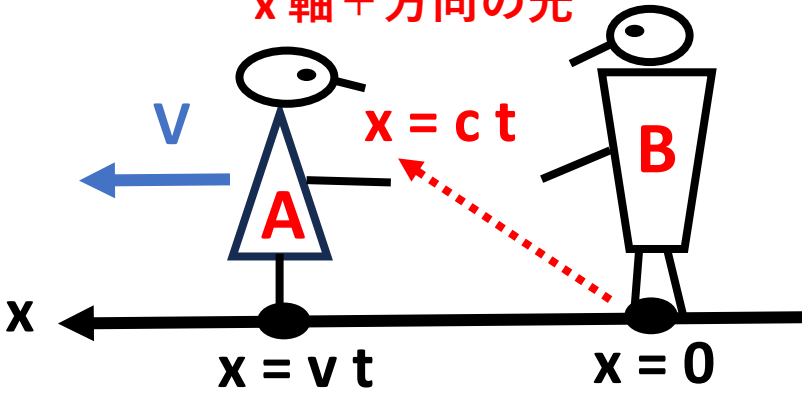
1.04 特殊相対性理論の挑戦してみよう！

x' 軸 + 方向の光



Aさんが見る座標系 (x')

x 軸 + 方向の光



Bさんが見る座標系 (x)

両方の座標系 B(t, x) と A (x', t') の間の 物理関係式は対称で同一形式である。

x' 軸方向の光

③ $x' = 0; \quad x = vt;$

④ $x' = ct'; \quad x = -ct;$

① $\begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \alpha & \beta \\ \gamma & \delta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix}$

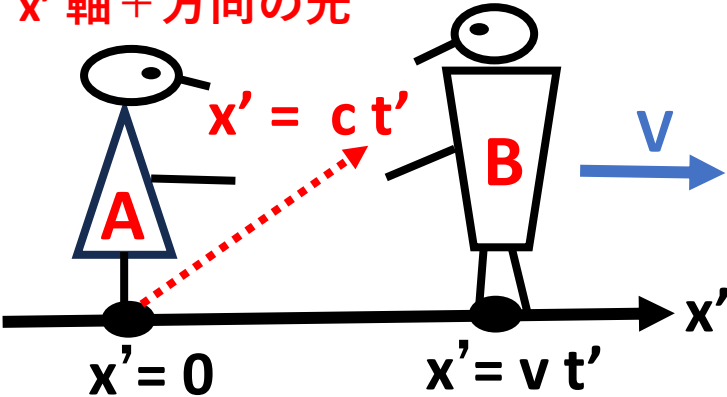
② $\begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \alpha & \beta \\ \gamma & \delta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix}$

① and ③ gives $\gamma = -\delta v;$

半導体を支える基礎数学

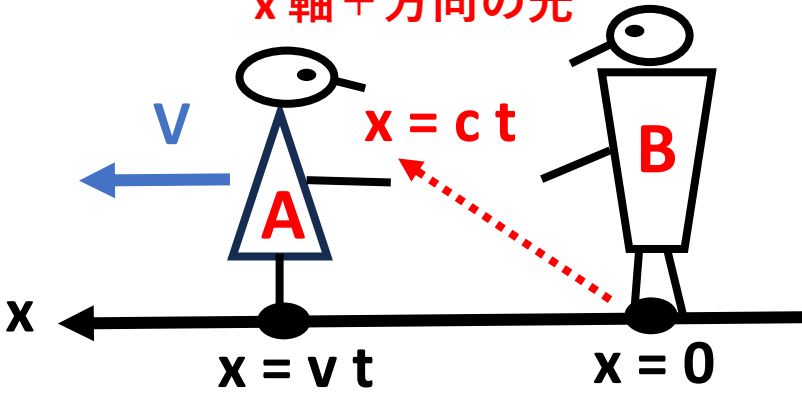
1.04 特殊相対性理論の挑戦してみよう！

x' 軸 + 方向の光



Aさんが見る座標系 (x')

x 軸 + 方向の光



Bさんが見る座標系 (x)

両方の座標系 B(t, x) と A (x', t') の間の 物理関係式は対称で同一形式である。

x' 軸方向の光

③ $x' = 0; \quad x = vt;$

④ $x' = ct'; \quad x = -ct;$

① $\begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \alpha & \beta \\ \gamma & \delta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix}$

② $\begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \alpha & \beta \\ \gamma & \delta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix}$

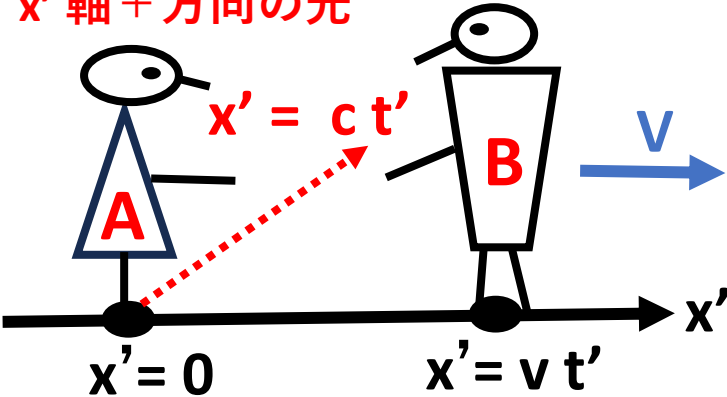
① and ③ gives $\gamma = -\delta v;$

② and ③ gives $\gamma = \alpha v;$
 $\delta = -\alpha;$

半導体を支える基礎数学

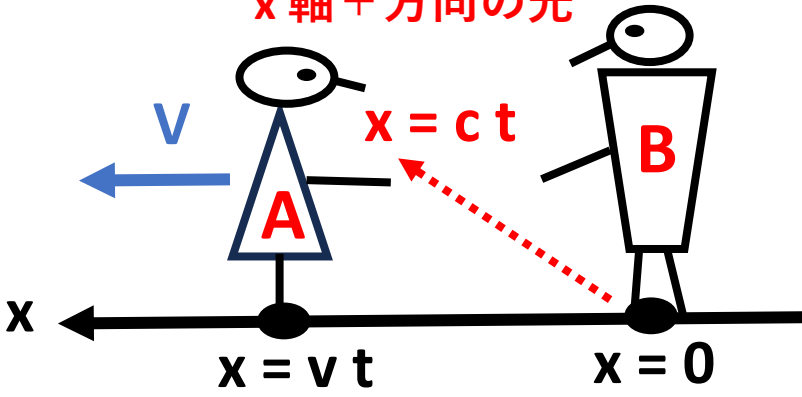
1.04 特殊相対性理論の挑戦してみよう！

x' 軸 + 方向の光



Aさんが見る座標系 (x')

x 軸 + 方向の光



Bさんが見る座標系 (x)

両方の座標系 B(t, x) と A (x', t') の間の 物理関係式は対称で同一形式である。

x' 軸方向の光

③ $x' = 0; \quad x = vt;$

④ $x' = ct'; \quad x = -ct;$

① $\begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \alpha & \beta \\ \gamma & \delta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix}$

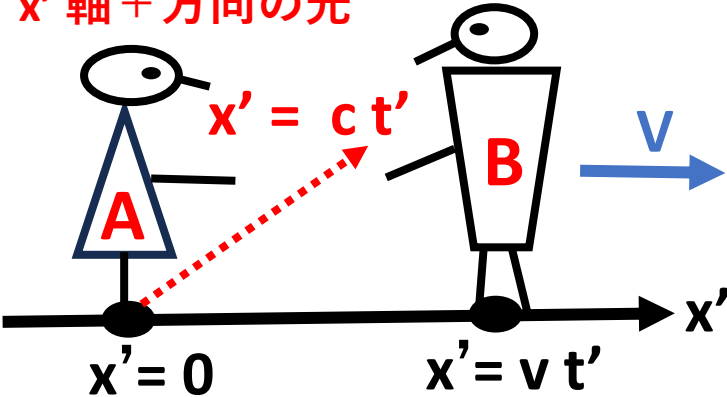
② $\begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \alpha & \beta \\ \gamma & \delta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix}$

- ① and ③ gives $\gamma = -\delta v;$
- ② and ③ gives $\gamma = \alpha v;$
 $\delta = -\alpha;$
- ① and ④ gives $\gamma = -c^2 \beta;$
 $\beta = -\alpha v/c^2;$

半導体を支える基礎数学

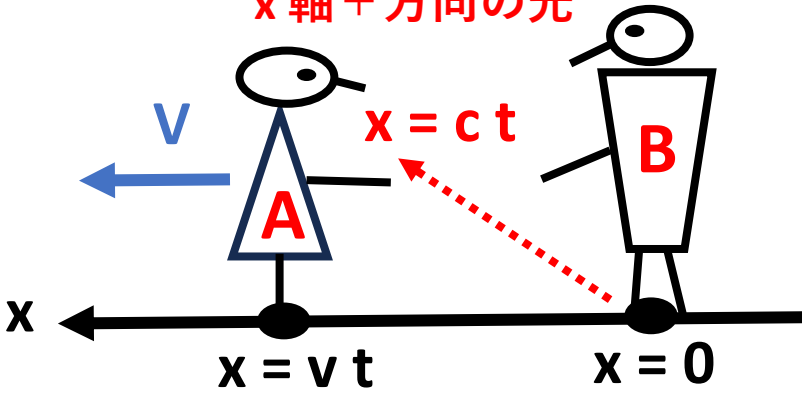
1.04 特殊相対性理論の挑戦してみよう！

x' 軸 + 方向の光



Aさんが見る座標系 (x')

x 軸 + 方向の光



Bさんが見る座標系 (x)

両方の座標系 B(t, x) と A (x', t') の間の 物理関係式は対称で同一形式である。

x' 軸方向の光

③ $x' = 0; \quad x = vt;$

④ $x' = ct'; \quad x = -ct;$

① $\begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \alpha & \beta \\ \gamma & \delta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix}$

② $\begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \alpha & \beta \\ \gamma & \delta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix}$

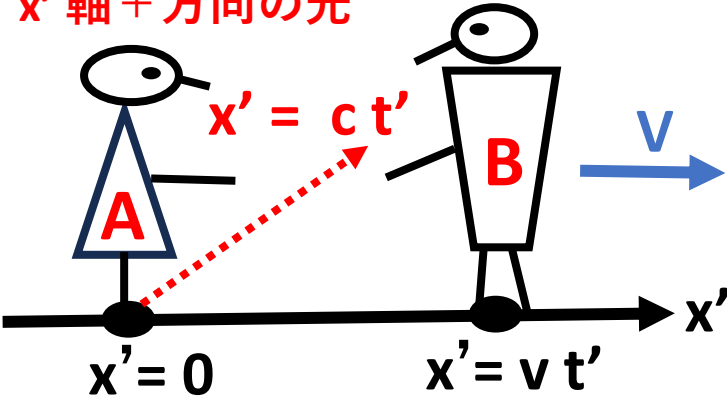
- ① and ③ gives $\gamma = -\delta v;$
- ② and ③ gives $\gamma = \alpha v;$
 $\delta = -\alpha;$
- ① and ④ gives $\gamma = -c^2 \beta;$
 $\beta = -\alpha v/c^2;$

{ ① ; ② ; ③ ; ④ ; } gives { $\beta = -v \alpha / c^2; \quad \gamma = v \alpha; \quad \delta = -\alpha; \}$

半導体を支える基礎数学

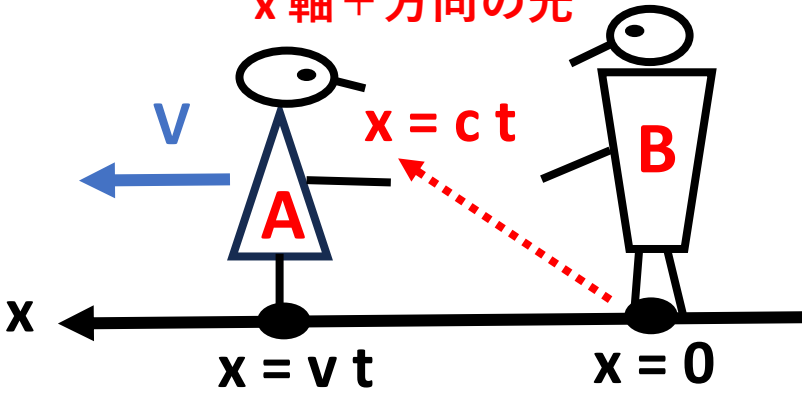
1.04 特殊相対性理論の挑戦してみよう！

x' 軸 + 方向の光



Aさんが見る座標系 (x')

x 軸 + 方向の光



Bさんが見る座標系 (x)

両方の座標系 B(t, x) と A (x', t') の間の 物理関係式は対称で同一形式である。

x' 軸方向の光

③ $x' = 0 ; x = vt ;$

④ $x' = ct' ; x = -ct ;$

① $\begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & -v/c^2 \\ v & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix}$

② $\begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & -v/c^2 \\ v & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix}$

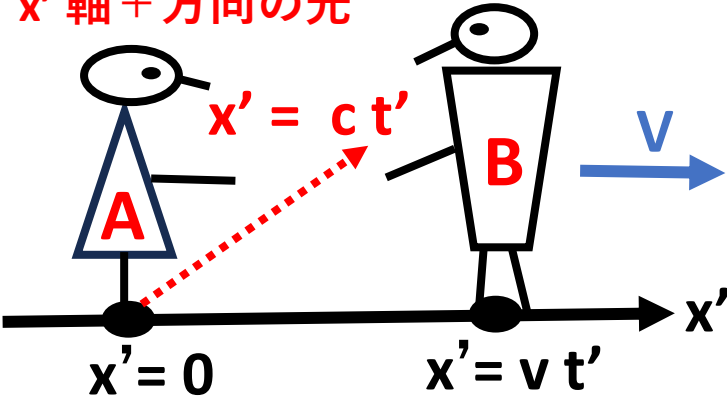
- ① and ③ gives $\gamma = -\delta v ;$
- ② and ③ gives $\gamma = \alpha v ;$
 $\delta = -\alpha ;$
- ① and ④ gives $\gamma = -c^2 \beta ;$
 $\beta = -\alpha v / c^2 ;$

{ ① ; ② ; ③ ; ④ ; } gives { $\beta = -v \alpha / c^2 ; \gamma = v \alpha ; \delta = -\alpha ;$ }

半導体を支える基礎数学

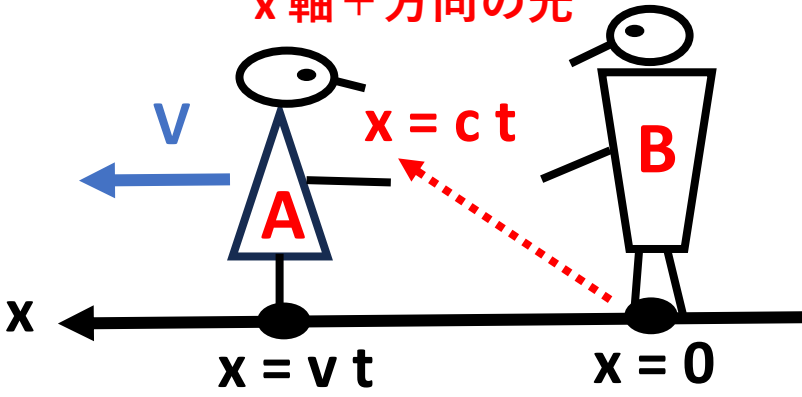
1.04 特殊相対性理論の挑戦してみよう！

x' 軸 + 方向の光



Aさんが見る座標系 (x')

x 軸 + 方向の光



Bさんが見る座標系 (x)

両方の座標系 B(t, x) と A (x', t') の間の 物理関係式は対称で同一形式である。

x' 軸方向の光

③ $x' = 0; x = vt;$

④ $x' = ct'; x = -ct;$

① $\begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & -v/c^2 \\ v & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix}$

② $\begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & -v/c^2 \\ v & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix}$

- ① and ③ gives $\gamma = -\delta v;$
- ② and ③ gives $\gamma = \alpha v;$
- $\delta = -\alpha;$
- ① and ④ gives $\gamma = -c^2 \beta;$
- $\beta = -\alpha v/c^2;$

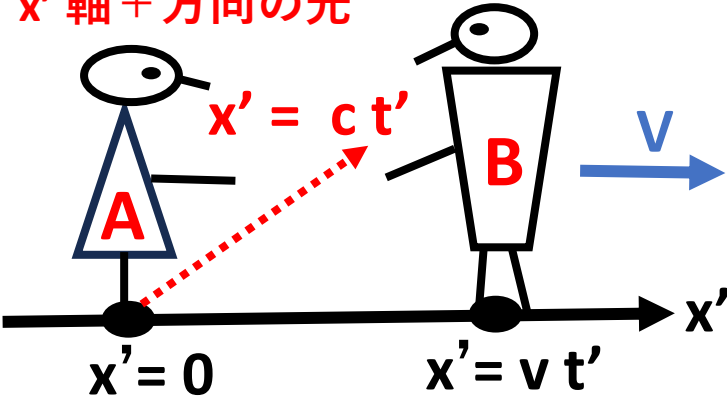
{ ① ; ② ; ③ ; ④ ; } gives { $\beta = -v \alpha / c^2; \gamma = v \alpha; \delta = -\alpha; \}$

{ ① ; ② ; } gives { $\alpha = 1 / \sqrt{1 - v^2 / c^2} ; \}$

半導体を支える基礎数学

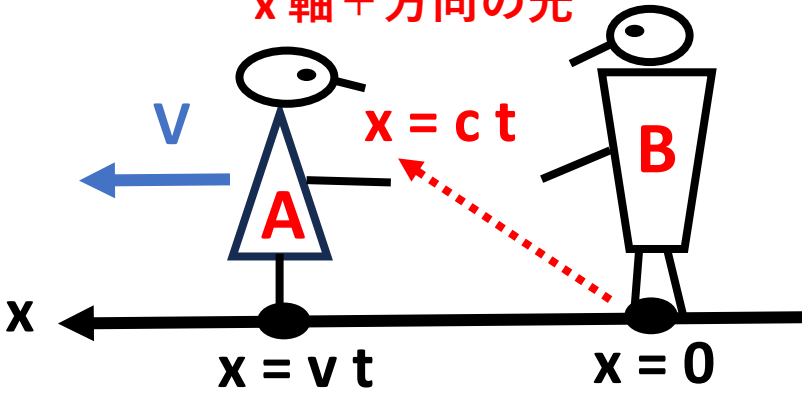
1.04 特殊相対性理論の挑戦してみよう！

x' 軸 + 方向の光



Aさんが見る座標系 (x')

x 軸 + 方向の光



Bさんが見る座標系 (x)

両方の座標系 B(t, x) と A (x', t') の間の 物理関係式は対称で同一形式である。

x' 軸方向の光

③ $x' = 0; \quad x = vt;$

④ $x' = ct'; \quad x = -ct;$

① $\begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & -v/c^2 \\ v & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix}$

② $\begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & -v/c^2 \\ v & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix}$

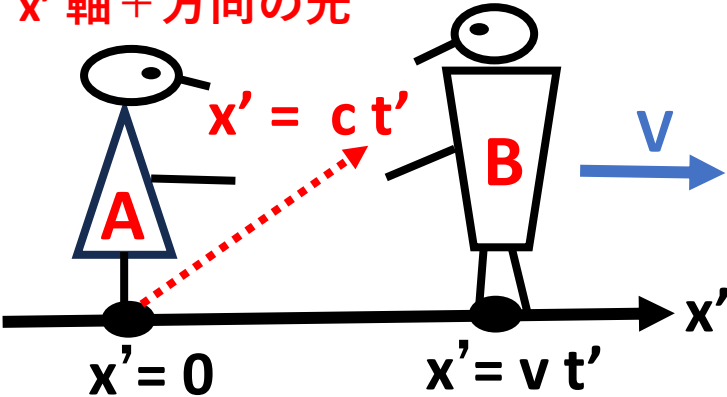
- ① and ③ gives $\gamma = -\delta v;$
- ② and ③ gives $\gamma = \alpha v;$
- $\delta = -\alpha;$
- ① and ④ gives $\gamma = -c^2 \beta;$
- $\beta = -\alpha v/c^2;$

$$\begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix} = \alpha^2 \begin{bmatrix} 1 & -v/c^2 \\ v & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & -v/c^2 \\ v & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix}$$

半導体を支える基礎数学

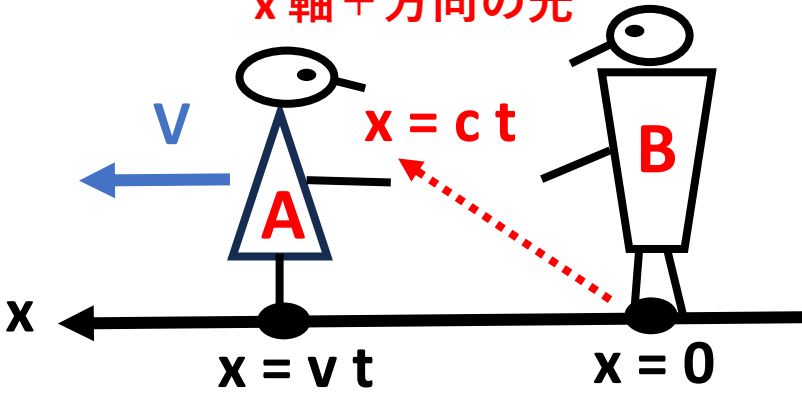
1.04 特殊相対性理論の挑戦してみよう！

x' 軸 + 方向の光



Aさんが見る座標系 (x')

x 軸 + 方向の光



Bさんが見る座標系 (x)

両方の座標系 B(t, x) と A (x', t') の間の 物理関係式は対称で同一形式である。

x' 軸方向の光

③ $x' = 0; \quad x = vt;$

④ $x' = ct'; \quad x = -ct;$

① $\begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & -v/c^2 \\ v & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix}$

② $\begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & -v/c^2 \\ v & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix}$

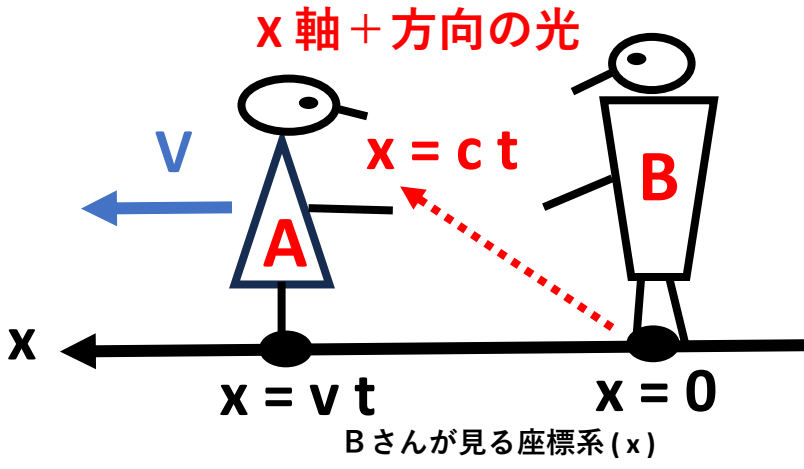
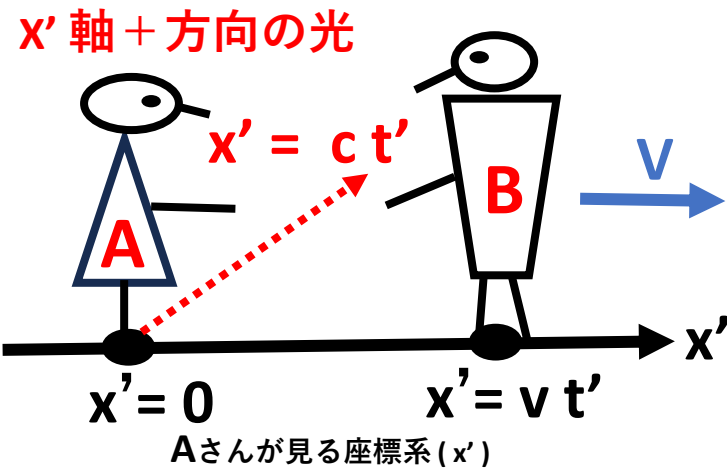
$$\begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix} = \alpha^2 \begin{bmatrix} 1 & -v/c^2 \\ v & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & -v/c^2 \\ v & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix}$$

- ① and ③ gives $\gamma = -\delta v;$
- ② and ③ gives $\gamma = \alpha v;$
- $\delta = -\alpha;$
- ① and ④ gives $\gamma = -c^2 \beta;$
- $\beta = -\alpha v/c^2;$

$$\alpha = 1 / \sqrt{1 - v^2/c^2}$$

半導体を支える基礎数学

1.04 特殊相対性理論の挑戦してみよう！



両方の座標系 B(t, x) と A (x', t') の間の 物理関係式は対称で同一形式である。

$$\begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \alpha & \beta \\ \gamma & \delta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix} \quad \textcircled{1}$$

$$\begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \alpha & \beta \\ \gamma & \delta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix} \quad \textcircled{2}$$

$$\begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{1 - v^2/c^2}} \begin{bmatrix} 1 & -v/c^2 \\ v & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix} \quad \textcircled{7}$$

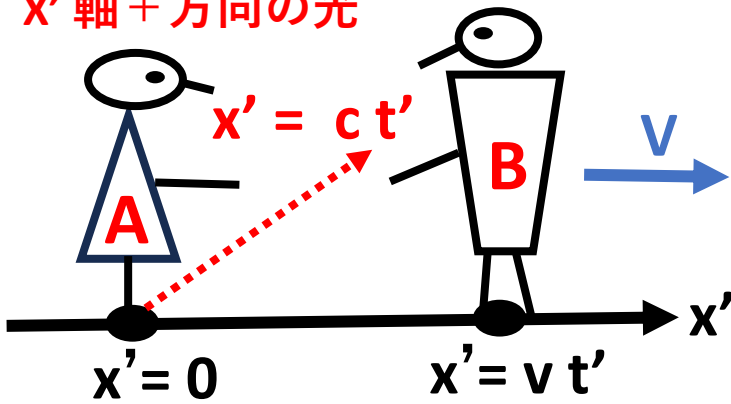
{ $\textcircled{1}$; $\textcircled{2}$; $\textcircled{3}$; $\textcircled{4}$; } gives { $\beta = -v \alpha / c$; $\gamma = v \alpha$; $\delta = -\alpha$; }

{ $\textcircled{1}$; $\textcircled{2}$; } gives { $\alpha = 1 / \sqrt{1 - v^2/c^2}$; }

半導体を支える基礎数学

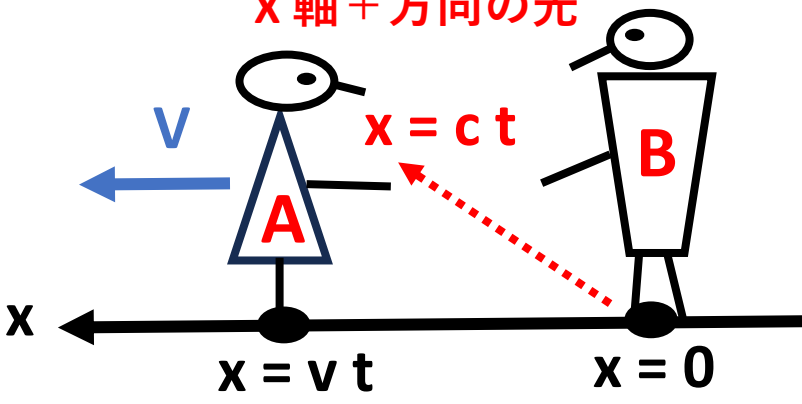
1.04 特殊相対性理論の挑戦してみよう！

x' 軸 + 方向の光



Aさんが見る座標系 (x')

x 軸 + 方向の光



Bさんが見る座標系 (x)

両方の座標系 B(t, x) と A (x', t') の間の 物理関係式は対称で同一形式である。

$$\begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \alpha & \beta \\ \gamma & \delta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix} \quad (1)$$

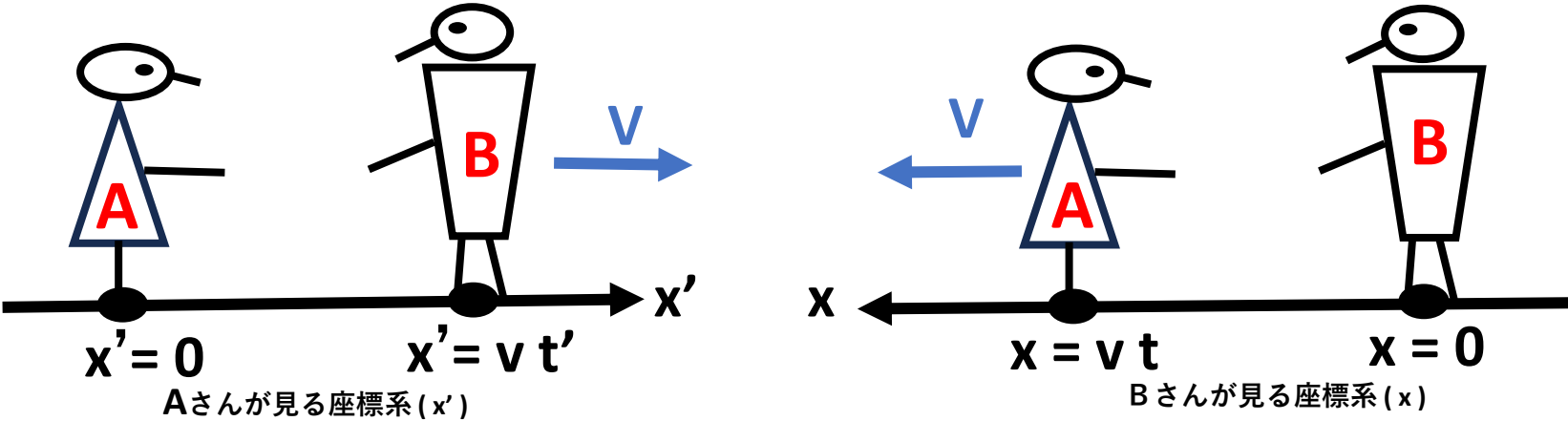
$$\begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \alpha & \beta \\ \gamma & \delta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix} \quad (2)$$

$$\begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{1 - v^2/c^2}} \begin{bmatrix} 1 & -v/c^2 \\ v & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix} \quad (7)$$

$$\begin{aligned} &\{ \beta = -v\alpha/c ; \gamma = v\alpha ; \delta = -\alpha ; \} \\ &\{ \alpha = 1/\sqrt{1 - v^2/c^2} ; \} \end{aligned} \quad \begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{1 - v^2/c^2}} \begin{bmatrix} 1 & -v/c^2 \\ v & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix} \quad (8)$$

半導体を支える基礎数学

1.04 特殊相対性理論の挑戦してみよう！



両方の座標系 B(t, x) と A (x', t') の間の 物理関係式は対称で同一形式である。

座標系A の観察者から見ると、座標系Bは x' 軸のプラスの方向に遠ざかっている。

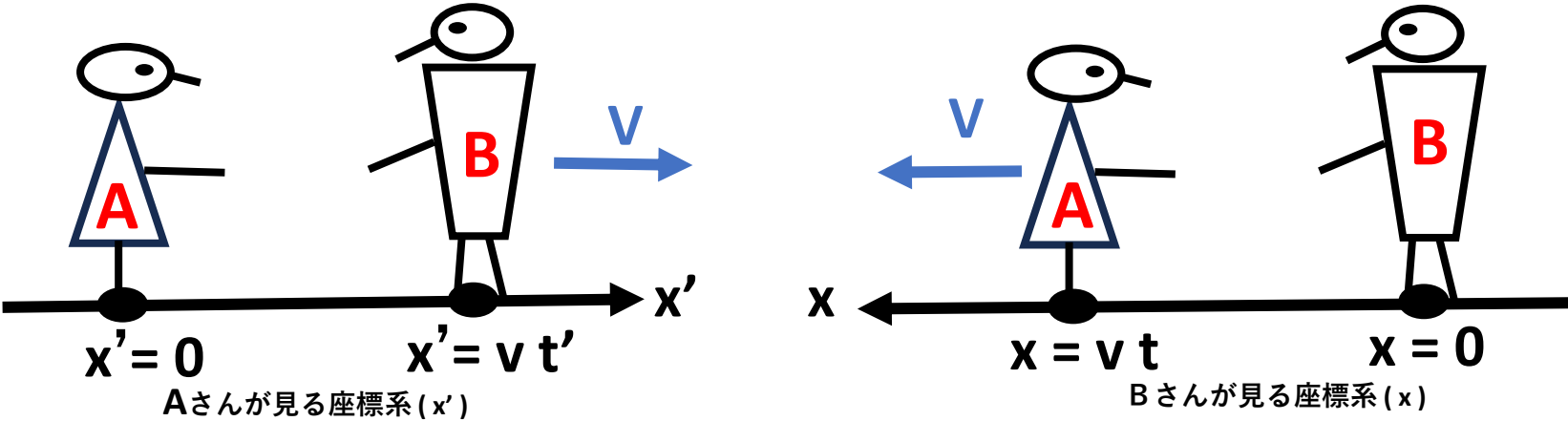
$$\begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{1 - v^2/c^2}} \begin{bmatrix} 1 & -v/c^2 \\ v & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix} \quad (7)$$

座標系B の観察者から見ると、座標系Aは x 軸のプラスの方向に遠ざかっている。

$$\begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{1 - v^2/c^2}} \begin{bmatrix} 1 & -v/c^2 \\ v & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix} \quad (8)$$

半導体を支える基礎数学

1.04 特殊相対性理論の挑戦してみよう！



両方の座標系 B(t, x) と A (x', t') の間の 物理関係式は対称で同一形式である。

ここで新たに関係式 { $x'=X'$; $x=-X$; } を導入してを 変数 (X,X') で書き直す。

座標系A の観察者から見ると、座標系BはX'軸のプラスの方向に遠ざかっている。

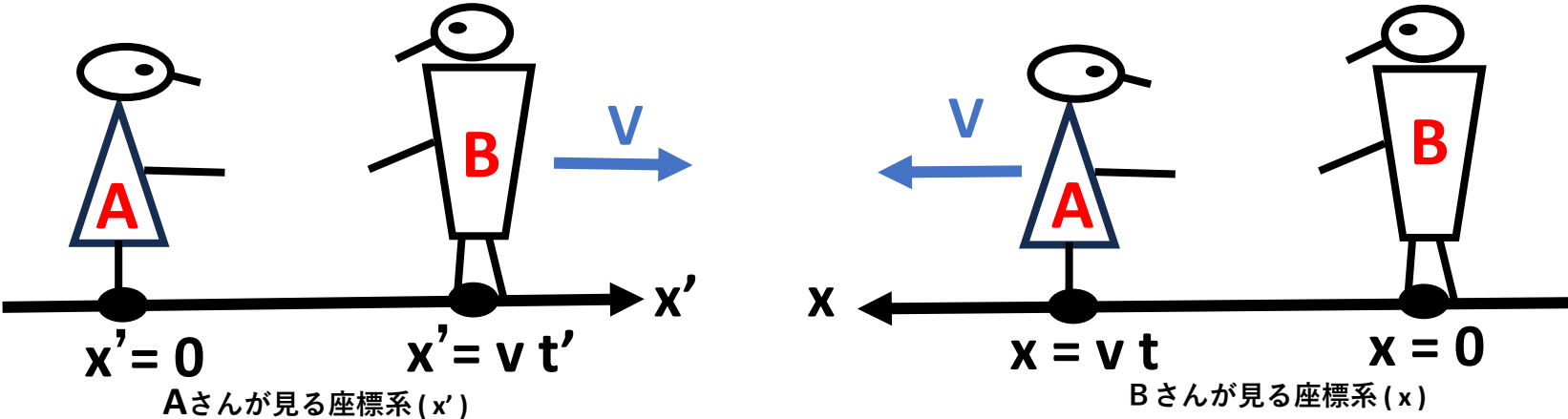
$$\begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{1 - v^2/c^2}} \begin{bmatrix} 1 & -v/c^2 \\ v & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix} \tag{7}$$

座標系B の観察者から見ると、座標系AはX軸のプラスの方向に遠ざかっている。

$$\begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{1 - v^2/c^2}} \begin{bmatrix} 1 & -v/c^2 \\ v & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix} \tag{8}$$

半導体を支える基礎数学

1.04 特殊相対性理論の挑戦してみよう！



両方の座標系 $B(t, x)$ と $A(x', t')$ の間の 物理関係式は対称で同一形式である。

ここで新たに関係式 $\{x' = X'; x = -X;\}$ を導入して変数 (X, X') で書き直す。

変数の定義だけであり変換式には変化はない。

座標系A の観察者から見ると、
座標系Bは x' 軸のプラスの
方向に遠ざかっている。

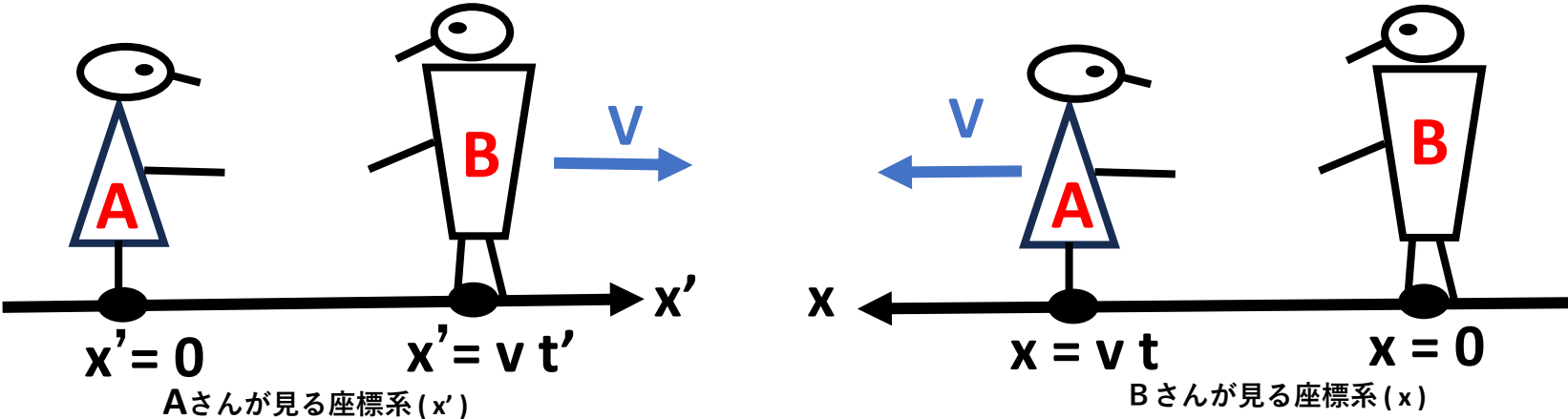
$$\begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{1 - v^2/c^2}} \begin{bmatrix} 1 & -v/c^2 \\ v & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix} \quad (7)$$

座標系B の観察者から見ると、
座標系Aは x 軸のプラスの
方向に遠ざかっている。

$$\begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{1 - v^2/c^2}} \begin{bmatrix} 1 & -v/c^2 \\ v & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix} \quad (8)$$

半導体を支える基礎数学

1.04 特殊相対性理論の挑戦してみよう！



両方の座標系 $B(t, x)$ と $A(x', t')$ の間の物理関係式は対称で同一形式である。

ここで新たに関係式 $\{x' = X'; x = -X;\}$ を導入して変数 (X, X') で書き直す。

変数の定義だけであり変換式には変化はない。

座標系Aの観察者から見ると、座標系Bは x' 軸のプラスの方向に遠ざかっている。

$$\begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{1 - v^2/c^2}} \begin{bmatrix} 1 & -v/c^2 \\ v & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t \\ -x \end{bmatrix} \quad (7)$$

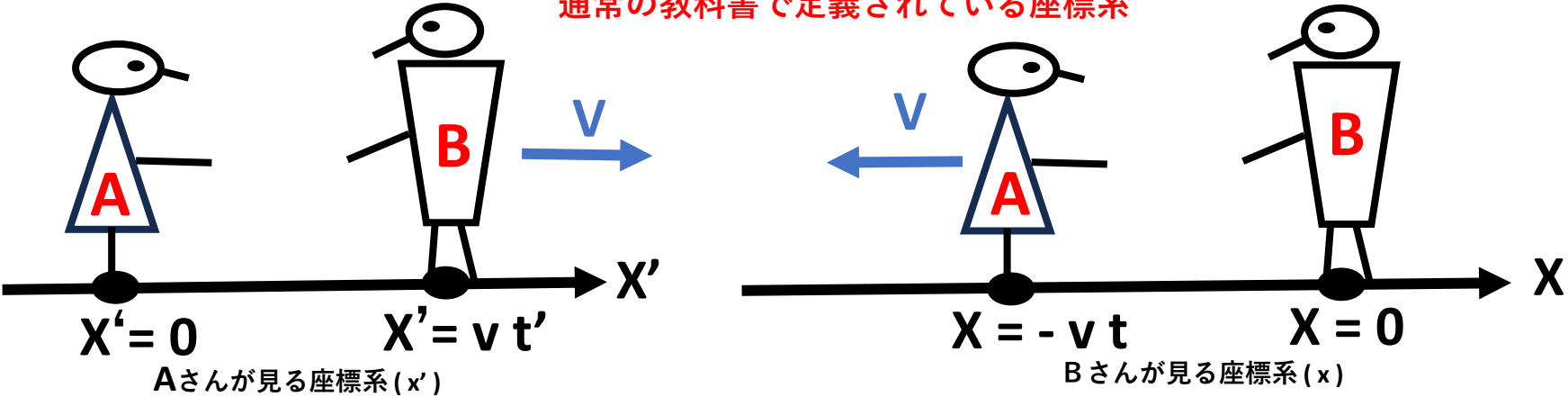
座標系Bの観察者から見ると、座標系Aは x 軸のプラスの方向に遠ざかっている。

$$\begin{bmatrix} t \\ -x \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{1 - v^2/c^2}} \begin{bmatrix} 1 & -v/c^2 \\ v & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix} \quad (8)$$

半導体を支える基礎数学

1.04 特殊相対性理論の挑戦してみよう！

通常の教科書で定義されている座標系



両方の座標系 $B(t, x)$ と $A(x', t')$ の間の物理関係式は対称で同一形式である。

ここで新たに関係式 $\{x'=X'; x=-X;\}$ を導入して変数 (X, X') で書き直す。

変数の定義だけであり変換式には変化はない。

座標系Aの観察者から見ると、座標系Bは x' 軸のプラスの方向に遠ざかっている。

$$\begin{bmatrix} t' \\ X' \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{1 - v^2/c^2}} \begin{bmatrix} 1 & -v/c^2 \\ v & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t \\ -X \end{bmatrix} \quad (7)$$

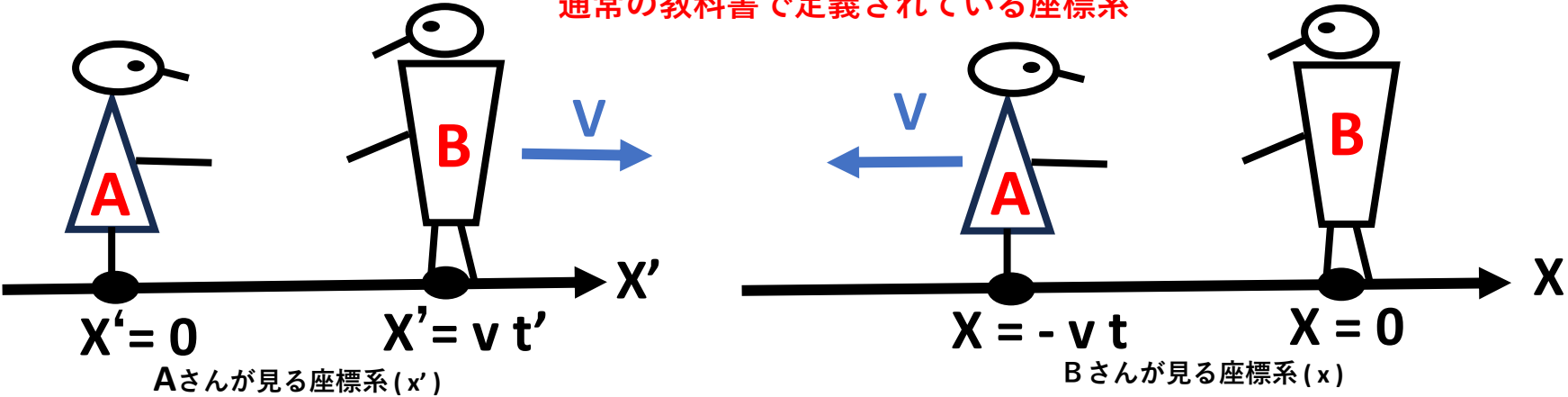
座標系Bの観察者から見ると、座標系Aは x 軸のプラスの方向に遠ざかっている。

$$\begin{bmatrix} t \\ -X \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{1 - v^2/c^2}} \begin{bmatrix} 1 & -v/c^2 \\ v & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t' \\ X' \end{bmatrix} \quad (8)$$

半導体を支える基礎数学

1.04 特殊相対性理論の挑戦してみよう！

通常の教科書で定義されている座標系



両方の座標系 B(t, x) と A (x', t') の間の 物理関係式は対称で同一形式である。

ここで新たに関係式 { x'=X'; x= -X; } を導入してを 変数 (X,X') で書き直す。

座標系A の観察者から見ると、座標系Bは X' 軸のプラスの方向に遠ざかっている。

$$\begin{bmatrix} t' \\ X' \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{1 - v^2/c^2}} \begin{bmatrix} 1 & v/c^2 \\ v & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t \\ X \end{bmatrix} \tag{9}$$

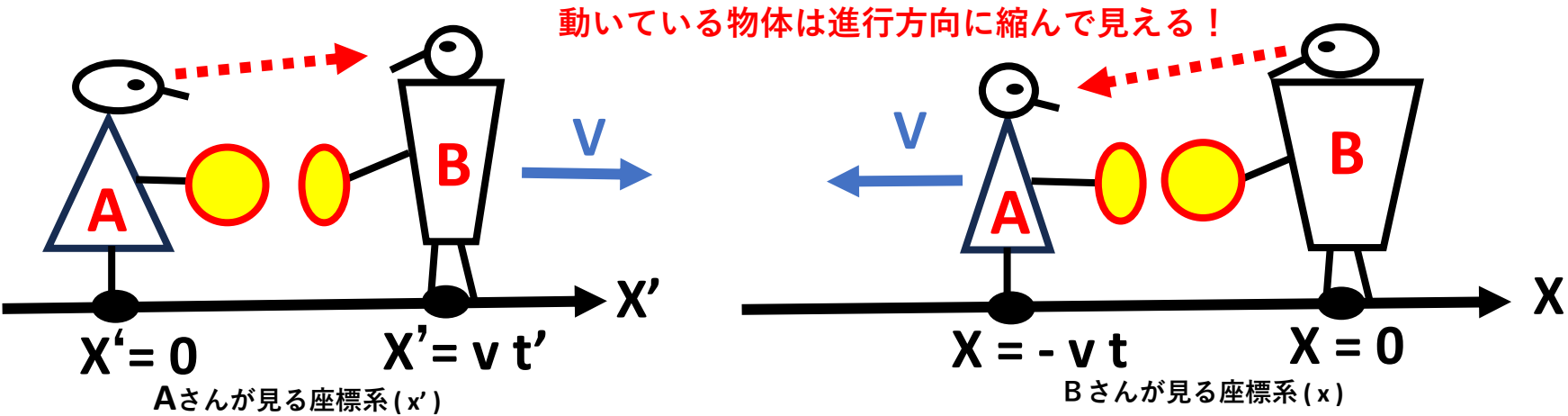
通常の教科書で解説されているローレンツ変換式 (特殊相対性理論の基本変換式)

座標系B の観察者から見ると、座標系Aは X 軸のマイナスの方向に遠ざかっている。

$$\begin{bmatrix} t \\ X \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{1 - v^2/c^2}} \begin{bmatrix} 1 & -v/c^2 \\ -v & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t' \\ X' \end{bmatrix} \tag{10}$$

半導体を支える基礎数学

1.04 特殊相対性理論の挑戦してみよう！



●座標系A に静止している棒の長さ($L1'$) は 男性(B) には 短く長さ($L1$)に見える？

$L1/L2' = \sqrt{1 - v^2/c^2} < 1$

座標系Aの女性(A)から見ると、座標系Bの男性(B)は、 X' 軸のプラス方向に縮んで見える。

$$\begin{bmatrix} t' \\ X' \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{1 - v^2/c^2}} \begin{bmatrix} 1 & v/c^2 \\ v & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t \\ X \end{bmatrix} \quad (9)$$

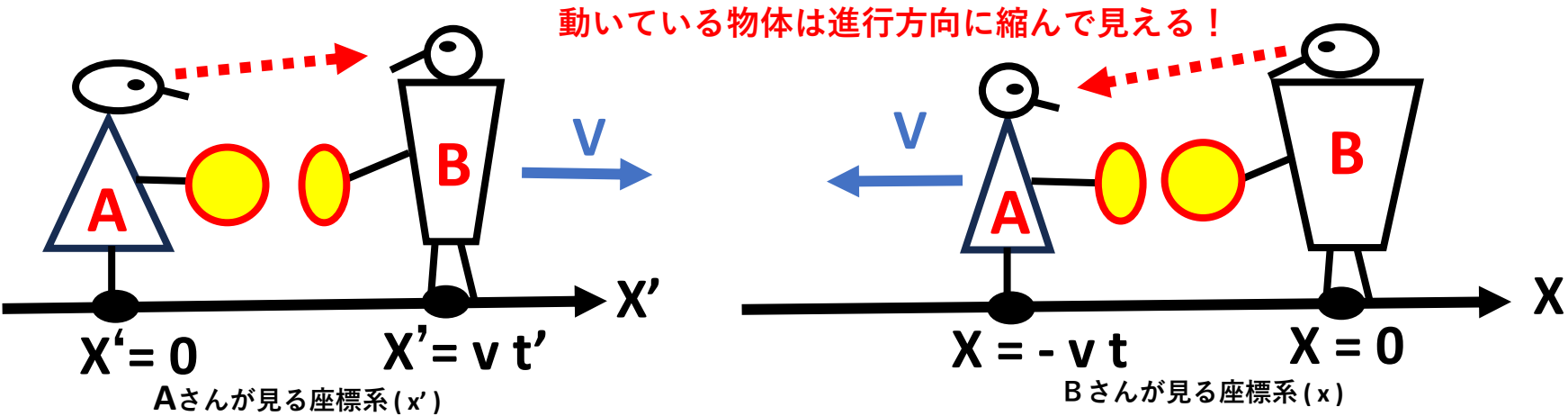
通常の教科書で解説されているローレンツ変換式 (特殊相対性理論の基本変換式)

座標系Bの男性(B)から見ると、座標系Aの女性(A)は、 X 軸のマイナス方向に縮んで見える。

$$\begin{bmatrix} t \\ X \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{1 - v^2/c^2}} \begin{bmatrix} 1 & -v/c^2 \\ -v & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t' \\ X' \end{bmatrix} \quad (10)$$

半導体を支える基礎数学

1.04 特殊相対性理論の挑戦してみよう！



●座標系B に静止している棒の長さ(L_2) は 女性(A) には短く長さ(L_2')に見える？

$L_2' / L_1 = \sqrt{1 - v^2 / c^2} < 1 ;$

座標系A の女性(A) から見ると、座標系B の男性(B)は、 x' 軸のプラス方向に縮んで見える。

$$\begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{1 - v^2 / c^2}} \begin{bmatrix} 1 & v / c^2 \\ v & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix} \quad (9)$$

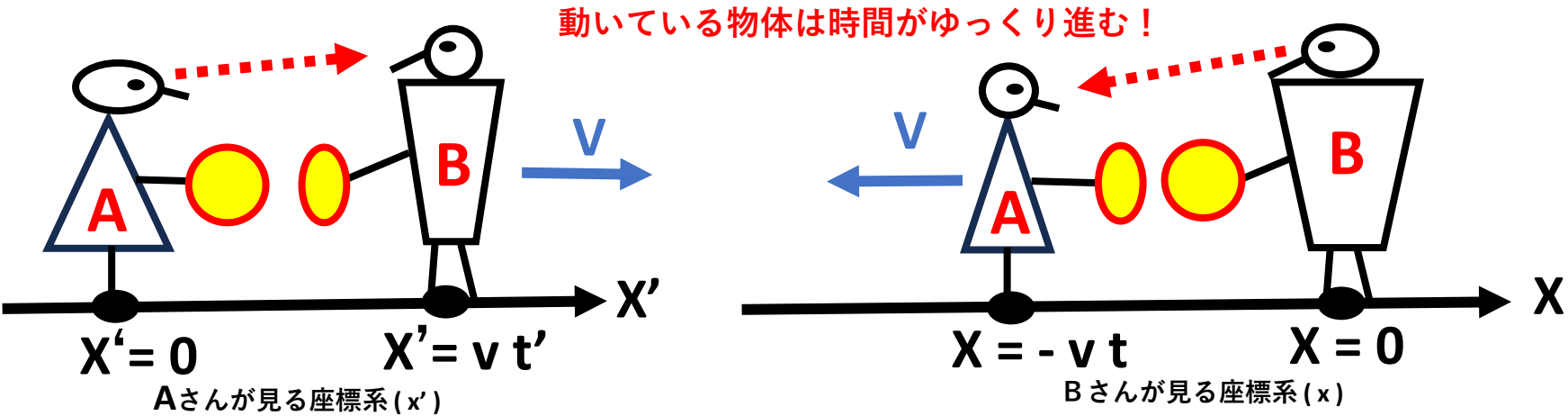
通常の教科書で解説されているローレンツ変換式 (特殊相対性理論の基本変換式)

座標系B の男性(B) から見ると、座標系A の女性(A)は、 x 軸のマイナス方向に縮んで見える。

$$\begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{1 - v^2 / c^2}} \begin{bmatrix} 1 & -v / c^2 \\ -v & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix} \quad (10)$$

半導体を支える基礎数学

1.04 特殊相対性理論の挑戦してみよう！



●座標系A の女性(A) には 動いている座標系(B)の時間 ($T1$) はゆっくり進んで見える。

$T1/T1' = \sqrt{1 - v^2/c^2} < 1;$

座標系A の女性(A) から見ると、座標系B の男性(B)の時間(t)は、ゆっくり進んでいる様に見える。

$$\begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{1 - v^2/c^2}} \begin{bmatrix} 1 & v/c^2 \\ v & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix} \quad (9)$$

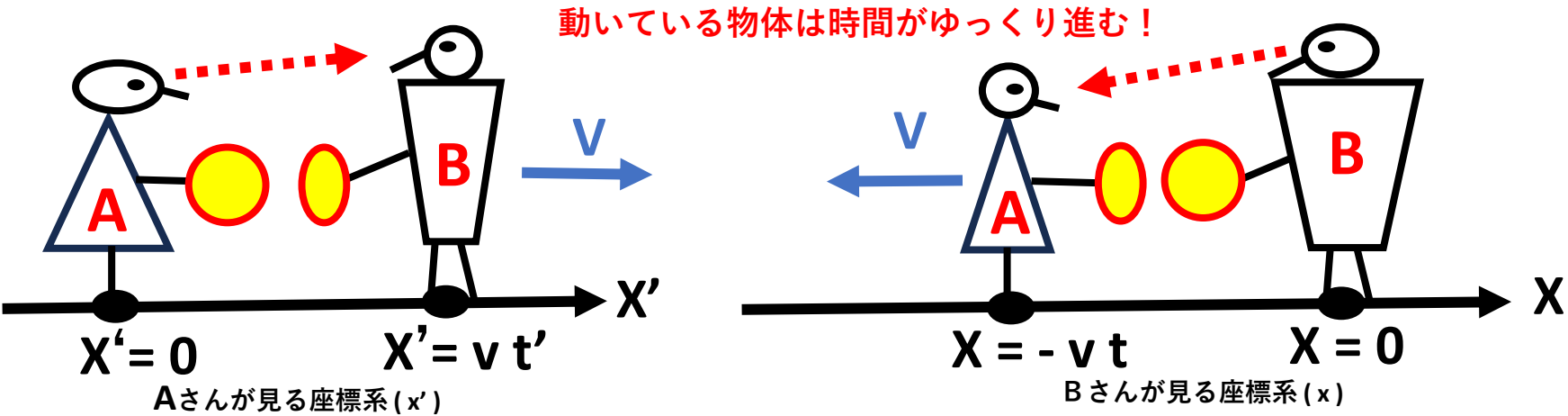
通常の教科書で解説されているローレンツ変換式 (特殊相対性理論の基本変換式)

座標系B の男性(B) から見ると、座標系A の女性(A)の時間(t')は、ゆっくり進んでいる様に見える。

$$\begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{1 - v^2/c^2}} \begin{bmatrix} 1 & -v/c^2 \\ -v & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix} \quad (10)$$

半導体を支える基礎数学

1.04 特殊相対性理論の挑戦してみよう！



●座標系Bの男性(B)には動いている座標系(A)の時間 ($T2'$) はゆっくり進んで見える。

$T2' / T2 = \sqrt{1 - v^2 / c^2} < 1 ;$

座標系Aの女性(A)から見ると、座標系Bの男性(B)の時間(t)は、ゆっくり進んでいる様に見える。

$$\begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{1 - v^2 / c^2}} \begin{bmatrix} 1 & v / c^2 \\ v & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix} \quad (9)$$

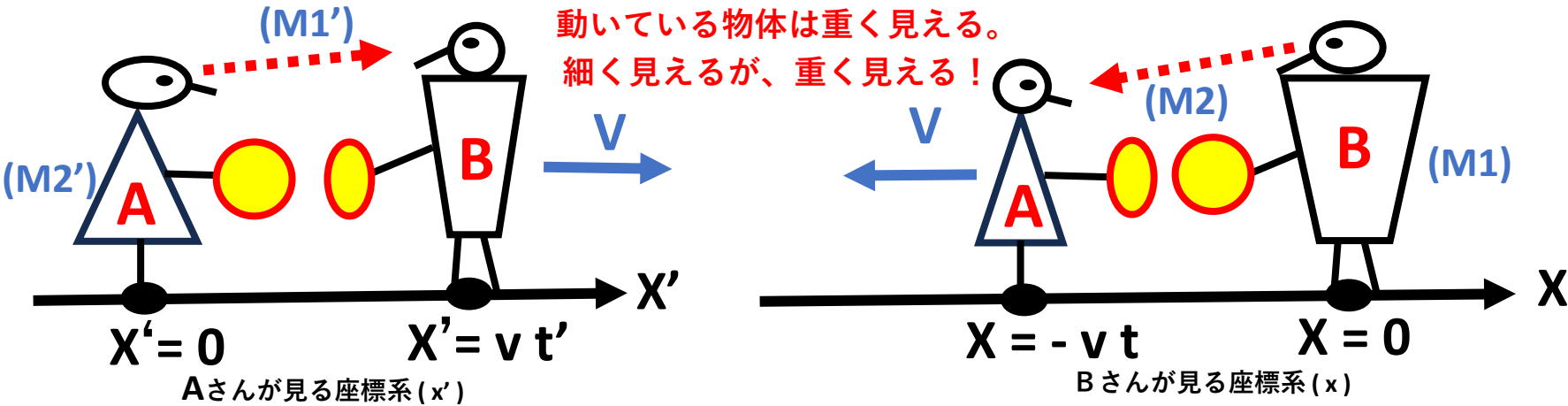
通常の教科書で解説されているローレンツ変換式 (特殊相対性理論の基本変換式)

座標系Bの男性(B)から見ると、座標系Aの女性(A)の時間(t')は、ゆっくり進んでいる様に見える。

$$\begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{1 - v^2 / c^2}} \begin{bmatrix} 1 & -v / c^2 \\ -v & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix} \quad (10)$$

半導体を支える基礎数学

1.04 特殊相対性理論の挑戦してみよう！



●座標系A の女性(A) には 動いている座標系(B)の男性の体重(M1')は重く見える。

$M1 / M1' = \sqrt{1 - v^2 / c^2} < 1 ;$

座標系A の女性(A) から見ると、
座標系B の男性(B)の体重(M1')は、
男性(B)が動くと重く見える。

$$\begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{1 - v^2 / c^2}} \begin{bmatrix} 1 & v / c^2 \\ v & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix} \quad (9)$$

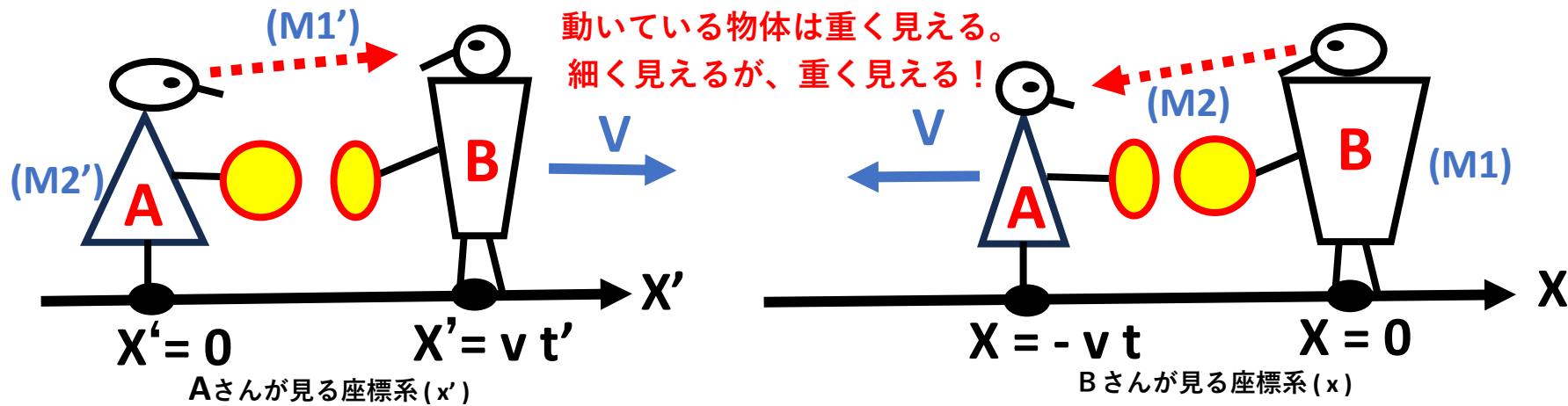
通常の教科書で解説されているローレンツ変換式 (特殊相対性理論の基本変換式)

座標系B の男性(B) から見ると、
座標系A の女性(A)の体重(M2)は、
女性(A)が動くと重く見える。

$$\begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{1 - v^2 / c^2}} \begin{bmatrix} 1 & -v / c^2 \\ -v & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix} \quad (10)$$

半導体を支える基礎数学

1.04 特殊相対性理論の挑戦してみよう！



●座標系B の男性(B) には 動いている座標系(A)の女性の体重(M2)は重く見える。

$M2' / M2 = \sqrt{1 - v^2 / c^2} < 1$;

座標系A の女性(A) から見ると、
座標系B の男性(B)の体重(M1')は、
男性(B)が動くと重く見える。

$$\begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{1 - v^2 / c^2}} \begin{bmatrix} 1 & v / c^2 \\ v & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix} \quad (9)$$

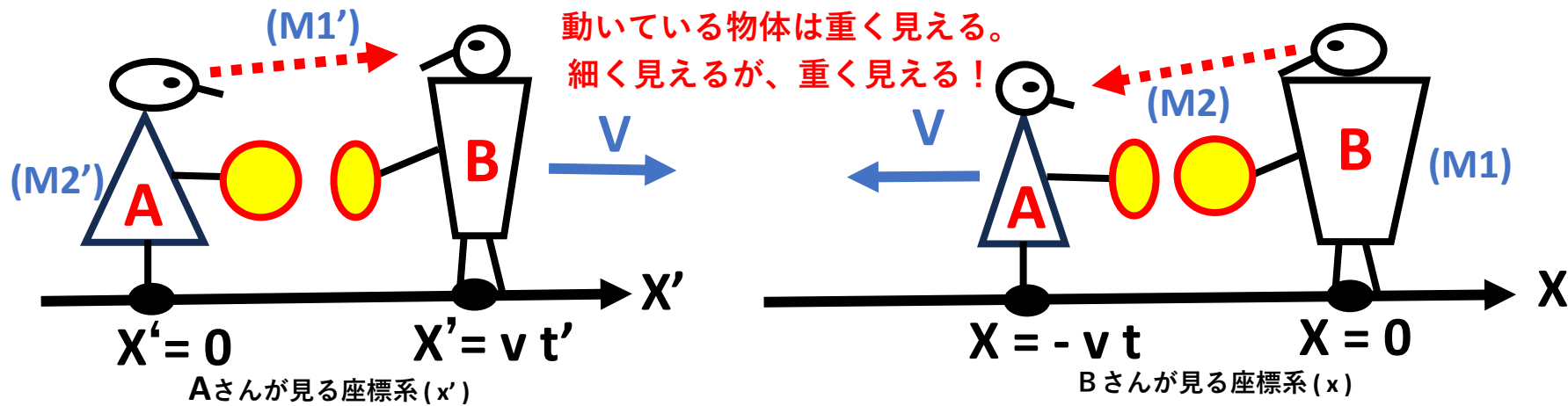
通常の教科書で解説されているローレンツ変換式 (特殊相対性理論の基本変換式)

座標系B の男性(B) から見ると、
座標系A の女性(A)の体重(M2)は、
女性(A)が動くと重く見える。

$$\begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{1 - v^2 / c^2}} \begin{bmatrix} 1 & -v / c^2 \\ -v & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix} \quad (10)$$

半導体を支える基礎数学

1.04 特殊相対性理論の挑戦してみよう！



● 静止している時の物体の重さを M_0 とし、動いている時の重さを M とする。

$$M_0 / M = \sqrt{1 - v^2 / c^2} < 1 ;$$

$$M_0^2 c^4 = M^2 c^4 - M^2 v^2 c^2 ;$$

$$\begin{bmatrix} t' \\ X' \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{1 - v^2 / c^2}} \begin{bmatrix} 1 & v / c^2 \\ v & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t \\ X \end{bmatrix}$$

⑨

通常の教科書で解説されているローレンツ変換式 (特殊相対性理論の基本変換式)

静止エネルギー: $E_0 = M_0 c^2 ;$

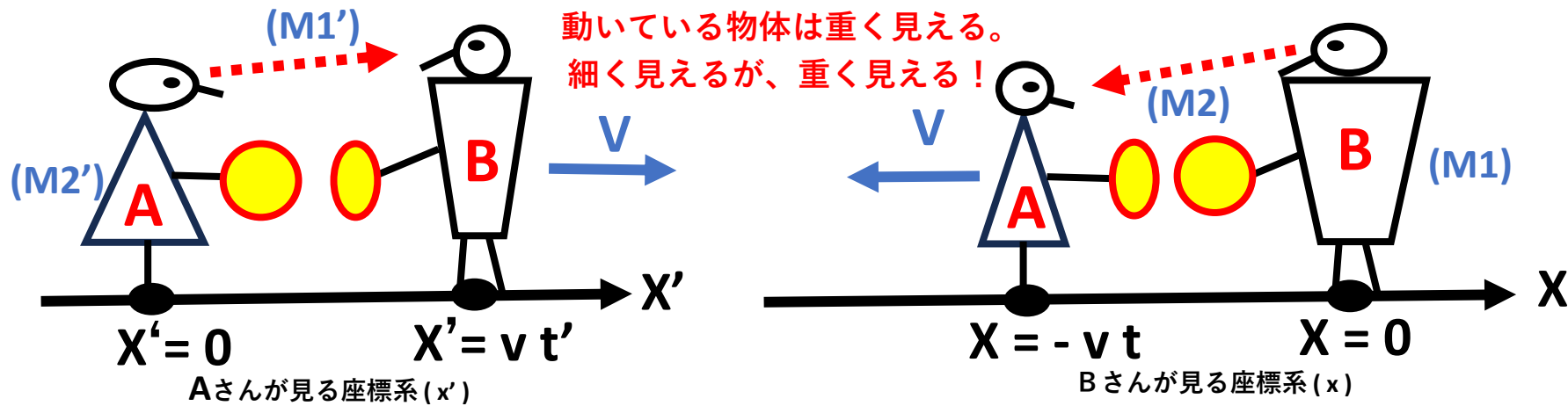
運動エネルギー: $P = M v^2 ;$

$$\begin{bmatrix} t \\ X \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{1 - v^2 / c^2}} \begin{bmatrix} 1 & -v / c^2 \\ -v & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t' \\ X' \end{bmatrix}$$

⑩

半導体を支える基礎数学

1.04 特殊相対性理論の挑戦してみよう！



● 静止している時の物体の重さを M_0 とし、動いている時の重さを M とする。

$E^2 = M^2 c^4 = E_0^2 + p^2 c^2 ;$

$M_0^2 c^4 = M^2 c^4 - M^2 v^2 c^4 ;$

$$\begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{1 - v^2/c^2}} \begin{bmatrix} 1 & v/c^2 \\ v & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix} \quad (9)$$

通常の教科書で解説されているローレンツ変換式 (特殊相対性理論の基本変換式)

静止エネルギー: $E_0 = M_0 c^2 ;$

運動エネルギー: $p = M v^2 ;$

$$\begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{1 - v^2/c^2}} \begin{bmatrix} 1 & -v/c^2 \\ -v & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix} \quad (10)$$

半導体を支える基礎数学

1.05 特殊相対性理論を使って、
電子の質量を求めよう！

$$\Delta\lambda = \lambda_2 - \lambda_1 = \left(\frac{h}{m_e c}\right) (1 - \cos(\theta))$$

光が電子とぶつからない時は
 $\theta=0$ で光は直進し波長の変化はない。

光の速度 $C = 2.99792458 \times 10^{10}$ cm/sec
Plank 定数 $h = 6.62606957 \times 10^{-34}$ Joule·sec
電子の質量 $m_e = 9.10938291 \times 10^{-31}$ kg

●金属の物理モデル(器の中に入った水モデル)

光子 自由電子 金属原子核の引き 脱出エネルギー W

電海(sea of electrons) e- 軌道電子

アルミ金属の物理モデル

金属に光を照射すると
光からエネルギーを
吸収して電子が飛び出す

光が電子とぶつからない時は
 $\theta=0$ で光は直進し波長の変化はない。

光の速度 $C = 2.99792458 \times 10^{10}$ cm/sec
Plank 定数 $h = 6.62606957 \times 10^{-34}$ Joule·sec
電子の質量 $m_e = 9.10938291 \times 10^{-31}$ kg

$E = hf = hc/\lambda$
 $E(\text{eV}) = 1.24/\lambda(\mu\text{m})$

光のエネルギー(E)は
周波数(f)に比例し
 $c = f\lambda$ より、
光の波長(λ)に
反比例する。

Electron Kinetic Energy

Photon Energy $h\omega$

Work Function (W)の値から金属の種類が判明する。

●静止している時の物体の重さを M_0 とし、動いている時の重さを M とする。

$$E^2 = M^2 c^4 = E_0^2 + p^2 c^2 ;$$

$$E_0^2 = E^2 - p^2 c^2 ;$$

$$\begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{1 - v^2/c^2}} \begin{bmatrix} 1 & v/c^2 \\ v & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix} \quad (9)$$

通常の教科書で解説されているローレンツ変換式 (特殊相対性理論の基本変換式)

静止エネルギー: $E_0 = M_0 c^2 ;$

運動エネルギー: $P = M v^2 ;$

$$\begin{bmatrix} t \\ x \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{1 - v^2/c^2}} \begin{bmatrix} 1 & -v/c^2 \\ -v & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t' \\ x' \end{bmatrix} \quad (10)$$

半導体を支える基礎数学

1.05 特殊相対性理論を使って、
電子の質量を求めよう！

ローレンツ変換不変物理量とは？

$\{ \Delta^2 = (ct)^2 - X^2 ; (\Delta')^2 = (ct')^2 - (X')^2 ; \}$ とすると、
ローレンツ変換下では 常に $\{ \Delta^2 = (\Delta')^2 ; \}$ となる。

● 静止している時の物体の重さを M_0 とし、動いている時の重さを M とする。

$E^2 = M^2 c^4 = E_0^2 + p^2 c^2 ;$

$E_0^2 = E^2 - p^2 c^2 ;$

$$\begin{bmatrix} t' \\ X' \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{1 - v^2/c^2}} \begin{bmatrix} 1 & v/c^2 \\ v & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t \\ X \end{bmatrix} \tag{9}$$

通常の教科書で解説されているローレンツ変換式 (特殊相対性理論の基本変換式)

静止エネルギー: $E_0 = M_0 c^2 ;$

運動エネルギー: $p = M v ;$

$$\begin{bmatrix} t \\ X \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{1 - v^2/c^2}} \begin{bmatrix} 1 & -v/c^2 \\ -v & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t' \\ X' \end{bmatrix} \tag{10}$$

半導体を支える基礎数学

1.05 特殊相対性理論を使って、
電子の質量を求めて見よう！

ローレンツ変換不変物理量とは？

$\{ \Delta^2 = (ct)^2 - X^2 ; (\Delta')^2 = (ct')^2 - (X')^2 ; \}$ とすると、
ローレンツ変換下では 常に $\{ \Delta^2 = (\Delta')^2 ; \}$ となる。

● 静止している時の物体の重さを M_0 とし、動いている時の重さを M とする。

$E^2 = M^2 c^4 = E_0^2 + p^2 c^2 ;$

$E_0^2 = E^2 - p^2 c^2 ;$

$$\begin{bmatrix} ct' \\ X' \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{1 - v^2/c^2}} \begin{bmatrix} 1 & v/c \\ v/c & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} ct \\ X \end{bmatrix}$$

通常の教科書で解説されているローレンツ変換式 (特殊相対性理論の基本変換式)

静止エネルギー: $E_0 = M_0 c^2 ;$

運動エネルギー: $p = M v ;$

$$\begin{bmatrix} ct \\ X \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{1 - v^2/c^2}} \begin{bmatrix} 1 & -v/c \\ -v/c & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} ct' \\ X' \end{bmatrix}$$

半導体を支える基礎数学

1.05 特殊相対性理論を使って、
電子の質量を求めて見よう！

ローレンツ変換不変物理量とは？

$\{ \Delta^2 = (ct)^2 - X^2 ; (\Delta')^2 = (ct')^2 - (X')^2 ; \}$ とすると、
ローレンツ変換下では 常に $\{ \Delta^2 = (\Delta')^2 ; \}$ となる。

● 静止している時の物体の重さを M_0 とし、動いている時の重さを M とする。

$E^2 = M^2 c^4 = E_0^2 + p^2 c^2 ;$

$E_0^2 = E^2 - p^2 c^2 ;$

t'	$=$	$\frac{1}{\sqrt{1 - v^2/c^2}}$	<table border="1"><tr><td>1</td><td>v/c^2</td></tr><tr><td>v</td><td>1</td></tr></table>	1	v/c^2	v	1	<table border="1"><tr><td>m</td></tr><tr><td>p</td></tr></table>	m	p
1	v/c^2									
v	1									
m										
p										

通常の教科書で解説されているローレンツ変換式 (特殊相対性理論の基本変換式)

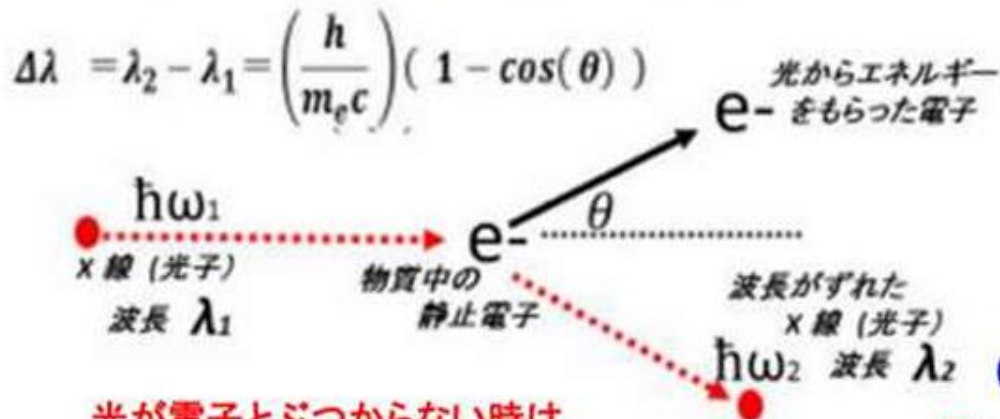
静止エネルギー: $E_0 = M_0 c^2 ;$

運動エネルギー: $p = M v^2 ;$

t	$=$	$\frac{1}{\sqrt{1 - v^2/c^2}}$	<table border="1"><tr><td>1</td><td>$-v/c^2$</td></tr><tr><td>$-v$</td><td>1</td></tr></table>	1	$-v/c^2$	$-v$	1	<table border="1"><tr><td>m'</td></tr><tr><td>p'</td></tr></table>	m'	p'
1	$-v/c^2$									
$-v$	1									
m'										
p'										

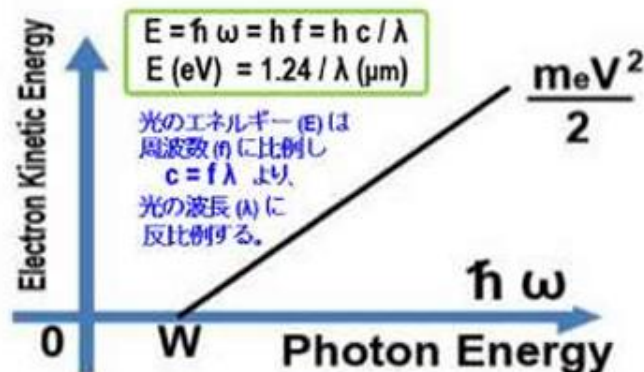
● 光は波でもあり、また粒子(光子)でもある (Albert Einstein 1900)

- 玉突きと同じ古典物理モデルで記述できる。
- 反射光の角度と波長の関係から電子の質量が求まる！



光が電子とぶつからない時は
 $\theta = 0$ で光は直進し波長の変化はない。

光の速度 $C = 2.99792458 \times 10^{10}$ cm/sec
 Planck 定数 $h = 6.62606957 \times 10^{-34}$ Joule \cdot sec
 電子の質量 $m_e = 9.10938291 \times 10^{-31}$ kg

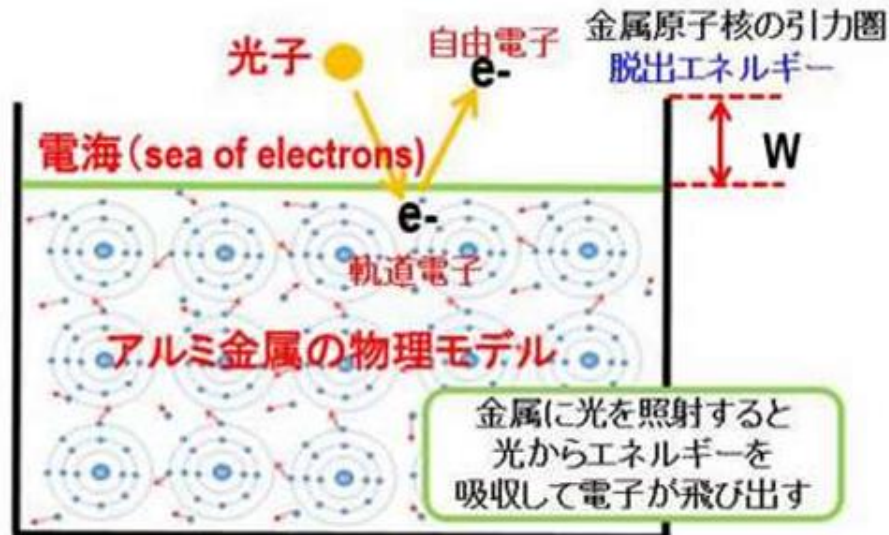


Work Function (W) の値から金属の種類が判明する。



(脱出エネルギー) = 半導体の Energy Gap
 For Silicon, $E_g = 1.10$ eV and $\lambda = 1.12 \mu\text{m}$

- 金属の物理モデル (器の中に入った水モデル)





イメージセンサ (賢い電子の目)

AIPS (NPPO) 代表

半導体産業人協会 教育委員会 運営委員長

元 崇城大学 情報学部 情報学科 教授

カリフォルニア工科大学 客員教授

群馬大学 客員教授

神奈川工科大学 講師

ソニー(株) 半導体技術企画室長

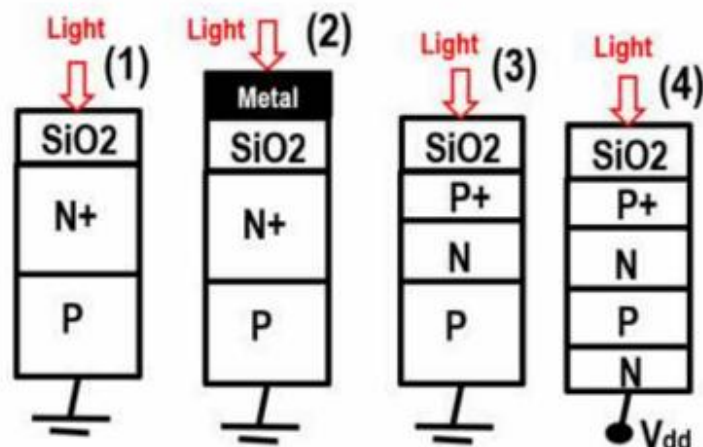
工博 IEEE Life フェロー 萩原良昭



目次

1. イメージセンサとは
2. イメージセンサの歴史と市場動向
3. イメージセンサの基本構造
4. イメージセンサの動作原理
5. 賢いイメージセンサとは？

●イメージセンサーのいろいろな特徴



●イメージセンサーは感度が命



Front-illuminated CIS



Back-illuminated CIS

1. イメージセンサとは



Image Sensor Size

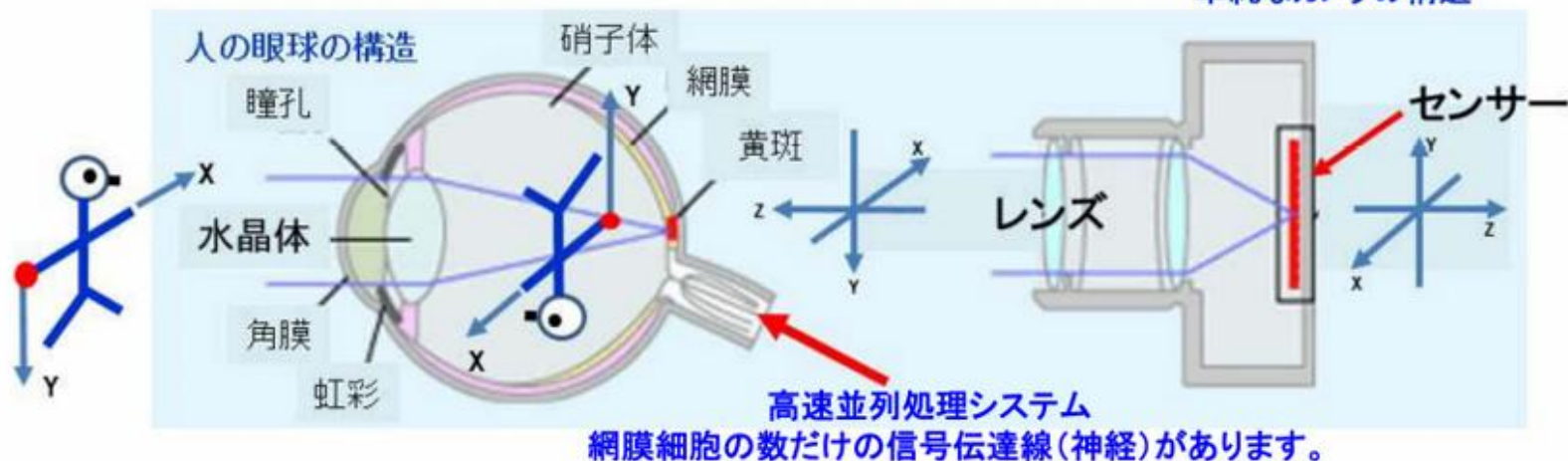


1. イメージセンサとは

- レンズからの光を電気信号に変換する半導体(撮像素子) : 例 人間の目の網膜
- その性能(感度と解像度)がデジタルカメラの画質を左右

レンズにより像は 左右(X)上下(Y)前後(Z) とも反対に結像します。

単純なカメラの構造

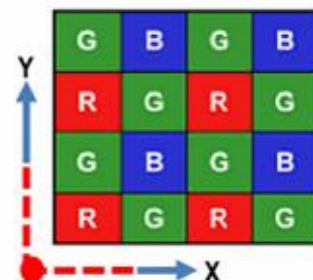


- ・フォトセンサと呼ばれる小さな素子を多数、平面状の2次元行列に配置
- ・光の像を検知し、それを電気信号に変換
- ・変換した電気信号の取り扱い方法が2種類: CCDとCMOSイメージセンサ

CCD: Charge Coupled Device (電荷結合素子)

MOS: Metal Oxide Semiconductor (金属・酸化膜・半導体)

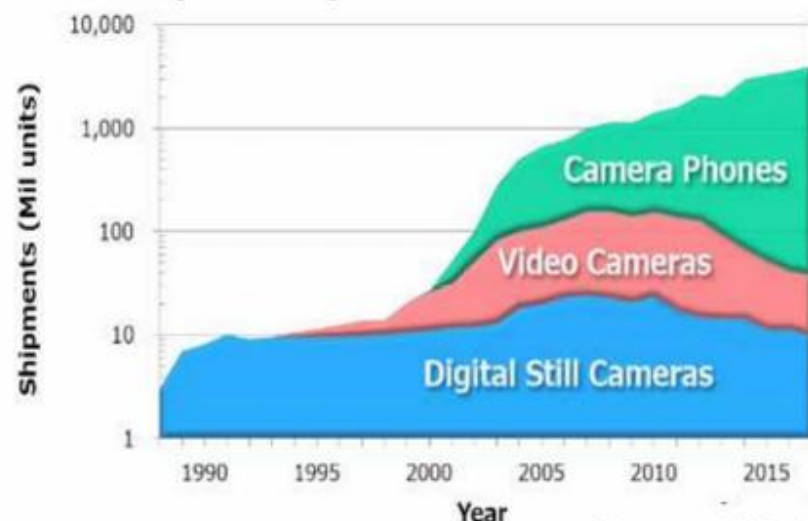
色の識別はカラーフィルターをチップの上に置き、それぞれの色の光を電気信号に変換します。



原色RGBフィルターの2次元配列の場合

2. イメージセンサの歴史と市場動向

History & Prospects of Camera Products



[Source: TSR et al.]

●世界のCMOSイメージセンサ市場

2017年 1.3兆円 前年比 +19% (出典 Insights)

2019年 SONYの半導体売上高が国内TOPとなる。
イメージセンサの売上高が大きく貢献。

●SONYのCMOSイメージセンサ市場シェア

世界シェア 50%以上、世界のスマホの約60%、
世界のデジカメの約80%のシェアをSONYが持つ。

●国内半導体15社の2019年度売上高は前年比3%減の5.1兆円の規模に。

2018年 CIS* 2兆円市場用途別シェア

用途	シェア	前年比
モバイル向け	66.4%	12%
コンピュータ向け	8.2%	-7%
コンシューマ向け	7.8%	3%
セキュリティ向け	6.4%	20%
車載向け	6.3%	27%
産業向け	4.4%	17%
医療向け	0.6%	20%

国内半導体メーカーの売上高 単位: 億円

国内メーカー	2019年度	2018年度
ソニー	10,400	8,793
キオクシア	9,700	12,639
ルネサス	...	7,050
シャープ	...	4,990
ローム	3,900	3,989
東芝	3,430	3,549
日亜化学	3,100	2,914
三菱電機	1,850	1,700

出典: マイナビニュース

2. イメージセンサの歴史と市場動向

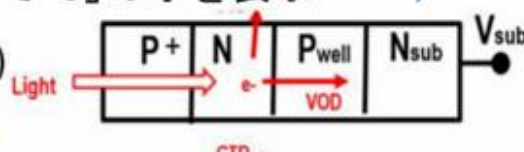
1969年: CCDはベル研究所で発明 残像のないCCD型受光素子
と同時に、clock 雑音のないCCD型電荷転送装置を実現

1972年: 国内でCCD構造の半導体で文字の撮影に成功

8 * 8 = 64画素で「S」の字を表示 →

●P+NPNsub 接合型HAD受光素子 (JAP 1975-134985)

萩原(1975) 基板(Nsub)にP+NP接合を形成する。



1978年: P+NP接合のDynamic Photo Transistor (PPD)型受光素子の開発に成功。FT方式CCD に採用してSSDM1978で発表。

残像のない、超感度 CCD カメラの商品化の動きが本格化。

1980年4月: Sony は CCD/MOS 容量型受光素子を採用した 2chip
ILT方式CCD カメラの商品化。全日空ジャンボ機に搭載

1980年7月: 世界初のOne Chip CCD video camera 発表
光超感度の要因は独自考案のP+NP接合型の
Dynamic Photo Transistor 型 受光素子(PPD)の採用 →



1982年 残像のあるPNP接合BPD をILT 方式 CCDを開発(NEC)

1984年 残像のないP+NP接合PPDをILT 方式CCD を開発(KODAK)

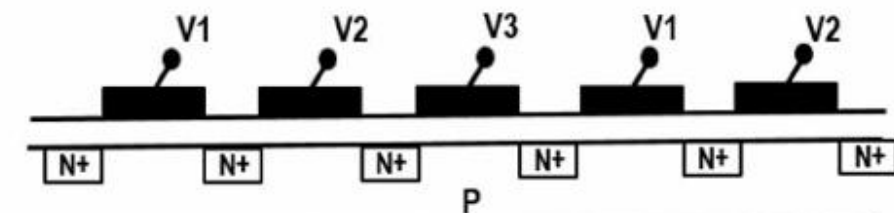
1987年 P+NPN 接合の電子shutter 機能付きHADを
ILT 方式CCD カメラを開発(SONY)

2020年: 撮像・演算 1 チップ化 & 3次元
集積回路の実現: 自動運転に応用 →

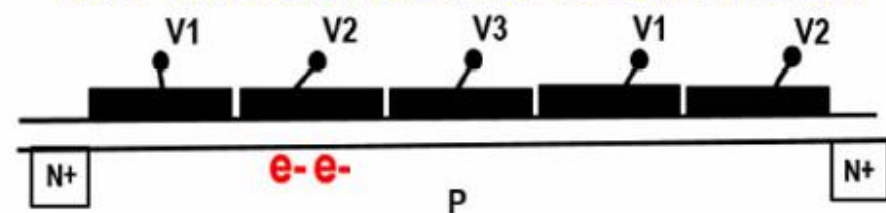


出典: テスラ

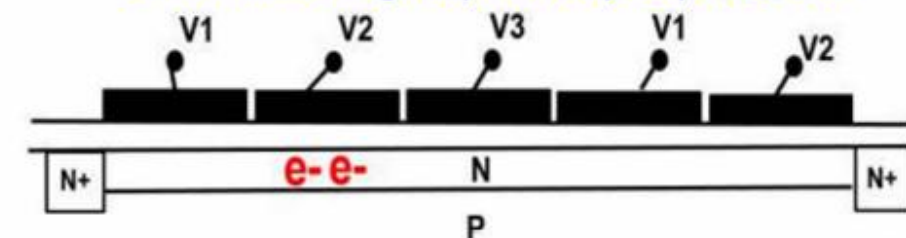
2. イメージセンサの歴史と市場動向



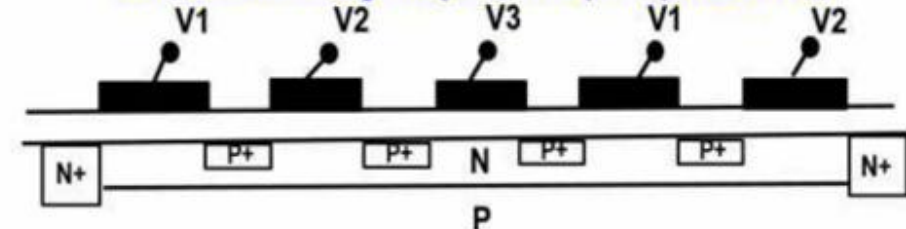
従来の Bucket Bridge-gate Device (BBD) 型電荷転送装置 (before 1970)



Surface Channel Charge Coupled Device (SCCD) の発明 1970



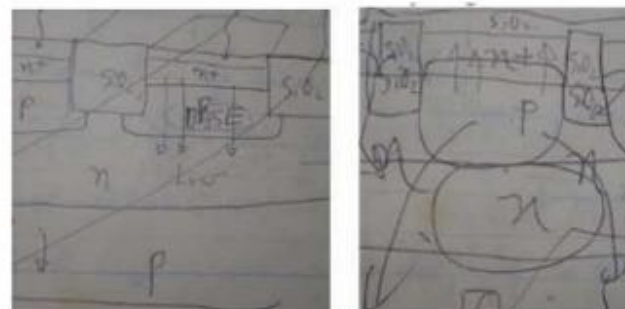
Buried Channel Charge Coupled Device (BCCD) の発明 1972



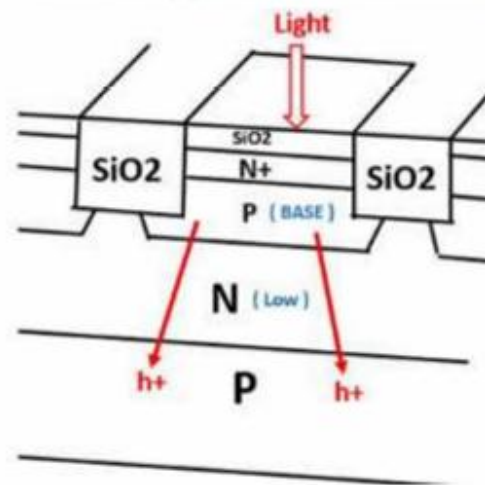
Pinned Photodiode (PPD) の発明 in 1975 by Hagiwara @ Sony

●P+NPN_{sub} 接合型HAD受光素子 (JAP 1975-134985)

萩原(1975) 基板(Nsub)にP+NP接合を形成する。



Hagiwara's Lab Note at Sony in February 1975



2. イメージセンサの歴史と市場動向

●イメージセンサーの開発背景(感度が命)

全日空ジャンボ機に2チップ構成カメラとしてソニーが商品化
ジャンボ機の離着時の様子を機内スクリーンに映し出す



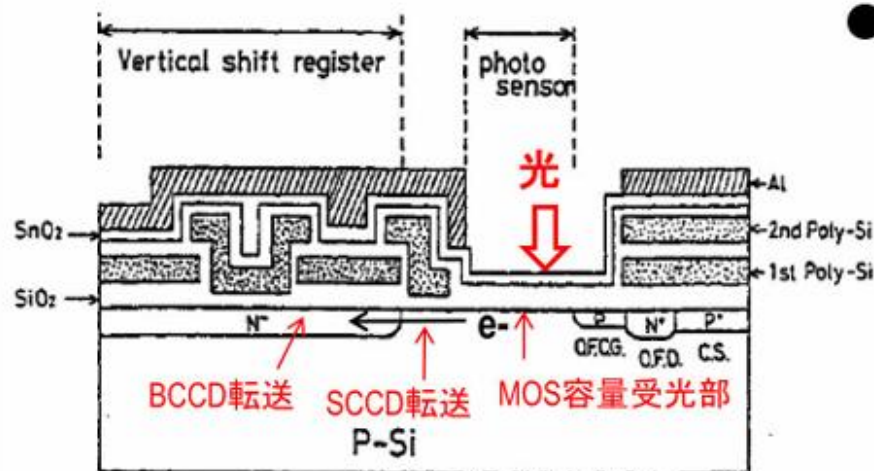
XC-1 1980
Two-Chip Color Video
Camera

all solid state = robustness

ジャンボ機の
コックピットに搭載



- CCD/MOS容量型 Dynamic Photo Capacitor を採用して完全電荷転送を実現して残像のない。高速撮影が可能な映像を実現した



<ICX008>

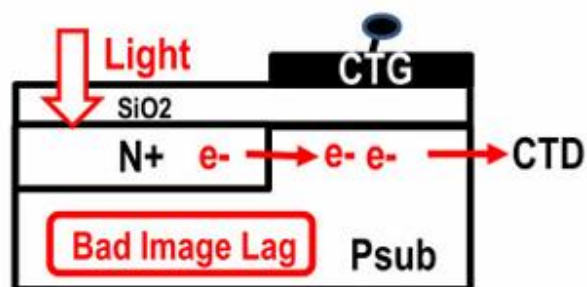
MOS 容量で受光して CCD 転送で 残像のない映像を実現した。

発明協会の公式WEBにも掲載

3. イメージセンサの基本構造

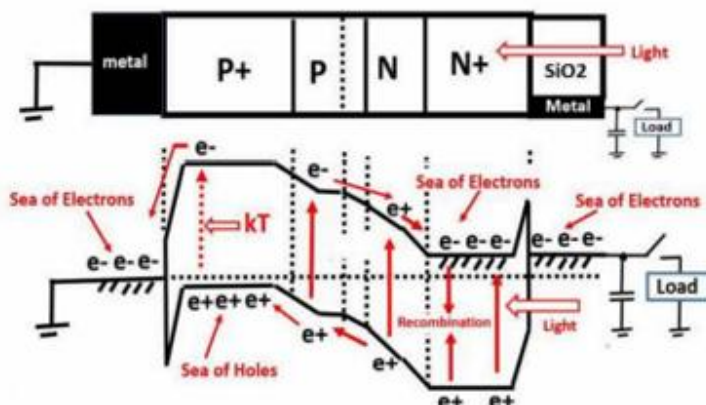
いろいろな受光素子構造

(1) N+P junction Photodiode in 1960s

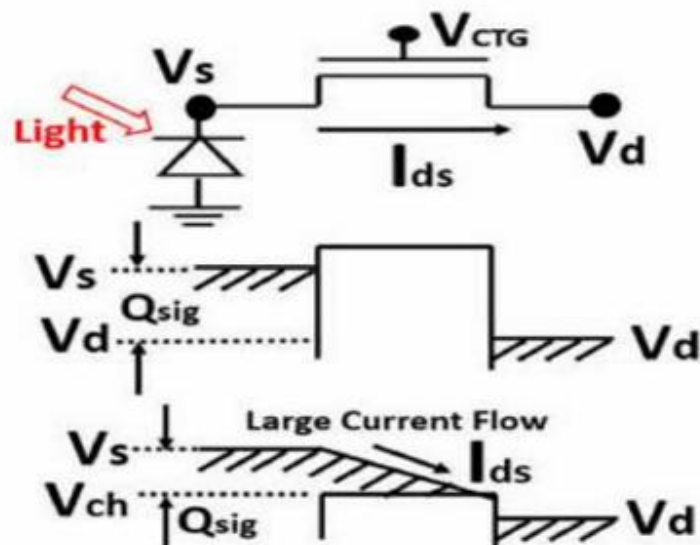


もうひとつの欠点

短波長青色光は空乏層に届かない



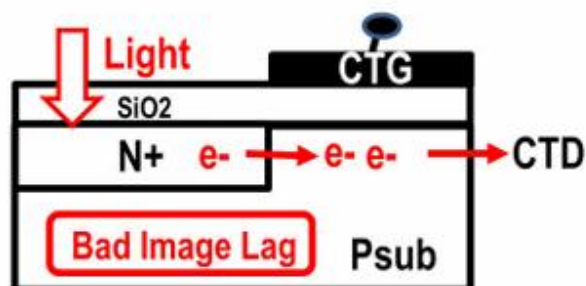
Single 接合 N+P 型 太陽電池は
量子効率が悪い~20%程度



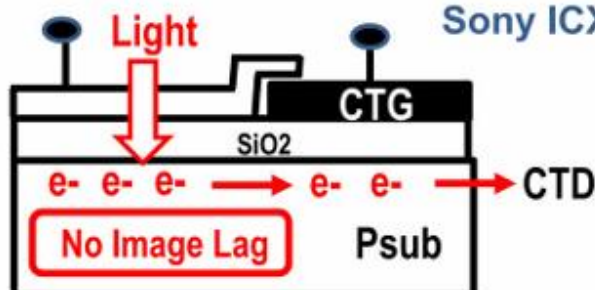
3. イメージセンサの基本構造

いろいろな受光素子構造

(1) N+P junction Photodiode
in 1960s



(2) Transparent Electrode CCD/MOS Photo Capacitor (1980)

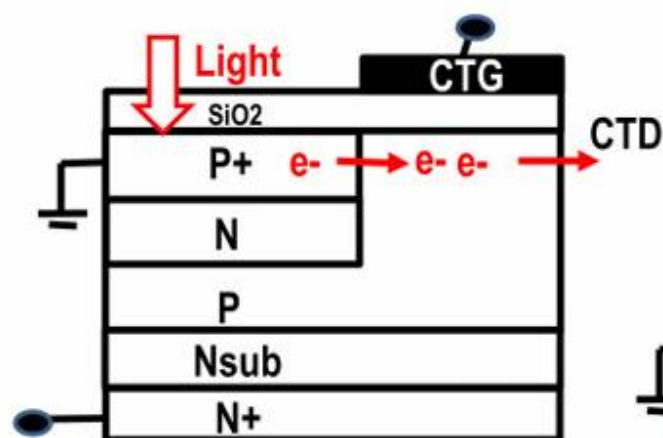


Sony ICX-008 CCD chips (1980)



<ICX008>

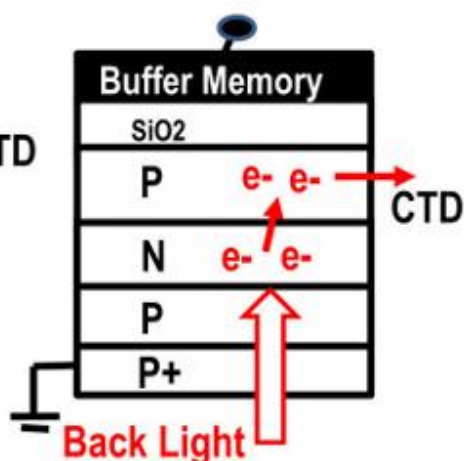
(3) P+NPNsub 接合型 Photodiode
Hole Accumulation Diode (HAD)



VOD JAP 1975-134985

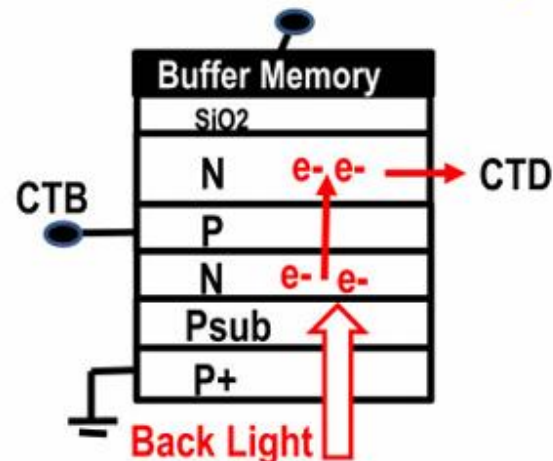
SSIS 半導体ステップアップ講座

(4) P+PNP 接合型 Photodiode
Global Shutter Buffer MOS Memory



JAP 1975-127647

(5) P+PNPN接合型 Photodiode
Global Shutter Buffer MOS Memory



JAP 1975-127646

4. イメージセンサの動作原理

●P+NPNsub 接合型HAD受光素子 (JAP 1975-134985)

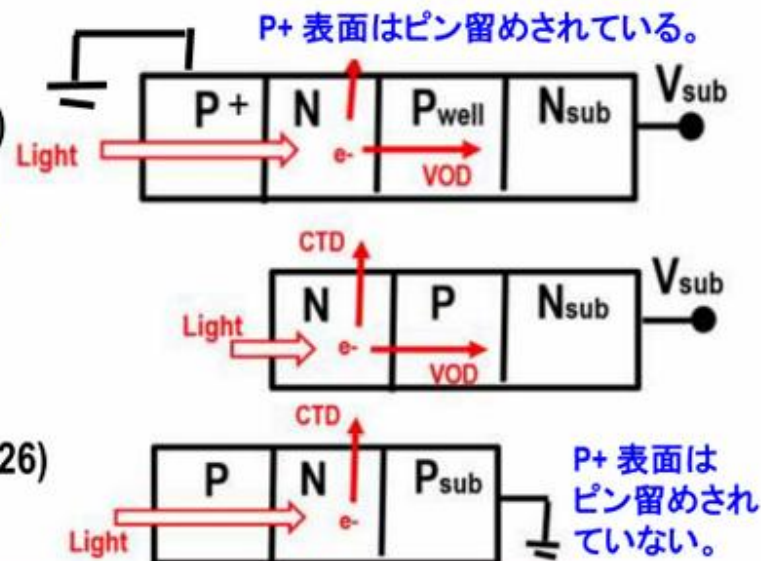
萩原(1975) 基板(Nsub)にP+NP接合を形成する。

●NPNsub 接合型VOD受光素子 (JAP 1978-1971)

山田(1978) 基板(Nsub)にNP接合を形成する。

●PNPsub 接合型埋込み型受光素子 (JAP 1980-138026)

寺西(1980) 基板(Psub)にPN接合を形成する。



Comparison of Various Light Detecting Photo Sensor Structures

feature \ type	Classical N+Psub Photodiode	Surface Channel CCD	Buried Channel CCD	Yamada 1978 NPNsub	Teranishi 1980 PNPsub	Hagiwara 1975 PNPsub
Blue Light Sensitivity	△	X	X	○	○	○
Low Image Lag	X	○	○	X	○	○
Surface Dark Current	○	X	X	X	○	○
Surface Trap Noise	○	X	○	X	○	○
Vertical OFD (VOD)	X	X	X	○	X	○
Electrical Shutter	X	X	X	X	X	○

3. イメージセンサの基本構造

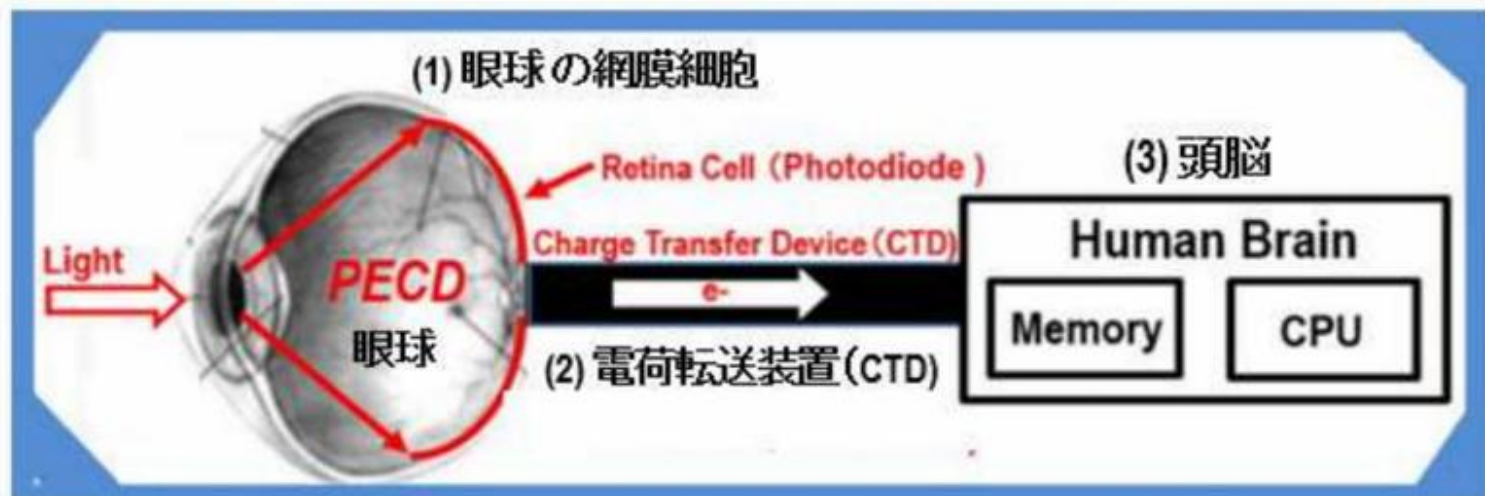
Image Sensorの基本構造は2つの重要な部分に分岐&進化。

(1)人間の目の網膜細胞に相当する、光を電気信号に変換する半導体受光素子。

- (A) N+P接合型（光感度が悪く、青色感度不足し、残像がひどかった。）
- (B) P+NP 型接合（光感度良好、残像なし。しかし過剰照射光からの画像保護機能なし。）
- (C) P+NPNsub接合型（別称HAD、光感度良好、残像なし、かつ過剰照射光保護機能あり。）

(2)信号電荷を脳まで伝達する神経細胞の束に相当する、電荷転送装置 (CTD)

- (A) MOS 型電荷転送装置（配線容量雑音とClock雑音が大きかった。）
- (B) CCD型電荷転送装置（配線容量雑音もClock雑音なし、しかし消費電力が大きい。）
- (C) CMOS型電荷転送装置（配線容量雑音もClock雑音なし、消費電力も小さい。）



3. イメージセンサの基本構造

表面照射型(1)

光集率が悪い

表面照射型(2)

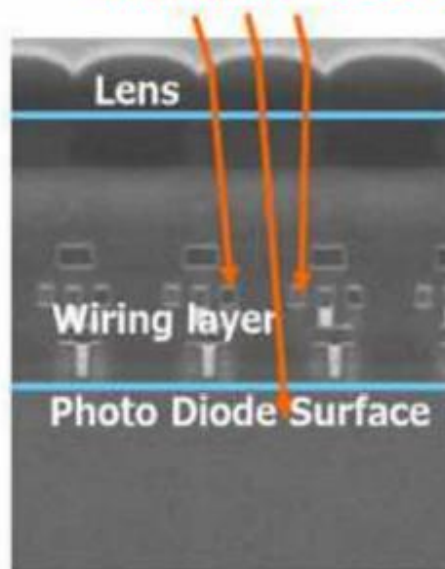
光集率の改善(光ガイド構造)

裏面照射型

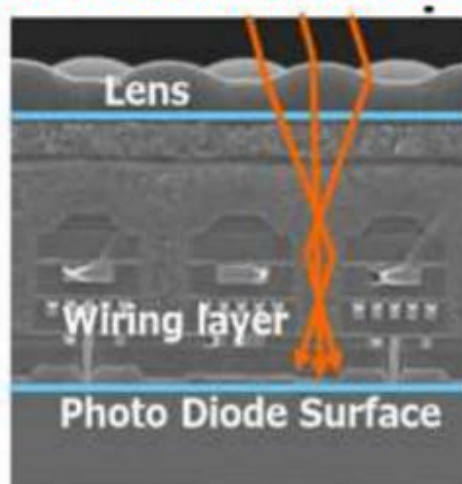
光集率の最適化(積層型集積回路の実現)

構造断面写真

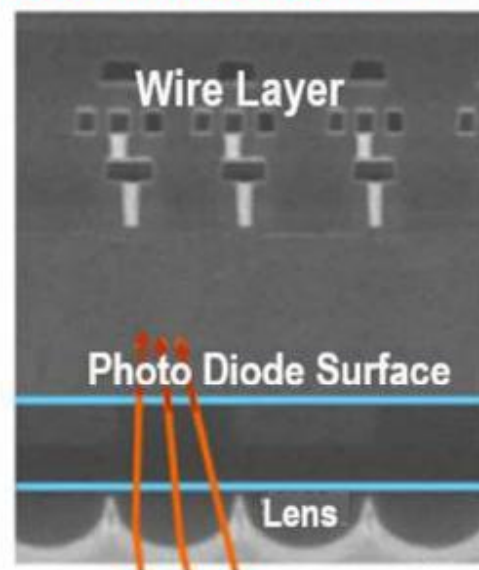
金属配線やトランジスタなどの回路が形成されている面を表面側と定義します。



表面照射型(1)



表面照射型(2)

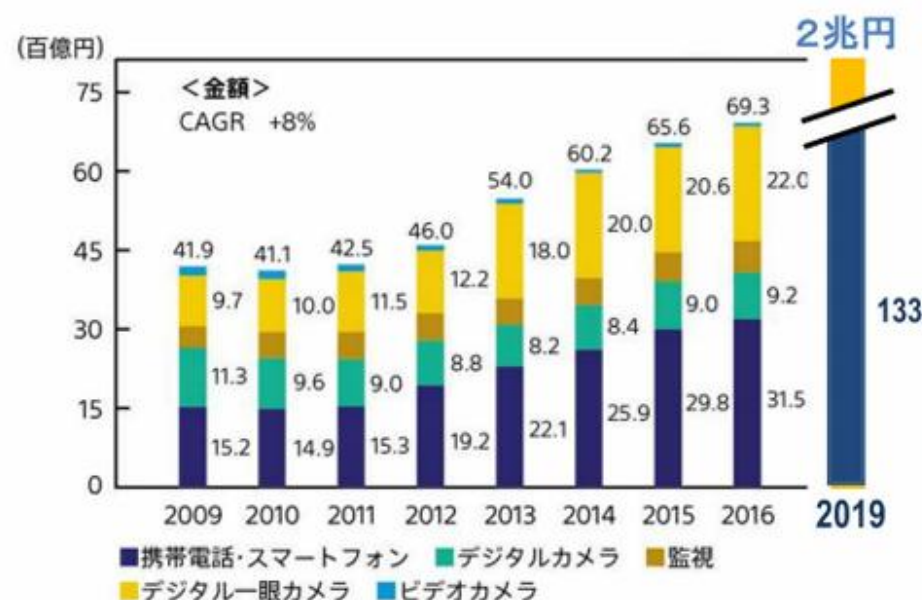


裏面照射型

2. イメージセンサの歴史と市場動向

CMOSイメージセンサ(CIS: CMOS Image Sensor)産業は、急速に変化している。

携帯電話市場と自動車市場にけん引されて、CIS市場は2014年から2020年の間に年平均成長率(CAGR)10.6%で成長し、2020年には200億ドル(2兆円)規模へと成長。大きなビジネスチャンスが出現した応用分野は、自動車と医療機器、そして監視カメラといったところである。安全性を高める用途だけでなく、イメージングを「自動化」する用途に使われるためだ。



2018年のCIS2兆円市場用途別シェア

用途	シェア	前年比
モバイル向け	66.4%	12%
コンピュータ向け	8.2%	-7%
コンシューマ向け	7.8%	3%
セキュリティ向け	6.4%	20%
車載向け	6.3%	27%
産業向け	4.4%	17%
医療向け	0.6%	20%

2017年のCMOSイメージセンサ市場は前年比19%増の125億ドル規模に達した。(Insights調査報告)
2019年度のSONYのイメージセンサの売り上げは1兆円を超え、世界シェア50%以上に。

See <https://news.mynavi.jp/article/20190717-860632>

2. イメージセンサの歴史と市場動向

CMOSイメージセンサの製造企業

設計・製造技術の進化が CMOSイメージセンサの性能向上を推し進め、それにより CIS の応用事例にも 変化が生じている。スマートフォン が 小型カメラに取って代わり、そしてアクションカメラが ビデオカメラに取って代わってしまった。

2015年 ランク	2015年 シェア	2019年 ランク	2019年 シェア
(1) Sony	32%	(1) Sony	50%
(2) OmniVision	22%	(2)samsung	24%
(3) Samsung	19%	(3)OmniVision	14%
(4) Sharp	12%	(4)STMicoro	6%
(5) SK Hynix	8%	(5)Panasonic	1%
Others	7%	Others	5%
売上高合計	100% 62.5億 \$	売上高合計	100% 200億 \$



See <https://news.mynavi.jp/article/20190717-860632>

出典：イーサプライ

2017年のCMOSイメージセンサ市場は前年比19%増の125億ドル規模に達した。(Insights調査報告)
2019年度のSONYのイメージセンサの売り上げは1兆円を超え、世界シェア 50% 以上に。

4. イメージセンサの動作原理

● 光は波でもあり、また粒子(光子)でもある (Albert Einstein 1900)

- 玉突きと同じ古典物理モデルで記述できる。
- 反射光の角度と波長の関係から電子の質量が求まる！

$$\Delta\lambda = \lambda_2 - \lambda_1 = \left(\frac{h}{m_e c} \right) (1 - \cos(\theta))$$

光からエネルギーをもらった電子 e^-

物質中の静止電子 e^-

X線(光子) 波長 λ_1 $\hbar\omega_1$

波長がずれた X線(光子) $\hbar\omega_2$ 波長 λ_2

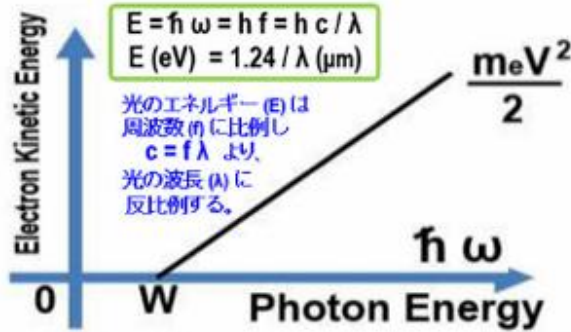
角度 θ

光が電子とぶつからない時は
 $\theta=0$ で光は直進し波長の変化はない。

光の速度 $C = 2.99792458 \times 10^{10}$ cm/sec

Planck 定数 $h = 6.62606957 \times 10^{-34}$ Joule \cdot sec

電子の質量 $m_e = 9.10938291 \times 10^{-31}$ kg

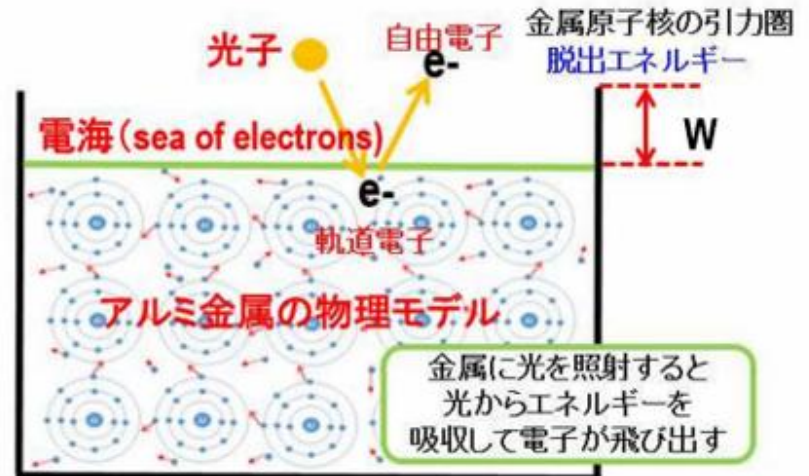


Work Function (W)の値から金属の種類が判明する。

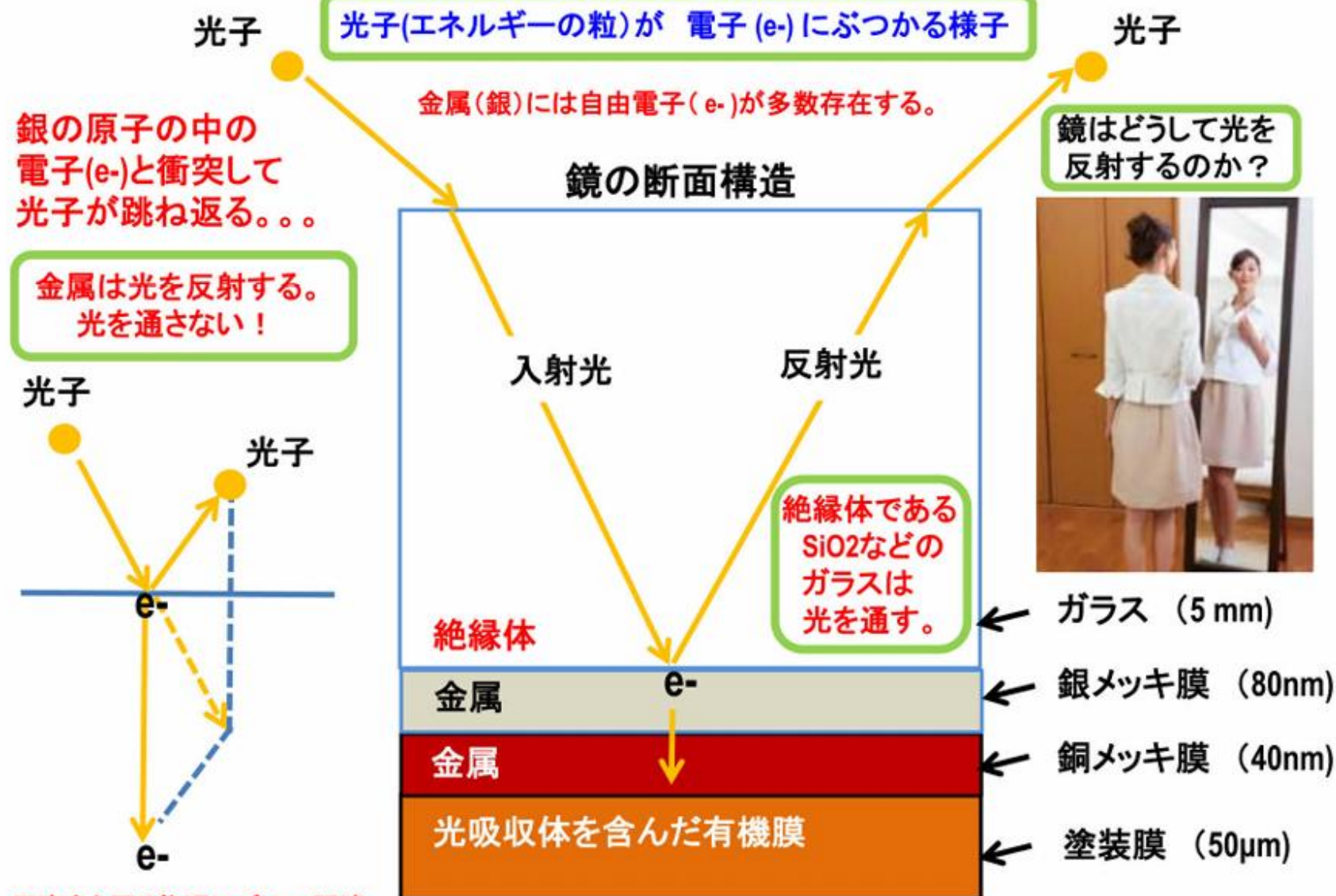


(脱出エネルギー) = 半導体の Energy Gap
 For Silicon, $E_g = 1.10$ eV and $\lambda = 1.12 \mu\text{m}$

- 金属の物理モデル(器の中に入った水モデル)



4. イメージセンサの動作原理

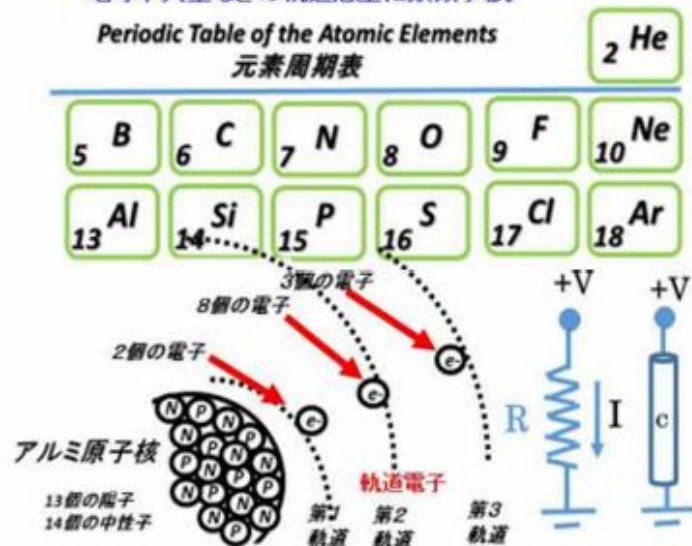


玉突きと同じ物理モデルで記述

4. イメージセンサの動作原理

軌道電子の物理モデルは
地球や火星などの軌道惑星に類似する。

Periodic Table of the Atomic Elements
元素周期表



●自由電子は当然空間を自由に浮遊し移動する。しかし、結晶体の中でも、結晶体の原子核の引力圏の外では自由に電子は浮遊することができる。

●シリコン結晶体では、電子を1つ失ったシリコンイオン(Si+) は隣接する中性のシリコン原子から電子を1つ盗み、中性にもどる。その電子を盗まれた、シリコンイオン(Si+) は、また別の中性のシリコン原子から電子を盗む。ホールはこうして移動する。

●原子構造(原子核と電子)と太陽系(太陽と惑星)の類似

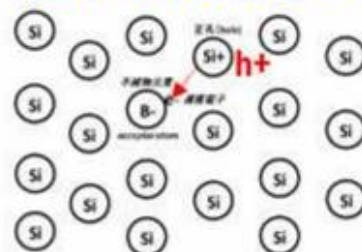
アルミ原子(中性)₁₃ = アルミイオン (Al⁺)₁₂ + 自由電子 (e⁻)

シリコン原子(中性)₁₄ = シリコンイオン (Si⁺)₁₃ + 自由電子 (e⁻)

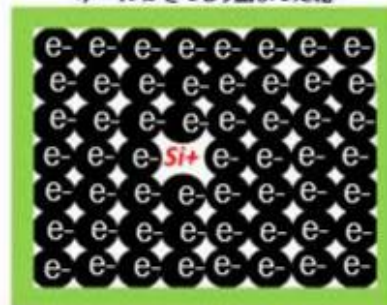
りん原子(中性)₁₅ = りんイオン (P⁺)₁₄ + 自由電子 (e⁻)

ボロンの原子(中性)₅ + 自由電子 (e⁻) = ボロンイオン (B⁻)₆

P 型半導体の物理モデル

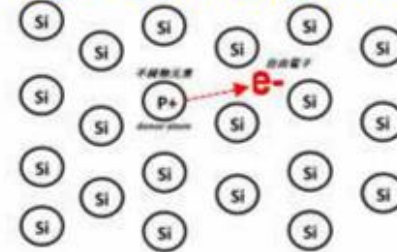


ボールがぎっしり詰まった箱



Holeが主役

N 型半導体の物理モデル



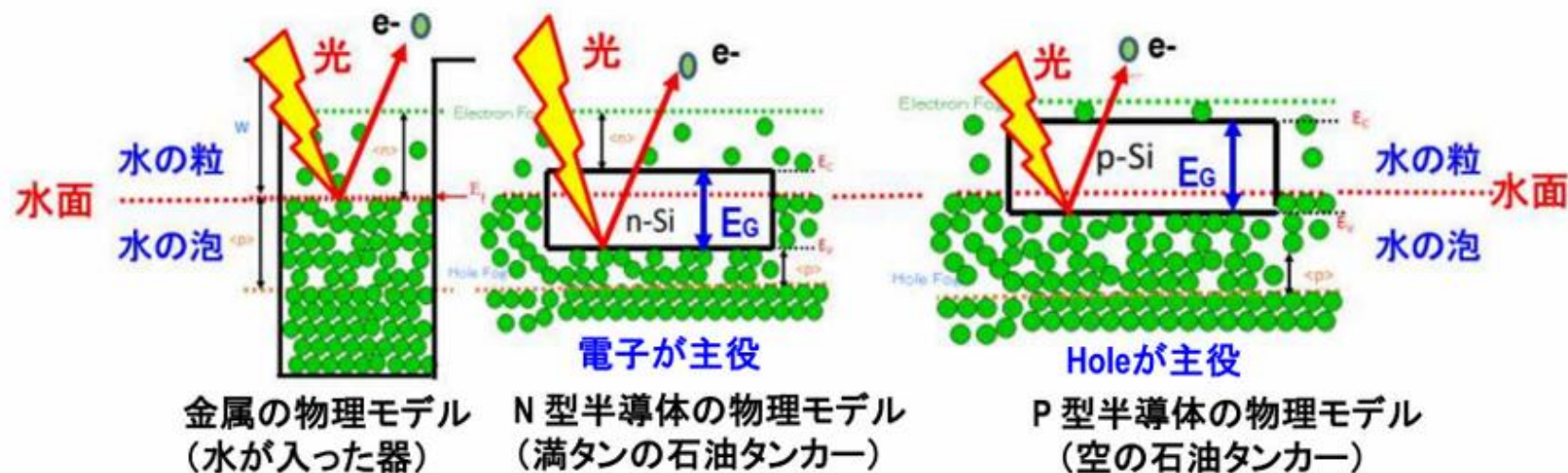
空っぽの箱



電子が主役

4. イメージセンサの動作原理

- 金属の物理モデルは、器に入った水にたとえる事が可能。
- N型半導体の物理モデルは満タンの石油タンカー船に、
- P型半導体の物理モデルは空の石油タンカー船に似ている。



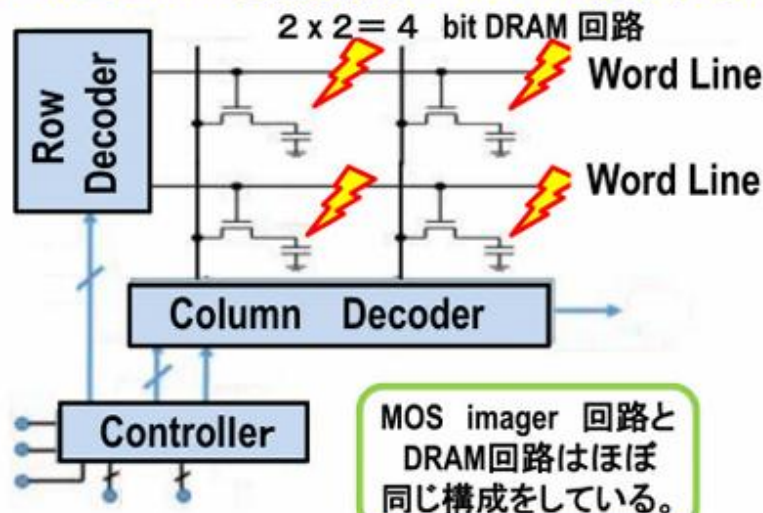
$$E = \hbar \omega = h f = h c / \lambda$$
$$E \text{ (eV)} = 1.24 / \lambda \text{ (}\mu\text{m)}$$

For Silicon, $E_G = 1.10 \text{ eV}$ and $\lambda = 1.12 \mu\text{m}$

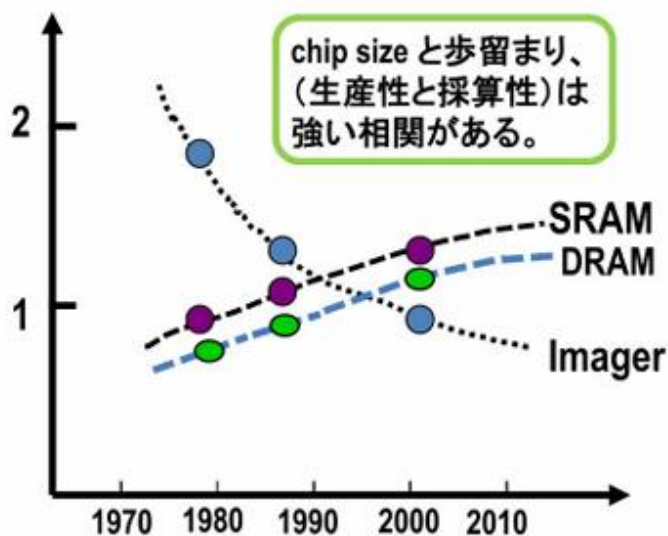
光のエネルギー (E) は周波数 (f) に比例し
 $c = f \lambda$ より、光の波長 (λ) に反比例する。

4. イメージセンサの動作原理

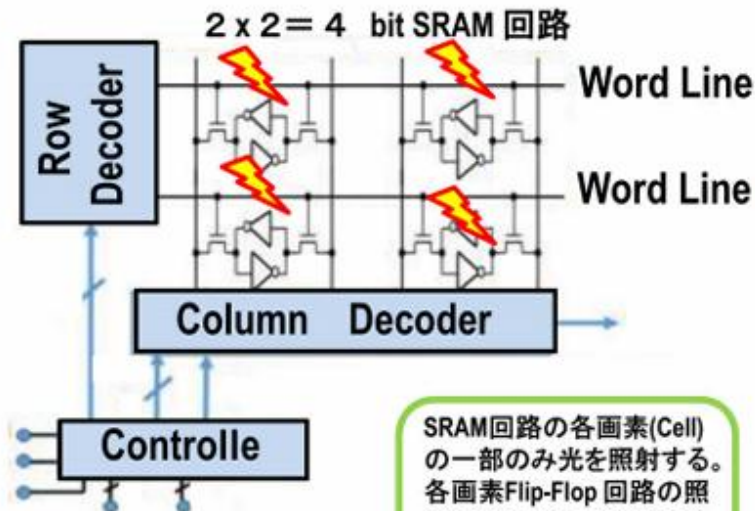
●1T1C型DRAM電荷転送 mode で動作する



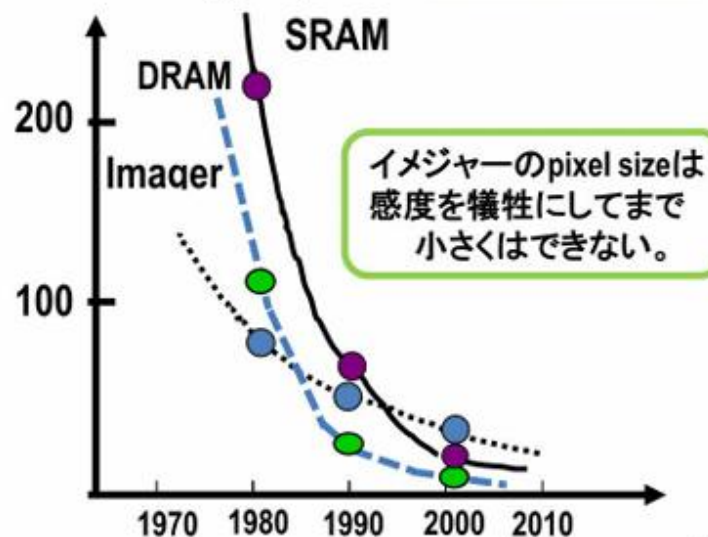
Chip Size (cm²)



●SRAM回路をアナログdata比較回路に使う

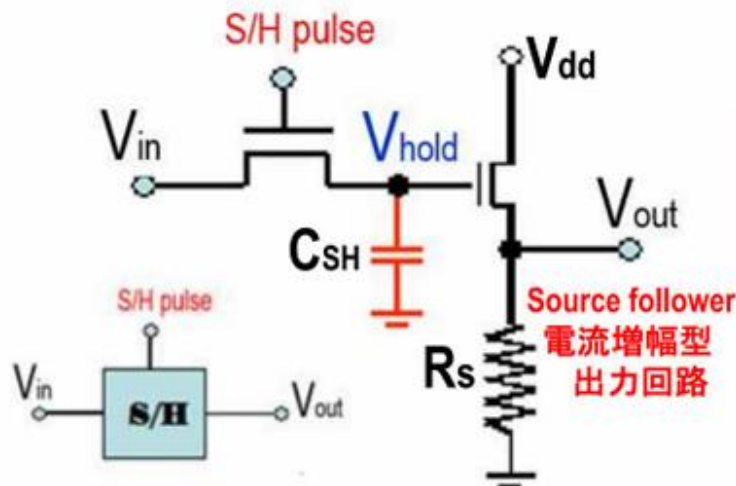


Pixel Size (μm²)

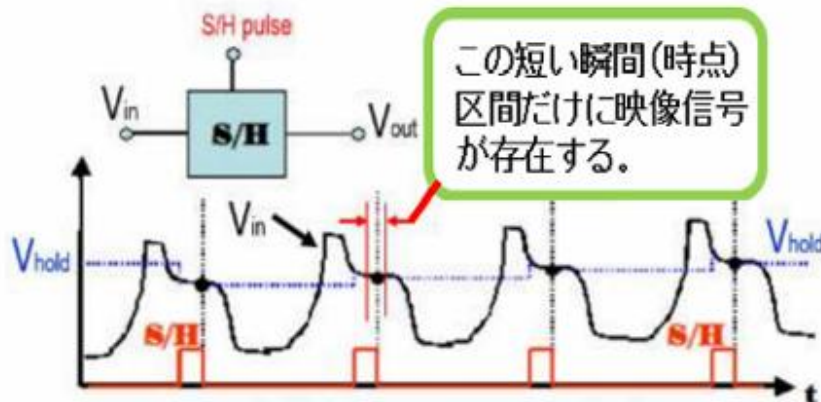


4. イメージセンサの動作原理

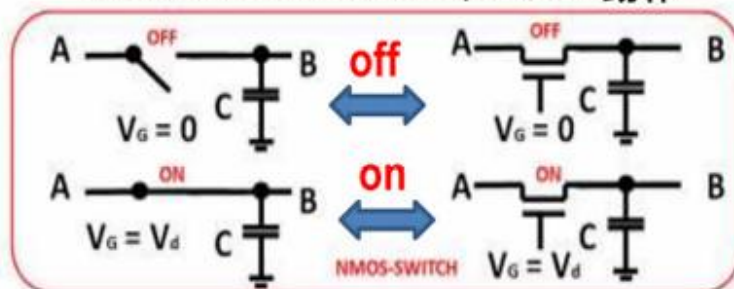
●CMOS イメジャーが有利になった理由は、最初は CCDイメジャーに応用された技術であった、S/H 回路を3個使う手法（Correlated Double Sampling Hold 回路 by M. White, 1972）により、雑音が激減し実用に耐えるレベルになったことが大きい。



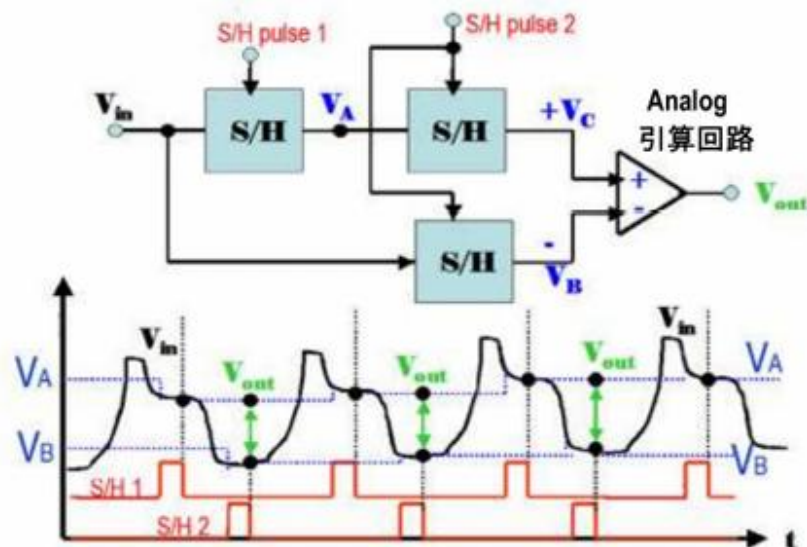
従来の Single Sampling Hold 回路



MOS Transistor Switch のON/OFF動作

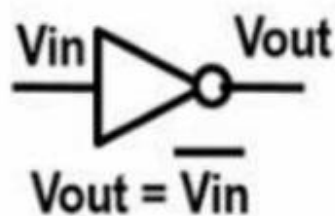


Correlated Double Sampling Hold 回路

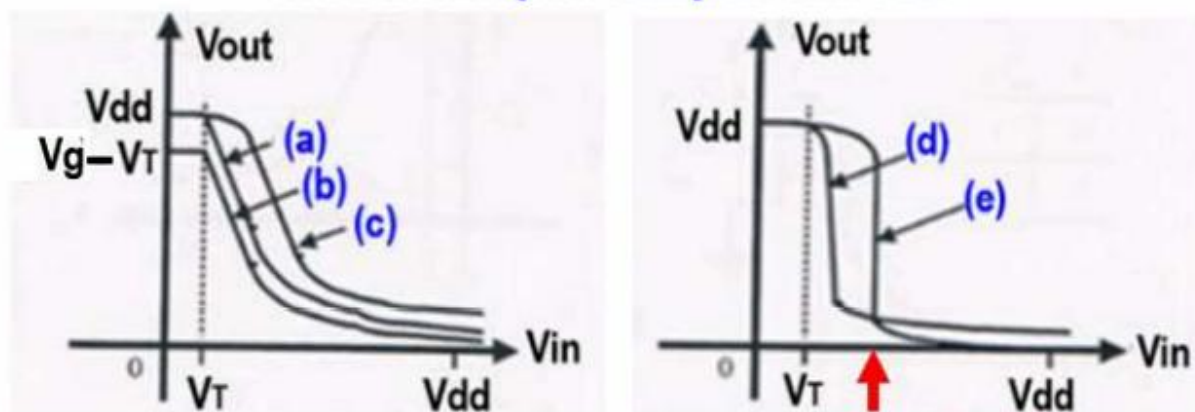


4. イメージセンサの動作原理

Inverter



Inverter Input Output Curves

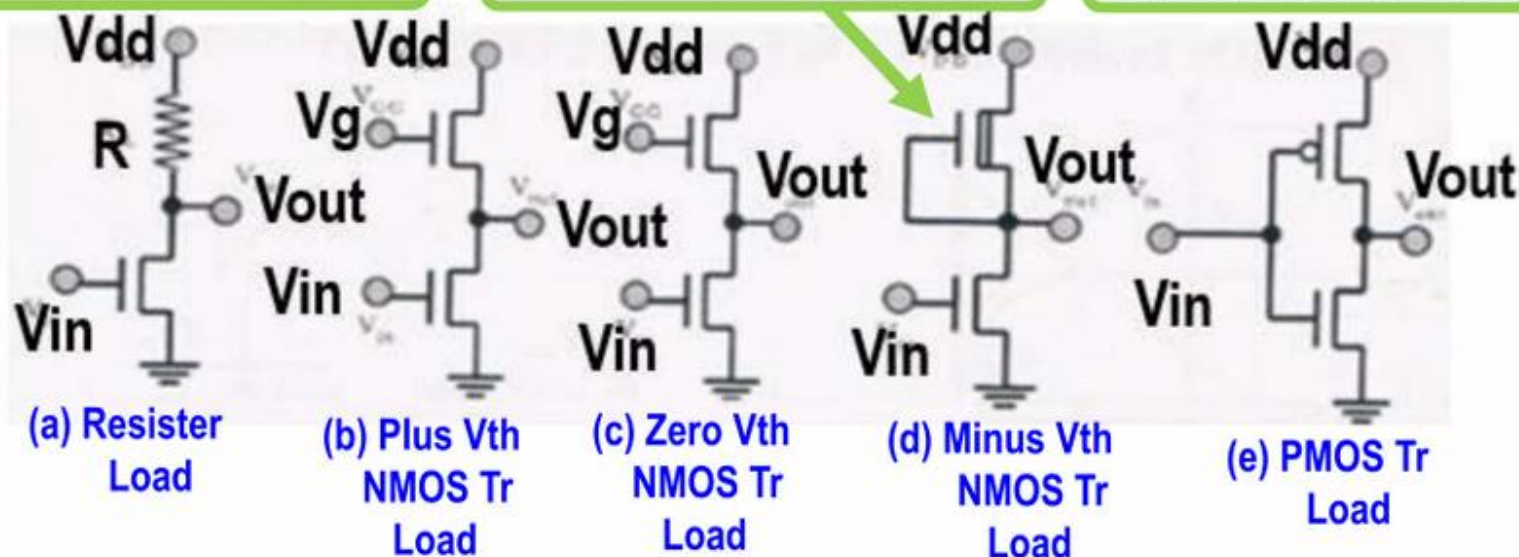


Logical $V_{th} = V_{dd} / 2$

電流が流れている！

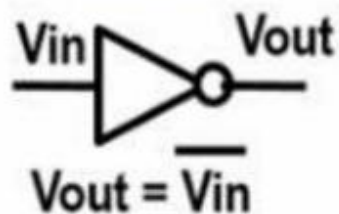
少量の電流が流れる

CMOS Inverter

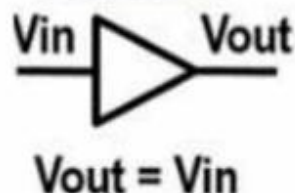


4. イメージセンサの動作原理

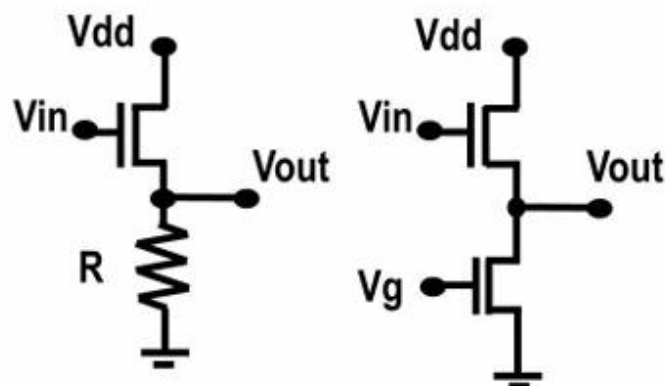
Inverter



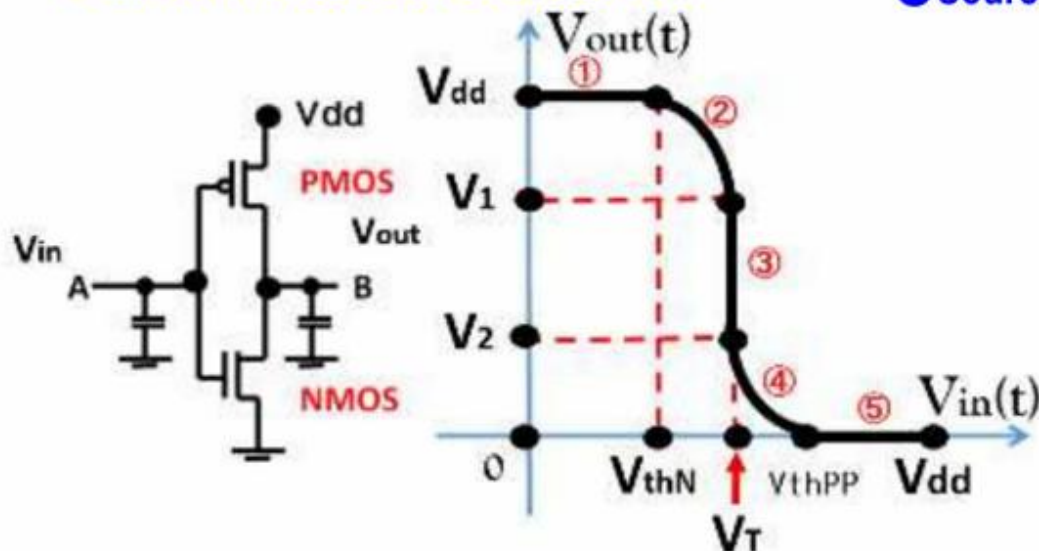
Source Follower



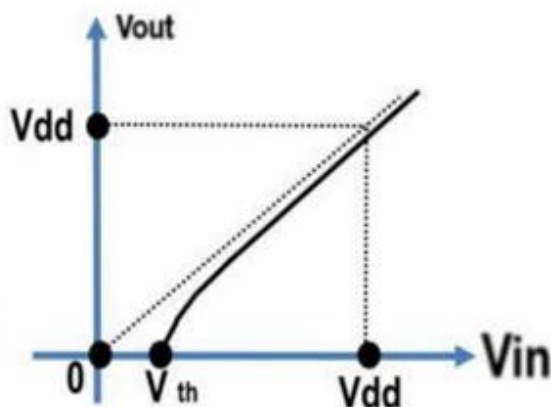
Source Follower Current Amplifier



●CMOS inverter回路の入出力特性



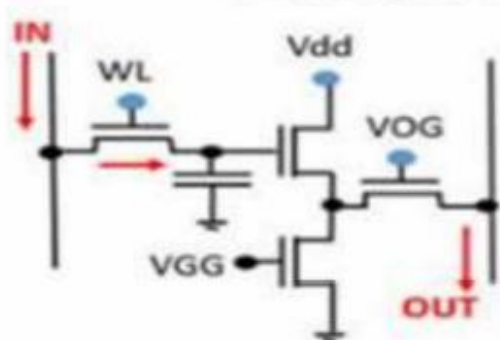
●Source Follower 回路の入出力特性



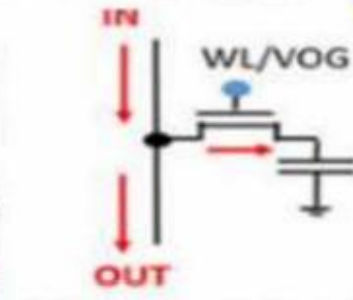
最終的に CMOS Inverter のみ生き残った。

4. イメージセンサの動作原理

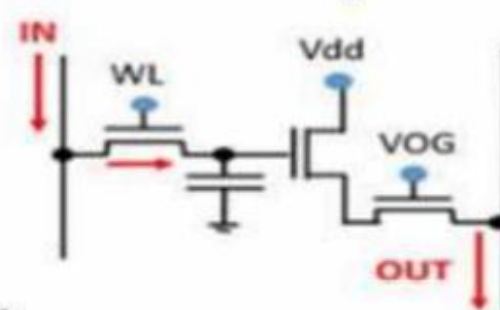
History of DRAM Cell (Source Follower)



Conventional DRAM Cell
before 1966

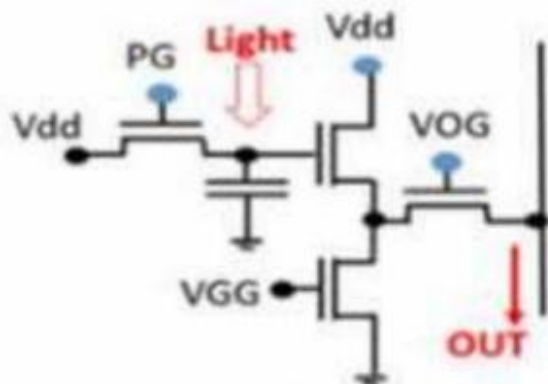


R.H.Dennard (IBM 1966)

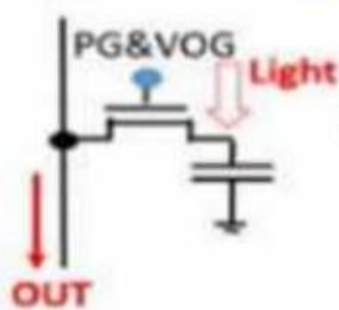


Bill Regitz (Honeywell 1969)
Intel 1101 @ISSCC1970, Philadelphia.

History of Photo Diode Cell (Source Follower)



Conventional Active Pixel Circuit
Photo Diode in 1966

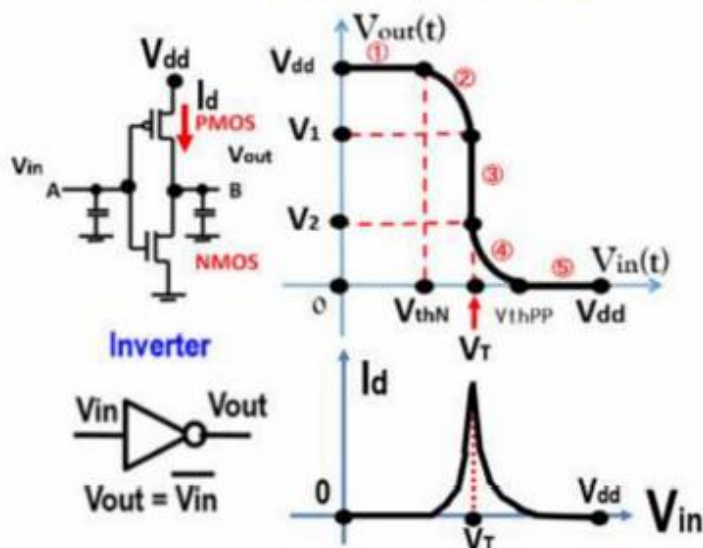


after Peter Nobel, 1966~1968

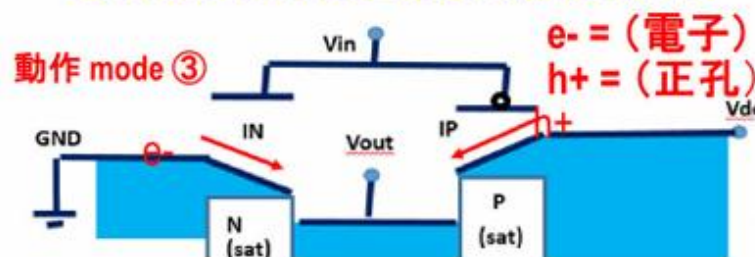
4. イメージセンサの動作原理

●CCDイメージャーより CMOSイメージャーが有利になった理由は、低消費電力のCMOS デジタル回路が使える為で、CMOS inverter回路特性から理解できる。

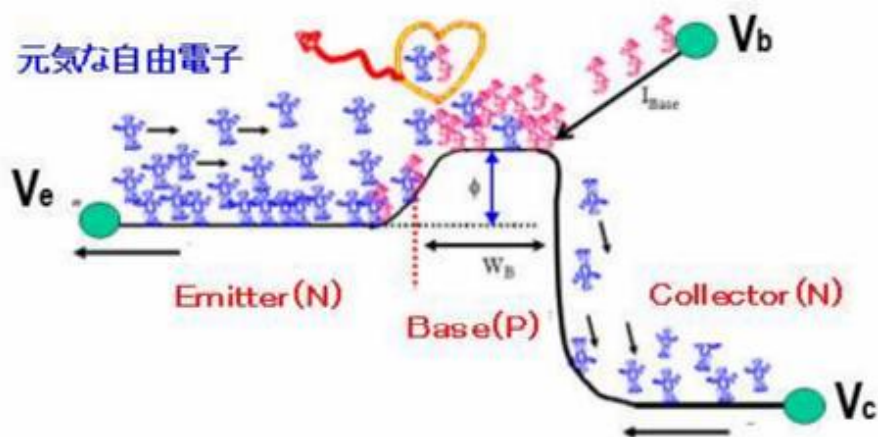
●CMOS inverter回路の入出力特性



●CMOS inverter回路の水門モデル

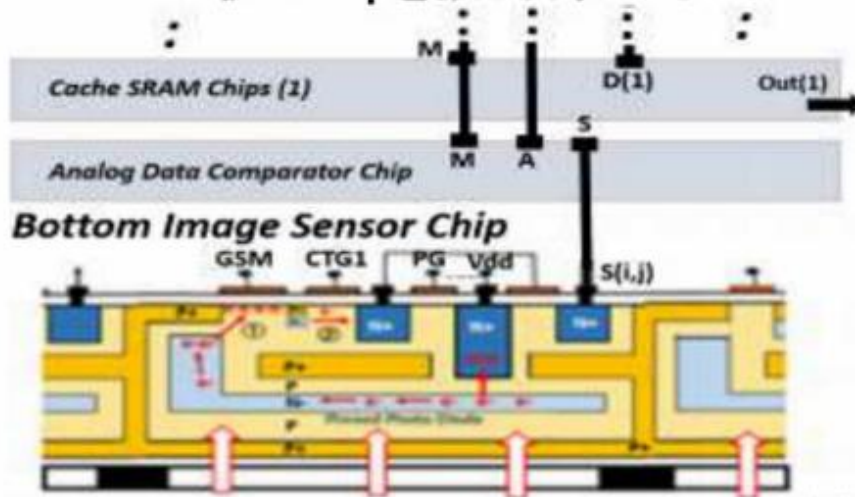


●NPN transistor の動作原理



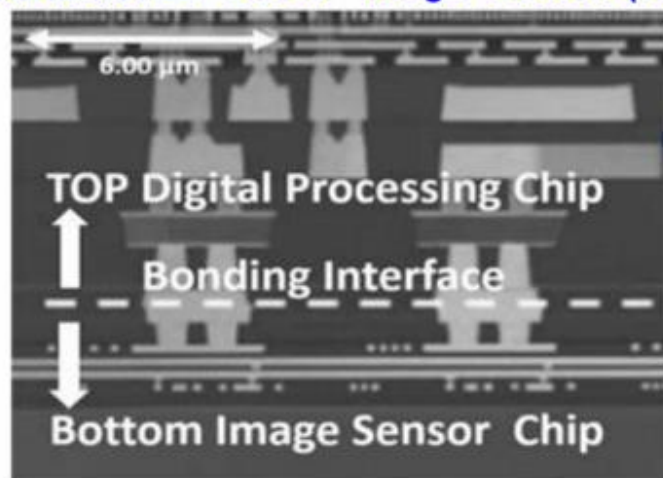
賢いイメージセンサーを支える技術は CMOS とBipolar の融合技術である。

2枚のchipを張り合わせる

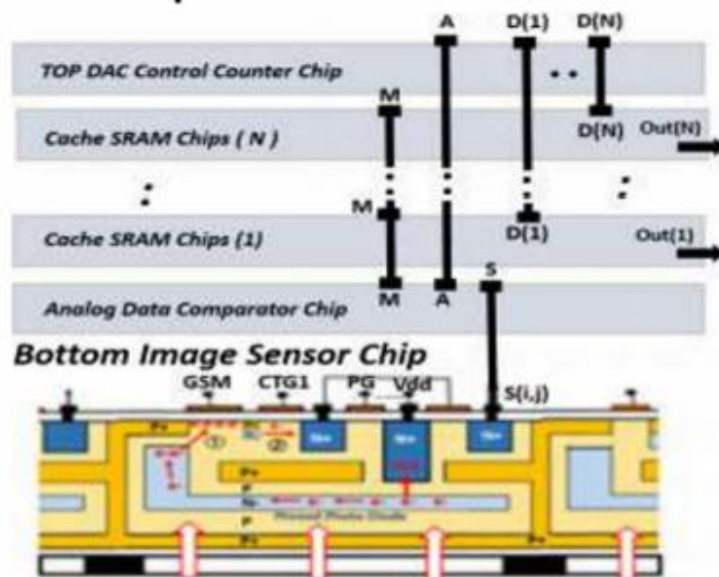


4. イメージセンサの動作原理

裏面照射型 CMOS Image Sensor (2020)

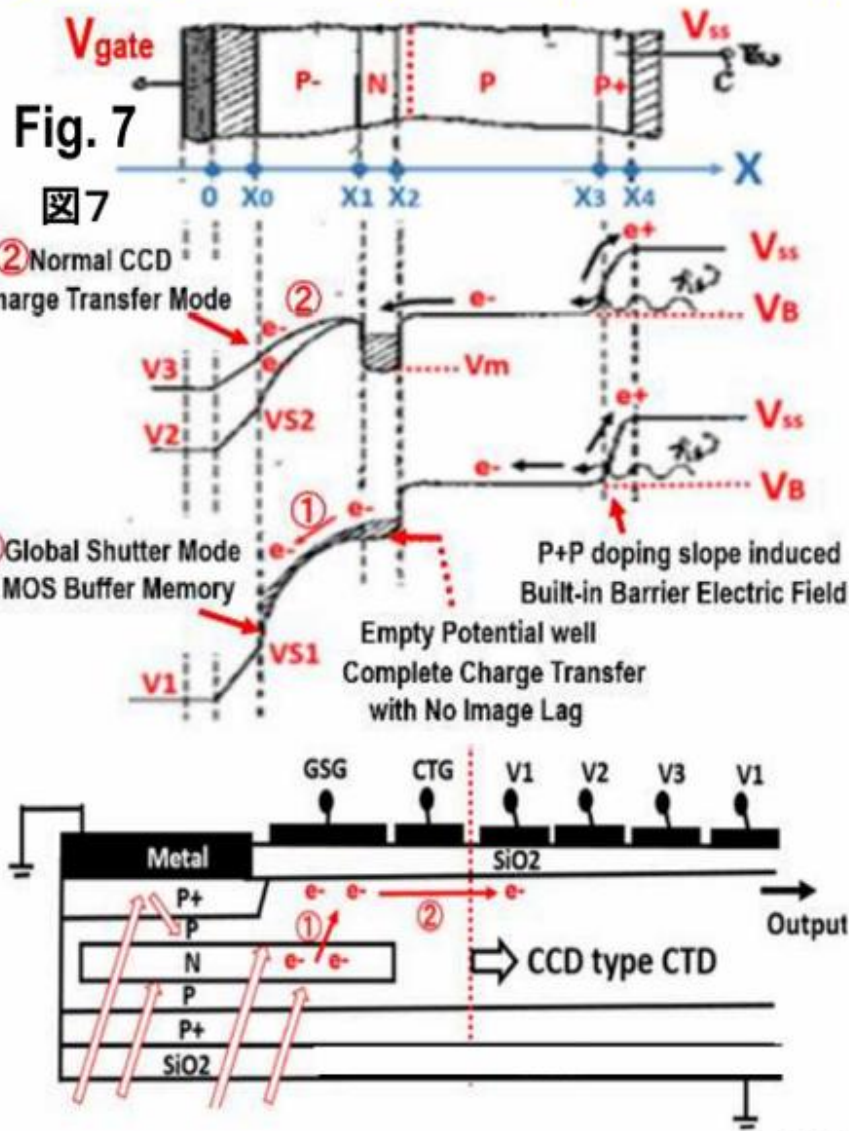


Multi-chips three dimensional LSI chip



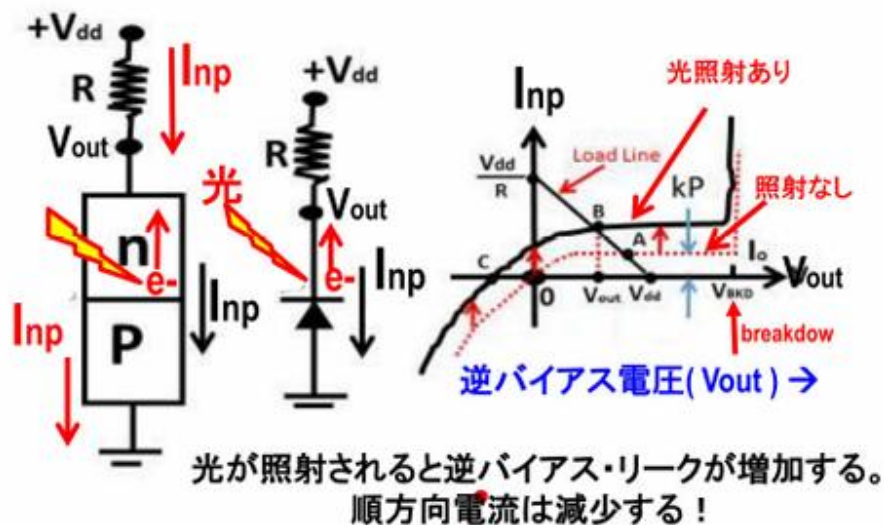
SSIS 半導体ステップアップ講座

P+PNPP+接合型 Buried Pinned Photodiode を採用した
裏面照射型 CCD Image Sensor (JAP 1975-127647)

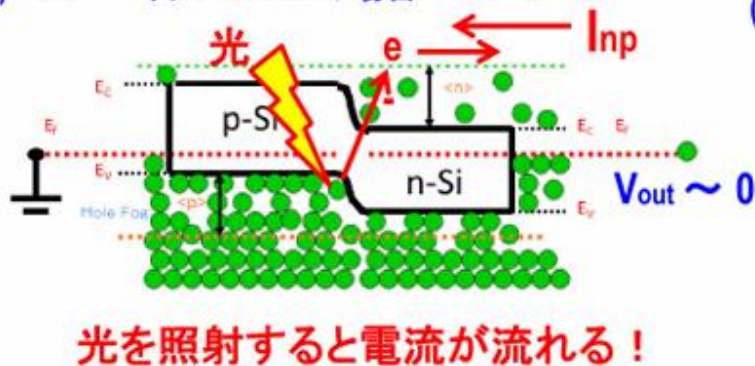


4. イメージセンサの動作原理

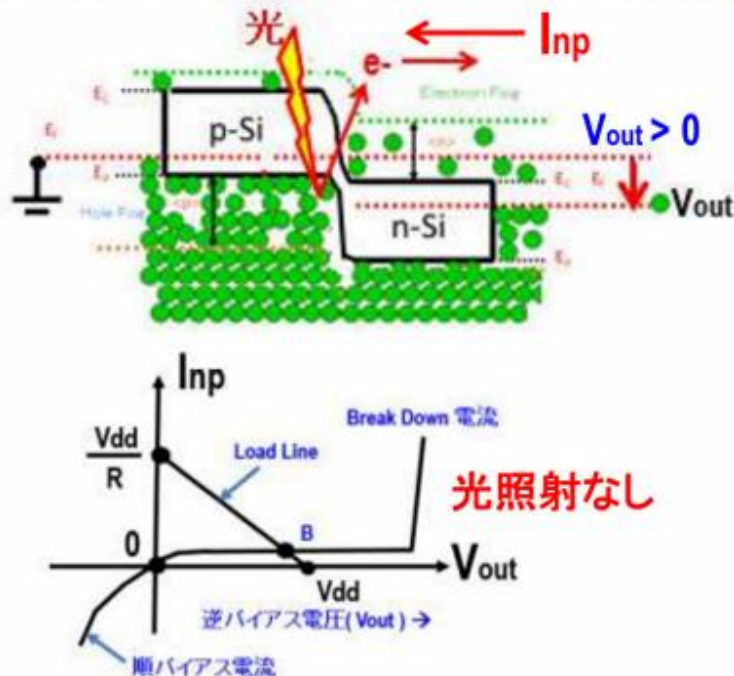
- イメージセンサーと太陽電池の動作原理は同じだが、
ただ受光絵素構造の個数と大きさが違う！



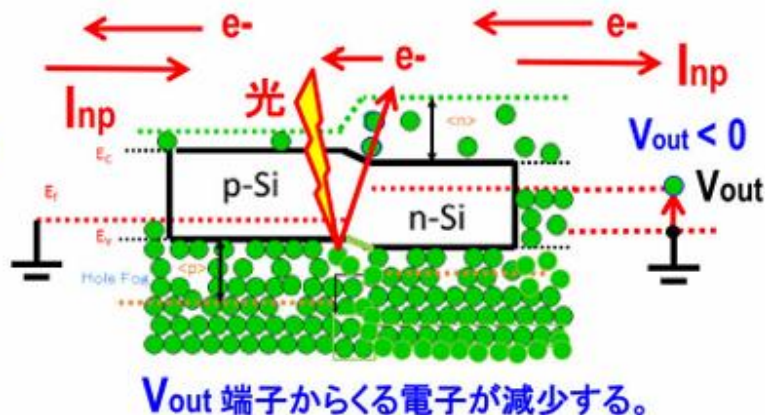
(1) NO バイアス mode の場合 太陽電池 mode



(3) $V_{dd} > 0$ 逆バイアス mode の場合



(2) $V_{dd} < 0$ 順バイアス mode の場合

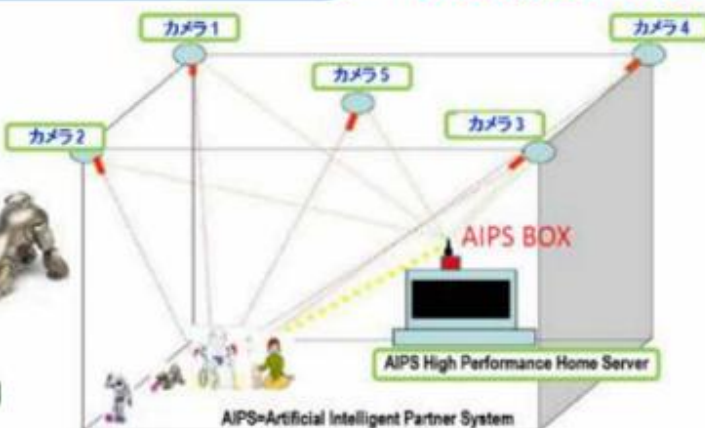
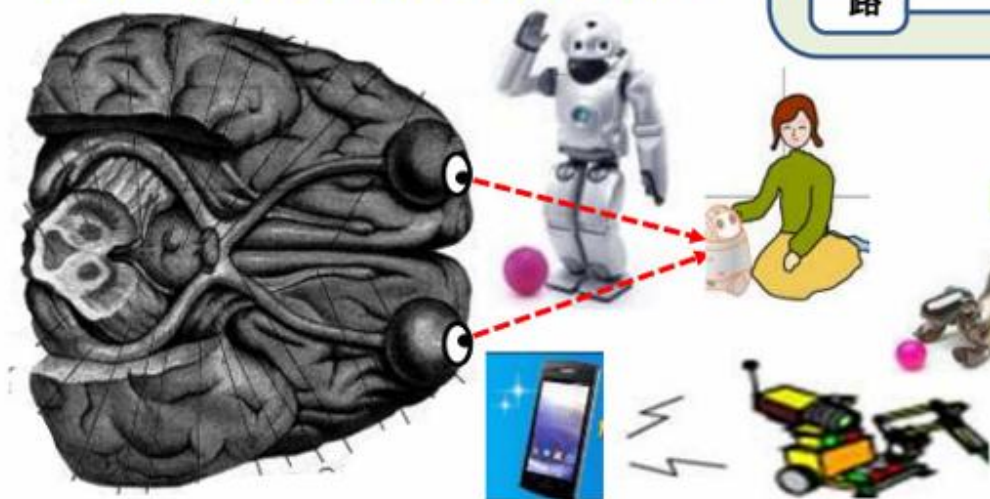
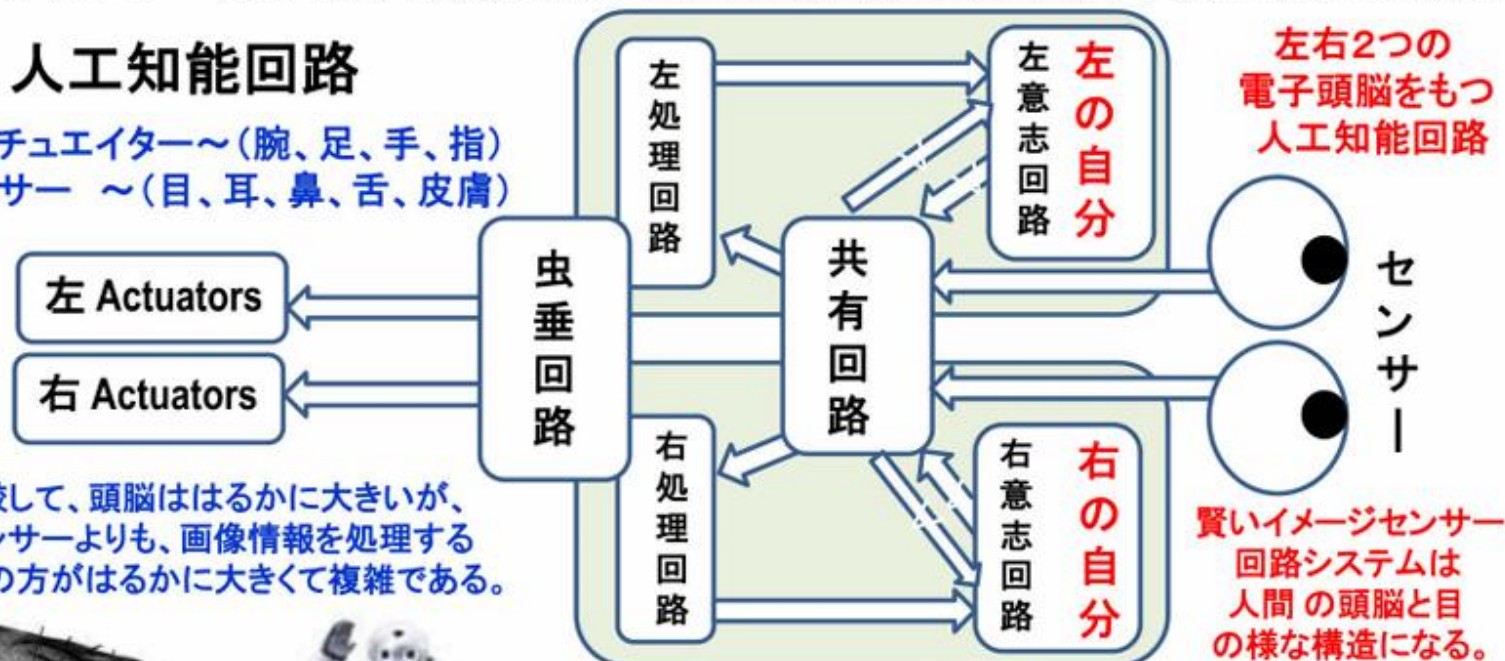


5. 賢いイメージセンサーとは？

●イメージセンサー(賢い電子の目)にはいろいろな信号処理用の賢い回路が必要である。

人工知能回路

アクチュエーター～(腕、足、手、指)
センサー～(目、耳、鼻、舌、皮膚)

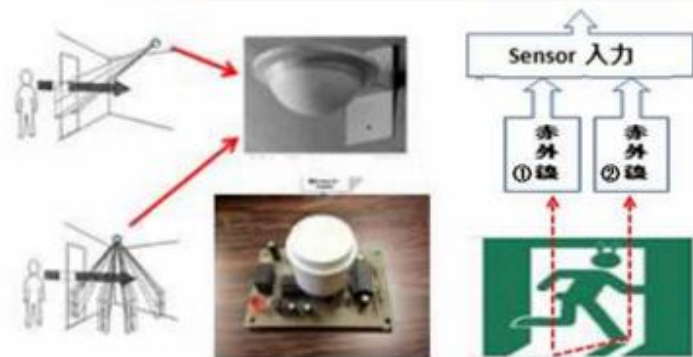
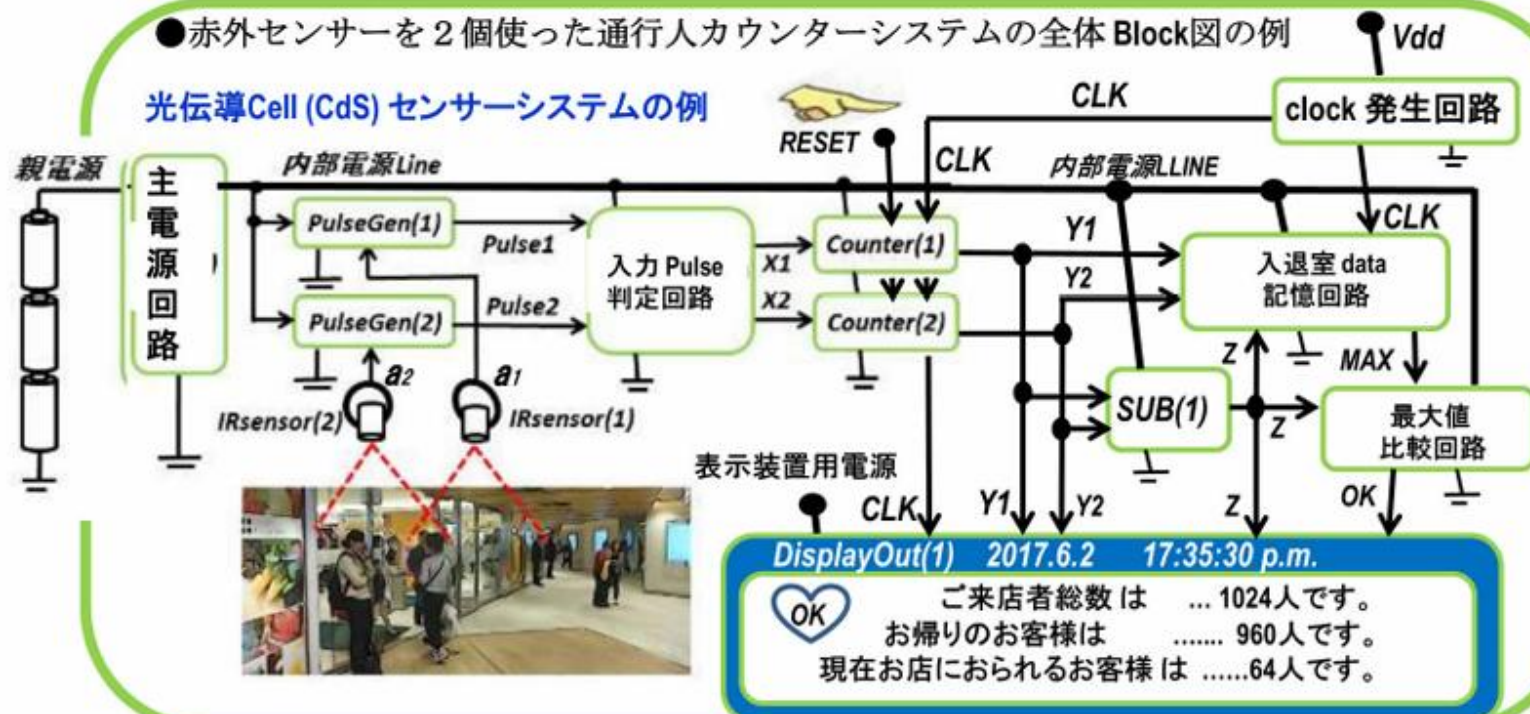


5. 賢いイメージセンサーとは？

●イメージセンサー(賢い電子の目)にはいろいろな信号処理用の賢い回路が必要である。

●赤外センサーを2個使った通行人カウンターシステムの全体 Block図の例

光伝導Cell (CdS) センサーシステムの例



街中での通行人の映像



まとめ

Active in-Pixel MOS Image Sensor の1969年の発明は1970年のCCDの発明より早かったが、MOSの微細化技術の進歩を待つ必要があった。

開発実用化が初めて実現したのは1990年NHKの技研の技術者により実現した。その後CMOSデジタル回路の進化により絵素ごとにin-Pixel Amp回路だけでなく、CDS回路やADC回路がカラムごとに、組み込まれて、現在の省電力のCMOSデジタル出力処理回路が実現した。

理解度アップの基本復習問題

- 受光素子とは何か？
- 電荷転送装置 (CTD) とは？
- 感度 [Sensitivity] とは？
- CCD Image Sensor とは？
- CMOS Image Sensor とは？

SSIS 半導体ステップアップ講座

参考技術書のご紹介

「イメージセンサーの本質と基礎」

黒田隆男 著
コロナ社 A5版 199頁
ISBN978-4-339-00845-6

「固体撮像素子の基礎」

安藤隆男・菰淵寛仁 共著
日本理工出版会 A5版 上製 246頁
ISBN4-89019-193-3

「CCD/CMOS イメージ・センサの基礎と応用」

米本和也 著
CQ出版社 A5版 271頁
ISBN4-7898-3626-6

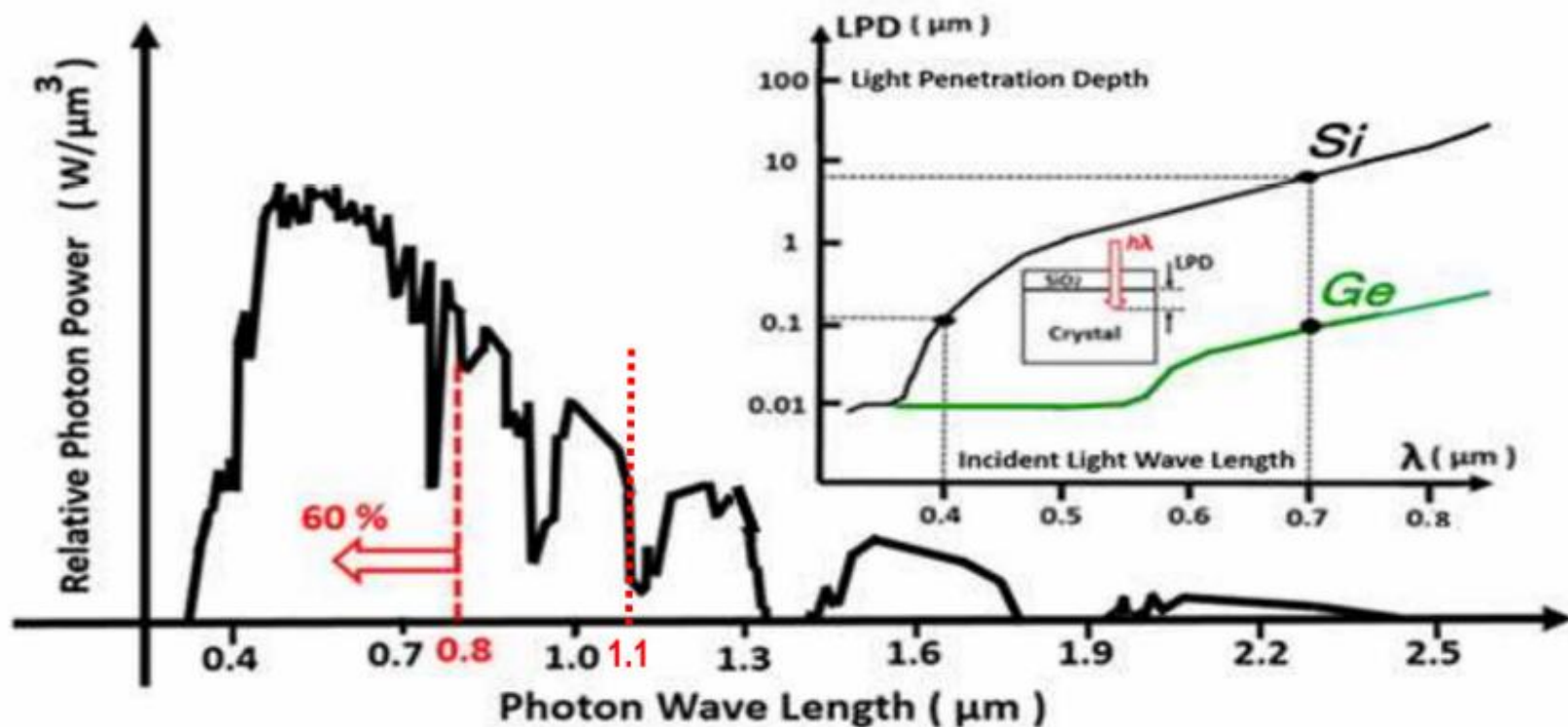
「CCD/CMOS カメラの原理と実践」

安藤幸司 著
オーム社 A5版 214頁
ISBN978-4-274-06851-5

人工知能パートナーシステム(AIPS)を支える

「デジタル回路の世界」
萩原良昭 著
青山社 B5版 上製 475頁
ISBN978-4-88359-339-2

太陽光の波長スペクトラム



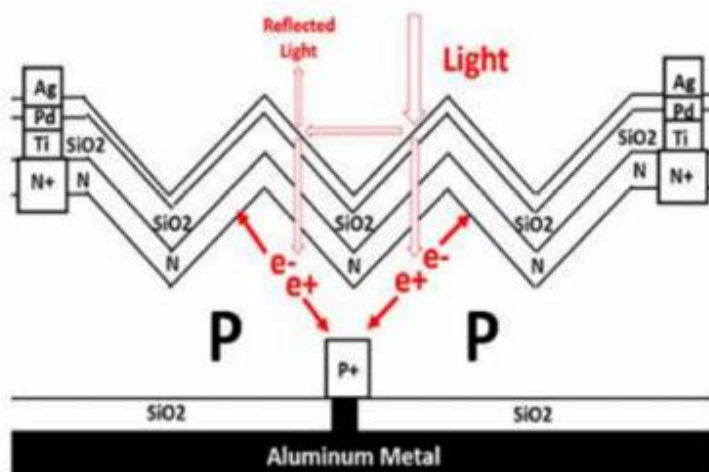
$$E = \hbar \omega = h f = h c / \lambda$$

$$E (\text{eV}) = 1.24 / \lambda (\mu\text{m})$$

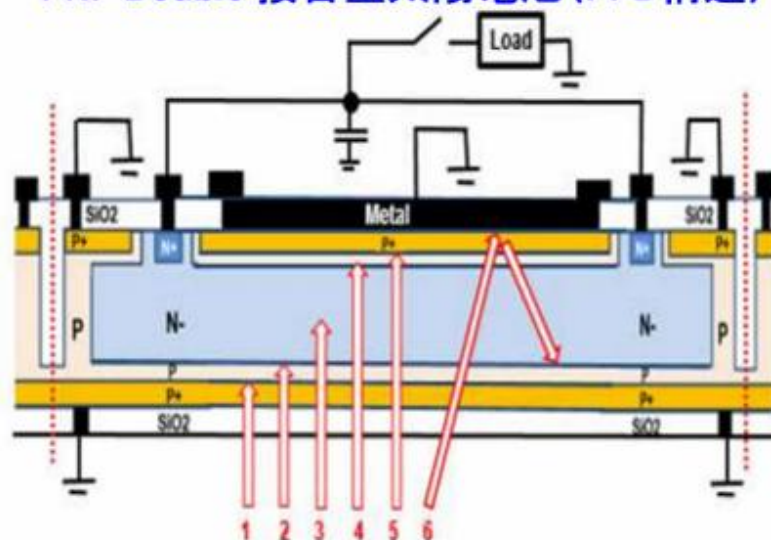
For Silicon, $E_g = 1.10 \text{ eV}$ and $\lambda = 1.12 \mu\text{m}$

波長が1.12 μm 以上の遠赤外線は原理的にシリコン結晶太陽電池では光電変換できない。

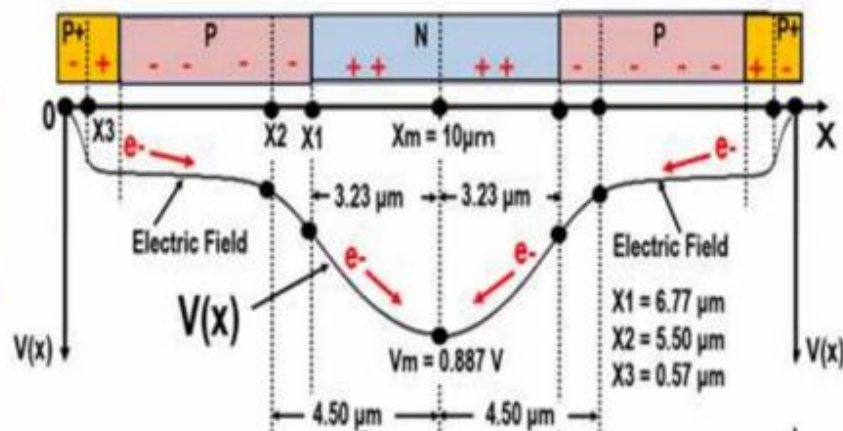
NP Single 接合型太陽電池 (従来構造)



PNP Double 接合型太陽電池 (PPD構造)



PNP Double 接合型太陽電池の電位図



Double PNP 接合型太陽電池 (PPD構造) では光電変換に必要な空乏層領域が、PN接合とNP接合の double になる。さらに表面の濃い P+P濃度勾配 Hole Accumulation Diode (HAD) 構造により、表面での短波長光電効率が向上。

ビデオカメラの感度とは？ Image Sensor の 最終感度とは？

- Image Sensorの最終感度は、最終信号出力値 (Sout)と最終雑音出力(Nout)の比で決定します。

(Image Sensorの最終感度) = (Sout / Nout) となります。

- 最終信号出力 (Sout) は 受光素子の感度 (S) に、
受光素子の初段での電流増幅率 A をかけたものから、
電荷転送装置の雑音 (Nctd) で失う信号成分を差し引いたものです。

$Sout = S * A * (1 - Nctd)$ となります。

- 最終雑音出力(Nout) は 受光素子の雑音 (N) に、
受光素子の初段での電流増幅率 A をかけたものに、
電荷転送装置の雑音成分 (Nctd) を加算したものです。

$Nout = N * A * (1 + Nctd)$ となります。

- 従って、Image Sensorの最終感度 (Sout/Nout)で 次式で決定されます。

(ビデオカメラの最終感度) = $\{ S/N \} * (1 - Nctd) / (1 + Nctd)$ となります。

- 従ってビデオカメラの最終感度を表す指数の出力信号雑音比(Sout/Nout)には、CMOS Image Sensorの場合は、分母にも分子にも In Pixel Source AMP 回路の増幅率 A があります。

- 分母と分子の A が消え、ビデオカメラの最終感度 は A には関係しません。

Appendix 05

MOS カメラから CCDカメラへ、そして、CCDカメラからCMOSカメラへ

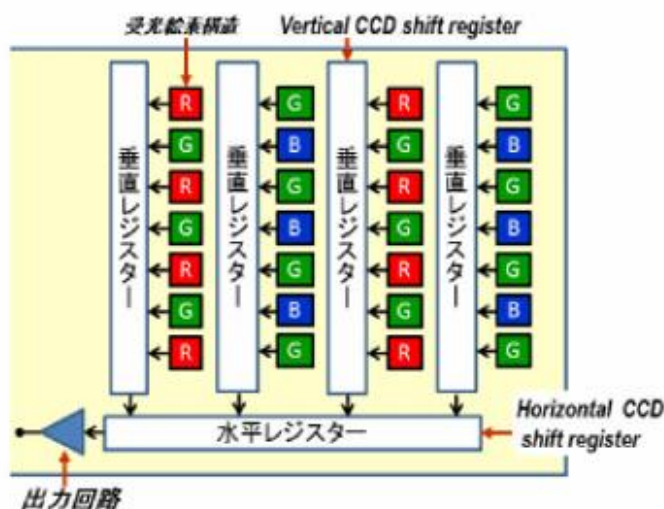
Interline 方式 CCD イメジャー

- ①光信号電荷のかたまり(charge packet)を各画素の接合容量に蓄積する。
- ②垂直CCD registerへの全画素(行と列)の同時露光一括読み出し。
- ③1行ごとに水平CCD registerに高速CCD転送modeで転送される。
- ④水平CCD registerの信号電荷を順次に最終段の出力回路で出力される。

(長所)出力段の端子容量Cが小さくてすむ。

容量CKT雑音が小さい。低照度でも雑音が少なく感度がよい。

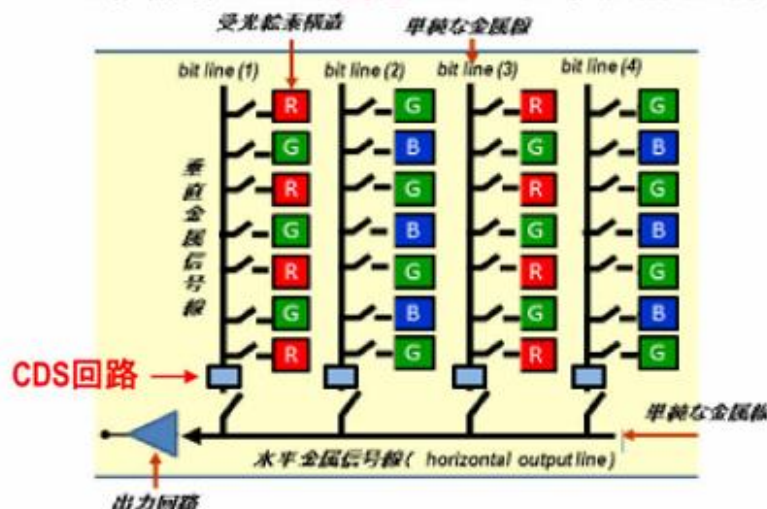
(短所)転送効率に限界がある。CR充放電による消費電力が大きい。



Active Pixel Amp 方式 CMOS イメジャー

- ①光信号電荷のかたまり(charge packet)を各画素の接合容量に蓄積する。
- ②各絵素のGlobal Shutter Memoryへの全画素(行と列)の同時露光一括読み出し。
- ③テレビの走査線と同期させて順次に各絵素の電流増幅回路(Active Pixel 回路)で信号増幅して金属線(bit line)へ出力する。信号が大きい。
- ④さらに(CDS=correlated double sampling)回路でCLOCK雑音が除去され、大電流が水平信号線に出力。

(長所)CkT雑音は大きいですがそれ以上に信号が大きい。絵素数に関係なく、大きな信号電流を得ることが可能。4Kや8Kなど高解像度映像に最適である。CMOS Scaling 技術の進歩により、微細化が実現し、CR充放電による消費電力が小さい。(短所なし)。



Appendix 06 MOS カメラから CCDカメラへ、そして、CCDカメラからCMOSカメラへ

まず、基本構造の材料となる
金属と絶縁体や、抵抗体と
半導体の性質を理解する。

SCCD 構造 と **BCCD構造** が
考案される前には **BBD構造**
(バケツリレー転送)があった。
その開発背景はどうだったか？
結局 **BBD構造**が生き残った！

●いろいろな受光素子構造

光電子増幅管 (Al)
PIN photo diode (Si)
pinned photo diode(Si)
Avalanche Photo Diode (Si)
高周波数 FET (GaAs)
Gbps 光通信 (InGaAs)
光伝導Cell (CdS)

さらに原子構造から理解する！

II	III	IV	V	VI
	B ₅	C ₆	N ₇	O ₈
	Al ₁₃	Si ₁₄	P ₁₅	S ₁₆
Zn ₃₀	Ga ₃₁	Ge ₃₂	As ₃₃	Se ₃₄
Cd ₄₈	In ₄₉	Sn ₅₀	Sb ₅₁	Te ₅₂
Hg ₈₀	Ti ₈₁	Pb ₈₂	Bi ₈₃	Po ₈₄

●いろいろな電荷転送素子 (CTD = Charge Transfer Device) の構造

BBD (Bucket Brigade Device)
PCD (Plasma Coupled Device)
CSD (Charge Sweep Device)
CID (Charge Injection Device)
CPD (Charge Priming Device)
CCD (Charge Coupled Device)
CMD (Charge Modulation Device)
BASIS (Base-Stored Image Sensor)
MOS image Sensor (Passive, Original)
CMOS image Sensor (Active Pixel Sensor)
AMI (Amplified MOS Intelligent Imager)

Appendix 07

MOS カメラから CCDカメラへ、そして、CCDカメラからCMOSカメラへ

●賢いイメージセンサーは、正確にすばやくまわりの動きを感じとる(感度)だけでなく、雑音や不要な情報を排除し(フィルター機能)、必要な情報だけを抽出加工し(情報認識)、人間支援のための知的処理を敏速に実行する。

賢いイメージセンサー実現のためのさらなる検討努力項目

●Dark Current (暗電流)の低減努力

- (1) 拡散電流
- (2) 発生電流
- (3) 表面リーク電流
- (4) トンネル電流

●量子効率の向上努力

- (1) 素子表面での入射光の反射
- (2) 小数キャリアの表面再結合
- (3) 光電変換領域以外での光吸収
- (4) 空乏層内でのキャリアの再結合

●雑音(ランダム)の低減努力

- (1) ショット雑音
- (2) 熱雑音
- (3) Avalanche過剰雑音
- (4) $1/f$ 雑音
- (5) reset雑音

●High Beam (overflow, blooming)抑制機能

●固定パターン雑音の低減努力

- (1) Clock雑音
- (2) Amp Offset 雑音
- (3) 画像欠陥(画素開口形状むら、Photo Diode 部暗電流むら、転送部暗電流むら)

●制御処理回路による性能改善努力

- (1) Correlated Double Sampling 回路
- (2) APS (Active Pixel Sensor) 回路
- (3) AMI (Amplified MOS Intelligent) 回路

●賢いイメージセンサー実現のための その他の努力改善項目

- (1) PN 接合容量に光を照射する
- (2) MOS増幅回路処理、ガンマー補正処理
- (3) 出力信号の選択処理
- (3) A/D変換回路処理
- (4) 出力信号の伝達処理
- (5) 信号情報の記憶保存回路処理

 Image Sensor の発明と開発背景に関する参考文献

 Active in-Pixel MOS Image Sensor

発明(1968)

Peter J. W. Noble,

IEEE Transaction of Electron Devices, 15-4, pp.202-209, (1968)

開発報告(1990)

Fumihiko Andoh, Kazuhisa Taketoshi, Junichi Yamazaki,
 Masayuki Sugawara, Yoshihiro Fujita, Kohji Mitani,
 Yukio Matuzawa, Kenji Miyata, Shuichi Araki,

"A 25 0,000-Pixel Image Sensor with FET Amplification
 at Each Pixel for High-Speed Television Cameras",

ISSCC Digest of Technical Papers, pp. 212-213,298, February 1990.

 ●超光感度・低暗電流雑音・残像のない Pinned Photodiode

発明(1975)

Japanese Patent Applications 1975-127646, 1975-127647,

and 1975-134985 invented by Y.Hagiwara

開発報告(1978)

Y. Hagiwara, M. Abe, and C. Okada,

"A 380H x 488V CCD imager with narrow channel transfer gates",

Proc. The 10th Conference on Solid State Devices, Tokyo, (1978):
 Japanese Journal of Applied Physics, vol. 18, Supplements 18-1,
 pp. 335-340, (1979)

 ●CCD Image Sensor

発明(1970)と開発報告(1970)

W.S.Boyle and G.E. Smith,

Bell System Technical Journal, 49, pp.587-593(1970)

 低雑音化 Correlated Double Sampling (CDS) 回路

発明(1974)と開発報告(1974)

M.H.White, D.R.Lanpe, F.C.Blaha and I.A.Mack,

"Characterization of Surface Channel CCD Image Arrays at Low Light Level.

IEEE Journal of Solid State Circuits, SC-9, pp.1-13 (1974)

 ●アクションカメラ用の電子シャッター機能

発明(1977)

Japanese Patent Application 1977-126885

invented by Y. Hagiwara, S. Ochi and T. Hashimoto.

開発報告(1987)

浜崎正治、鈴木智行、賀川能明、石川貴久枝、宮田克郎、神戸秀夫、

"可変速電子シャッター付IT-CCD撮像素子",

テレビジョン学会技術報告, vol. 12, no. 12, pp. 31-36, (1988)

Appendix 09 MOS カメラから CCDカメラへ、そして、CCDカメラからCMOSカメラへ

Image Sensor の発明と開発背景に関する参考文献

Japanese Patent JPA 1977-126885 on Electrical Shutter Clocking Scheme invented by Y. Hagiwara, S. Ochi and T. Hashimoto in 1977.

③公開特許公報 (A) 昭54-51318

④特 願 昭52-126885

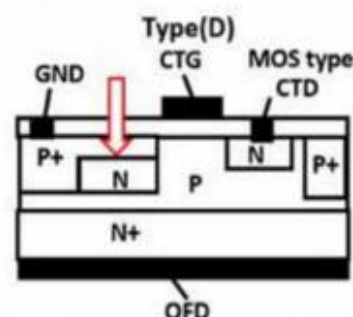
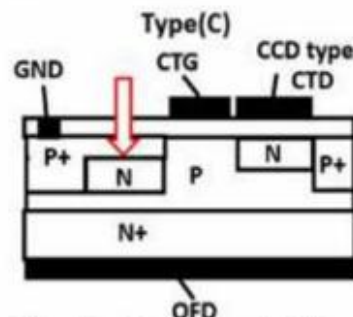
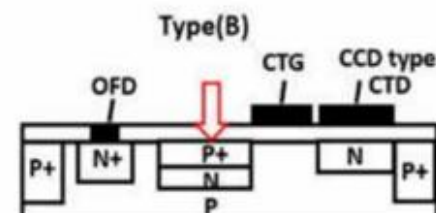
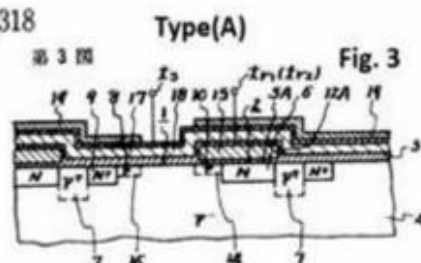
④出 願 昭52(1977) 9 月29日

④公開 昭和54年(1979) 4 月23日

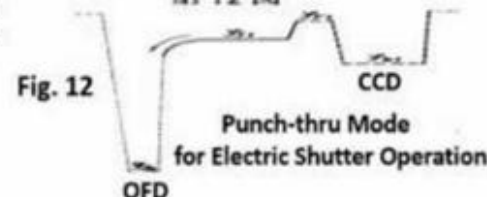
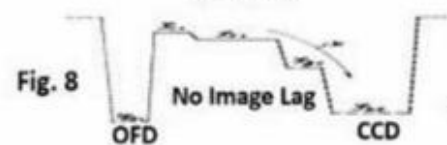
④発 明 者 萩原良昭

④発 明 者 越智成之

同 橋本武夫



The electric shutter clocking scheme with the complete signal charge draining of no image lag can be achieved by the OFD punch-thru voltage control for any photodiodes, including not only the type (A) of the conventional CCD/MOS photo capacitor but also (B), (C) and (D) type Pinned Photodiodes.



Artificial Intelligence in Robot Vision



Mighty ATOM
/ ASTRO BOY © Osamu Tezuka



WALL·E © 2008 The Walt Disney Studios

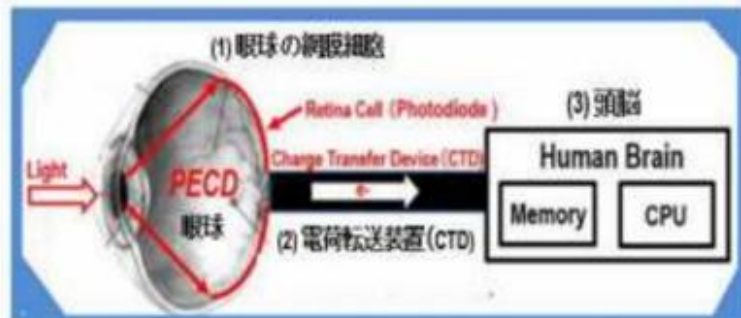


ご清聴ありがとうございました。

理解度アップの基本復習問題

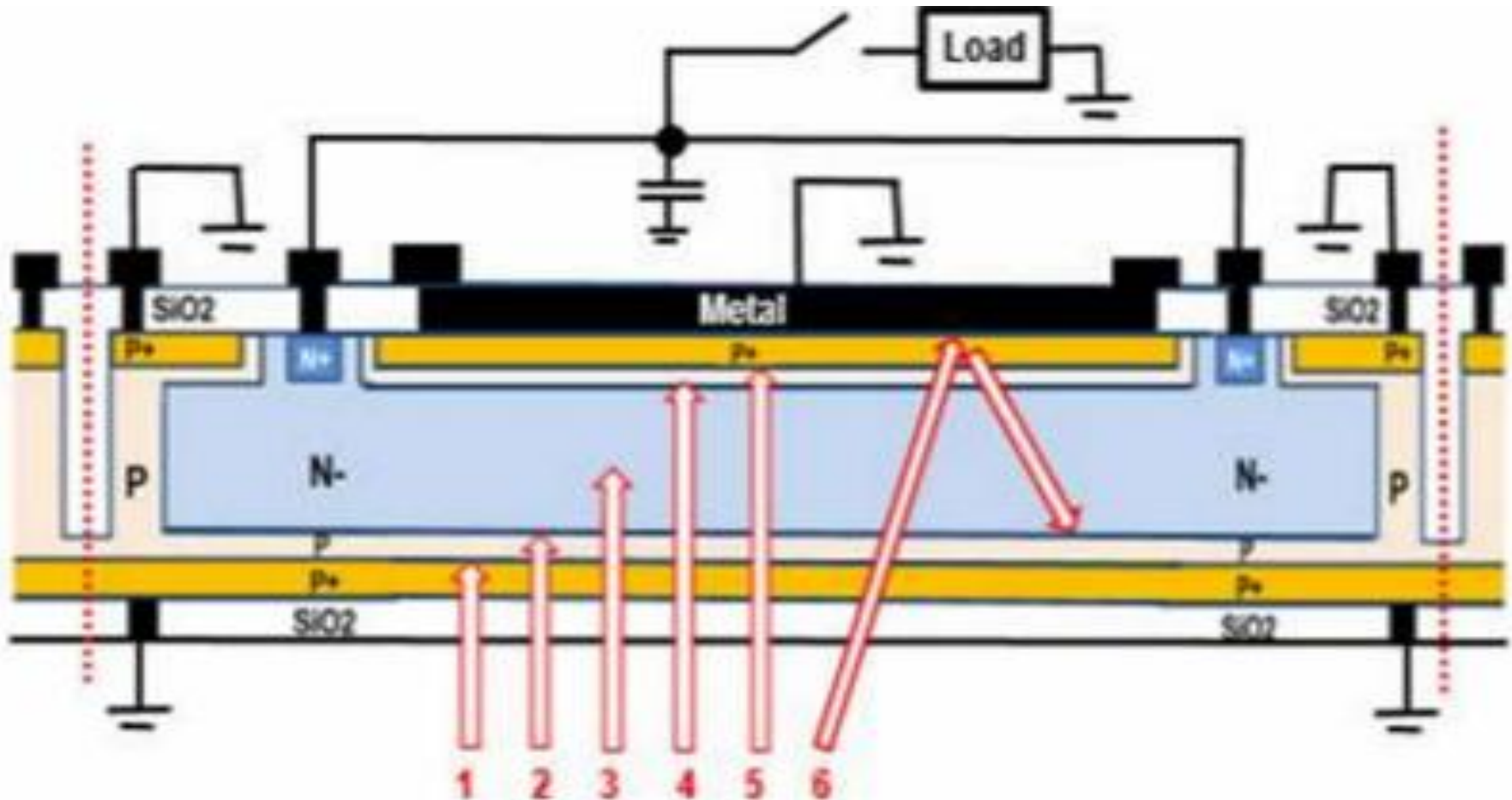
- 受光素子とは何か？
- 電荷転送装置 (CTD) とは？
- 感度 [Sensitivity] とは？
- CCD Image Sensor とは？
- CMOS Image Sensor とは？

hagiwara-yoshiaki@aiplab.com
<http://www.aiplab.com/>



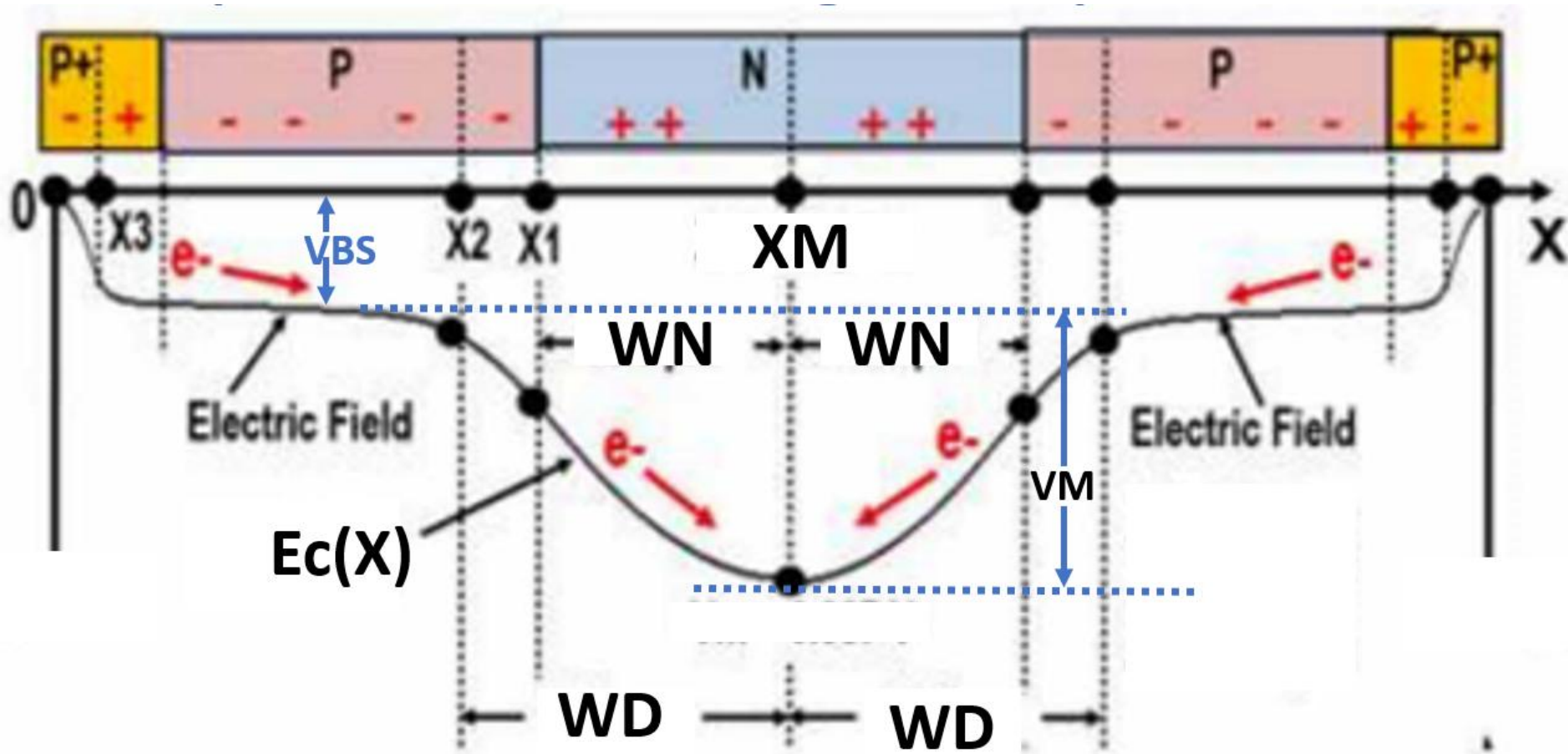
P+PNPP+ Double Junction type Solar Cell

(JPA2020-131313, Aug 1, 2020)

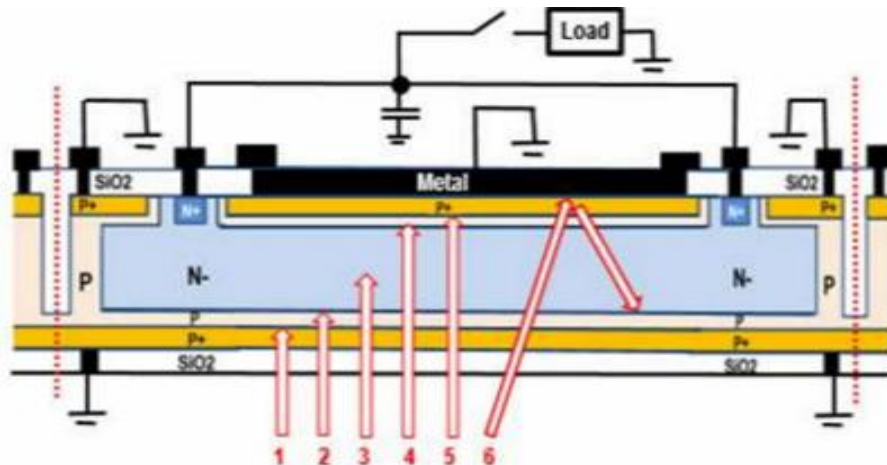


P+PNPP+ Double Junction type Solar Cell

(JPA2020-131313, Aug 1, 2020)

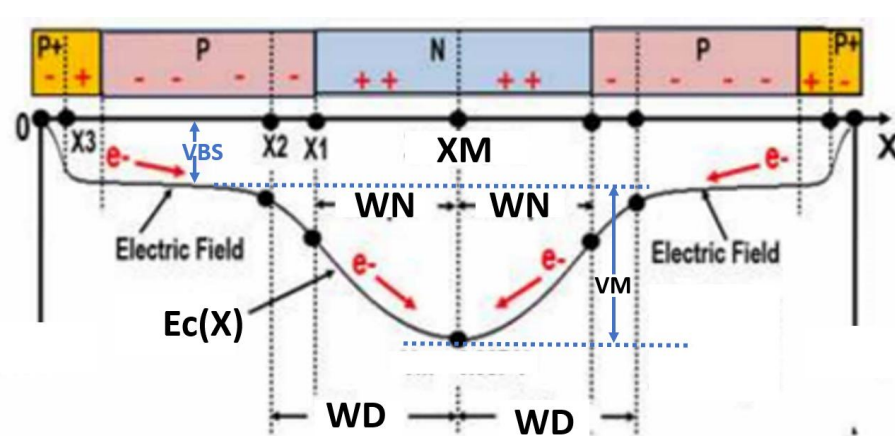


Surface Barrier Potential : $V_{BS} = kT \ln (P+/P)$;
 Depletion Width : $WD = \sqrt{2 \epsilon_{si} V_M / DNP}$;
 $DNP = (D_N)(D_P) / (D_N + D_P)$;



(1) Intel, 1968

Prof. Bob Bower, UC Davis
Prof. James Mayor, Caltech

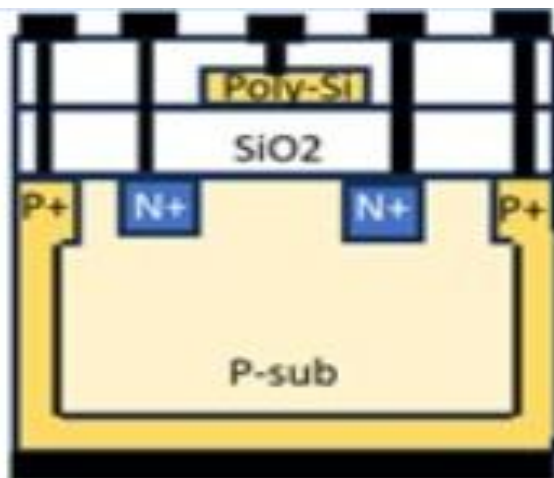


(2) Sony, 1978

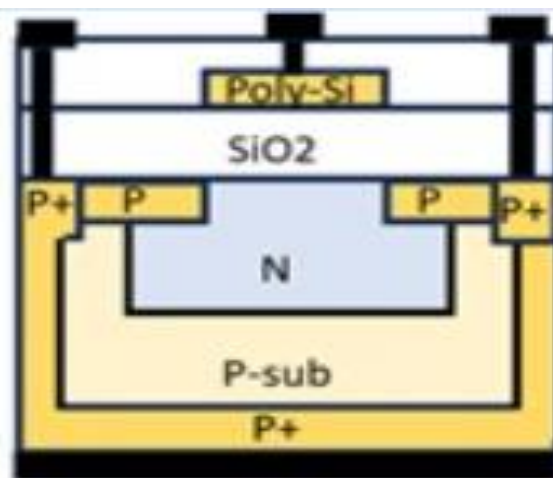
@SSDM1978, Tokyo Japan
Yoshiaki Hagiwara, Sony

(3) Harl, 2000

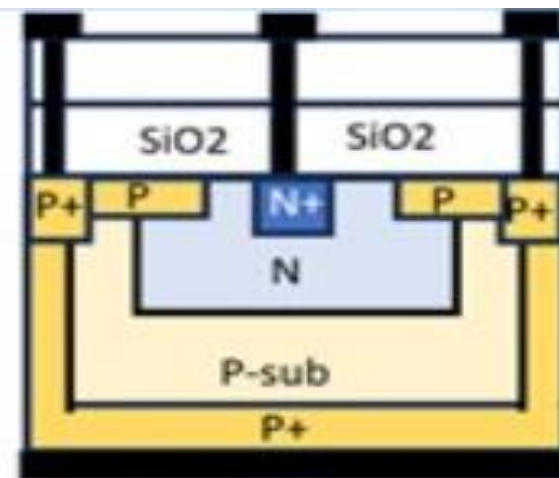
JPA2020-131313
Yoshiaki Hagiwara, Harl



Source-and-Drain Self-aligned
Formations of Digital MOS
Transistors using Poly Si Gate
for Masking Ion-implantation.

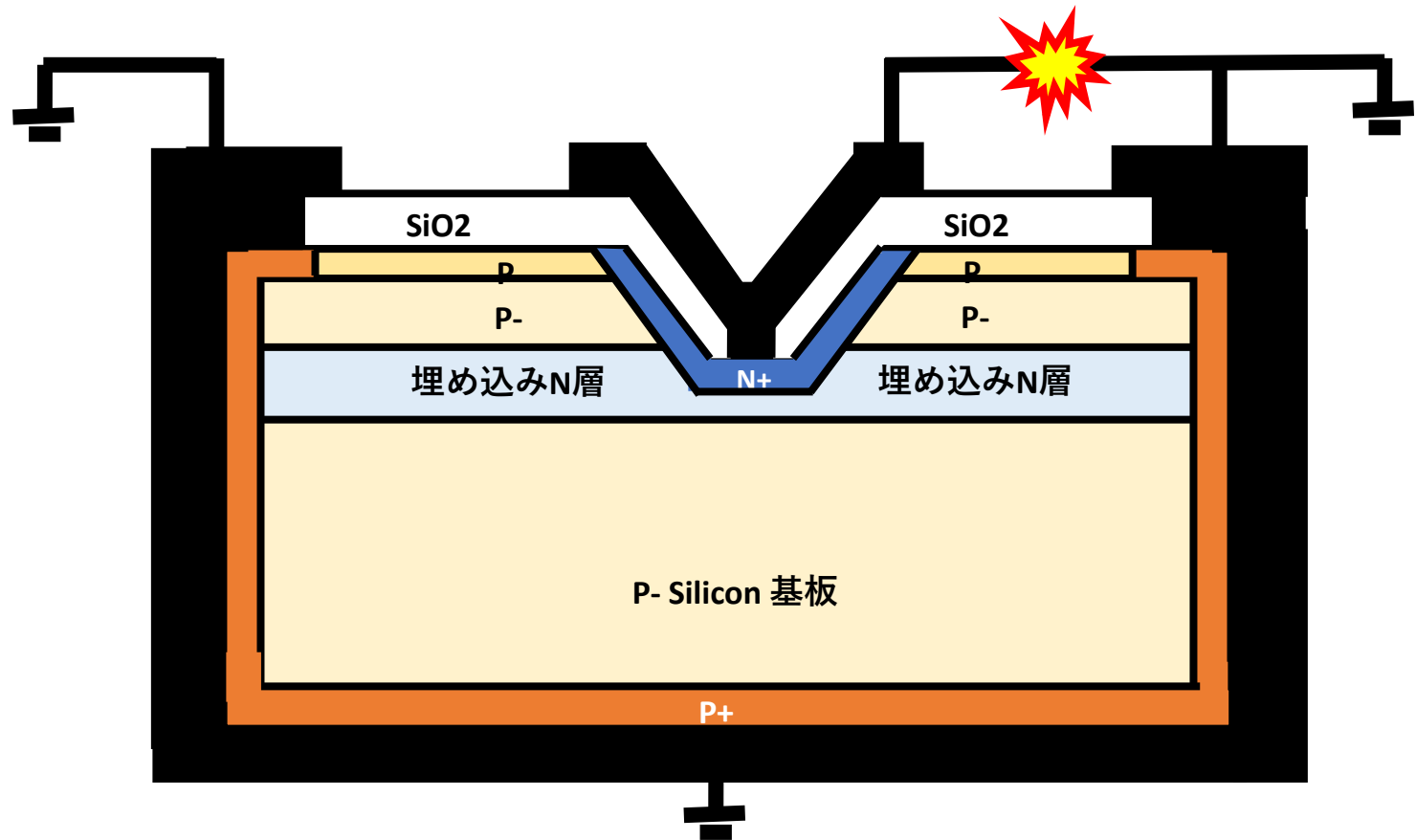


Self-aligned Multi-junction
Photo Sensors using Poly Si
Charge-Transfer MOS Gates
for Masking Ion-implantation.

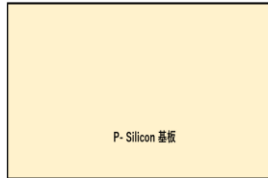


High-Energy Low-Concentration
Ion-implantation used for
Multi-junction Photodiodes
for Highly Efficient Solar Cells.

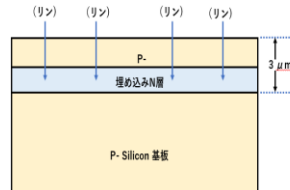
新素子製造方法



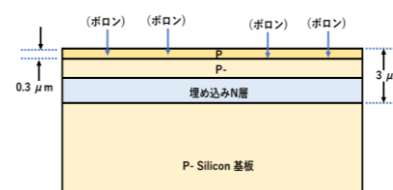
新素子製造方法



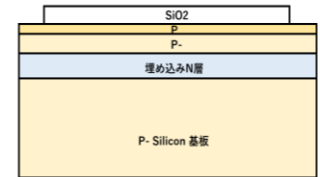
1. 非常に結晶性の良いP-型高抵抗値のシリコン基板を使う



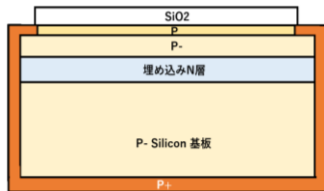
2. 高エネルギーイオン打ち込み装置で、(リン) イオンを wafer 前面に、深く ($X_j \sim 3\ \mu\text{m}$) 打ち込みをして、低濃度の埋め込みN層 (N) を形成する。
N層の濃度 $DP \sim 1000\ \text{cm}^{-3}$;



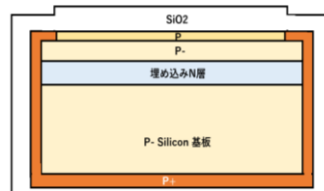
3. 低エネルギーイオン打ち込み装置で wafer の全面に、(ボロン) イオンを浅く ($X_j = 0.3\ \mu\text{m}$;) 打ち込み、比較的濃度の濃い表面 P 層 ($DPP = 500\ \text{cm}^{-3}$;) を形成する。



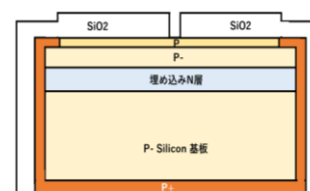
4. **MASK 0 1** : 酸化膜を全面に形成し、周辺と側面と裏面の酸化膜は除去する。受光表面となる領域だけ酸化膜を残す。



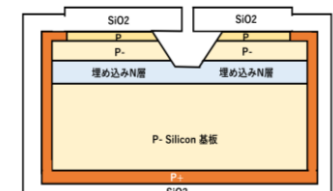
5. 受光表面の周辺領域と側面と裏面の全域に熱拡散で高度の濃いP+領域を形成する。



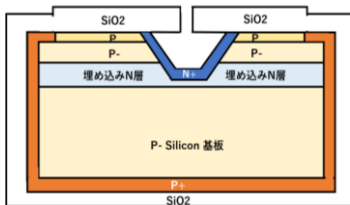
6. 全面に熱拡散で酸化膜を形成する。



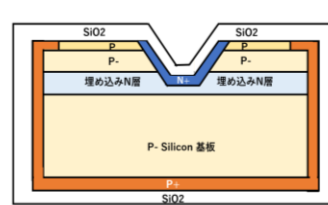
7. **MASK 0 2** : 受光表面の酸化膜に、小さな面積のN+領域形成のためのコンタクト窓を開ける。



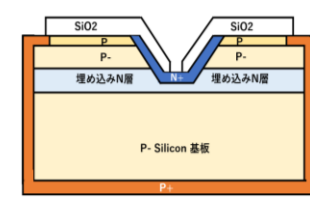
8. N+出力端子用の小さな面積の窓を通して、KOH液でシリコンをEtchingする。



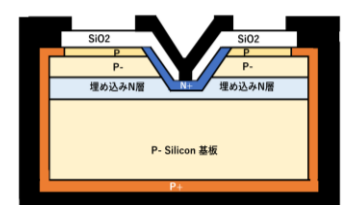
9. N+出力端子用の小さな面積の窓を通して、熱拡散で出力端子用のN+領域を形成する。



10. 受光表面の酸化膜を除去して再度酸化する。

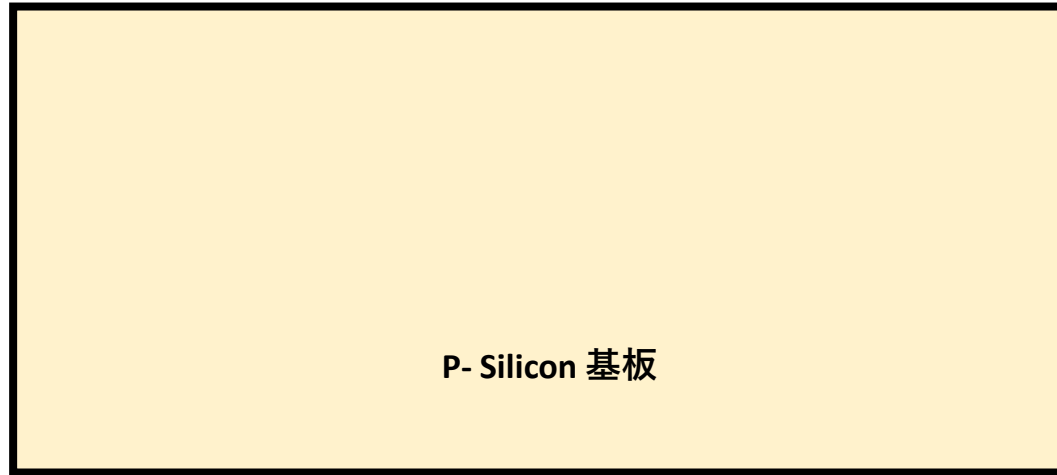


11. **MASK 0 3** : 受光表面の酸化膜に、小さな面積のN+出力金属端子用のコンタクト窓を開ける。側面と裏面の酸化膜も除去する。



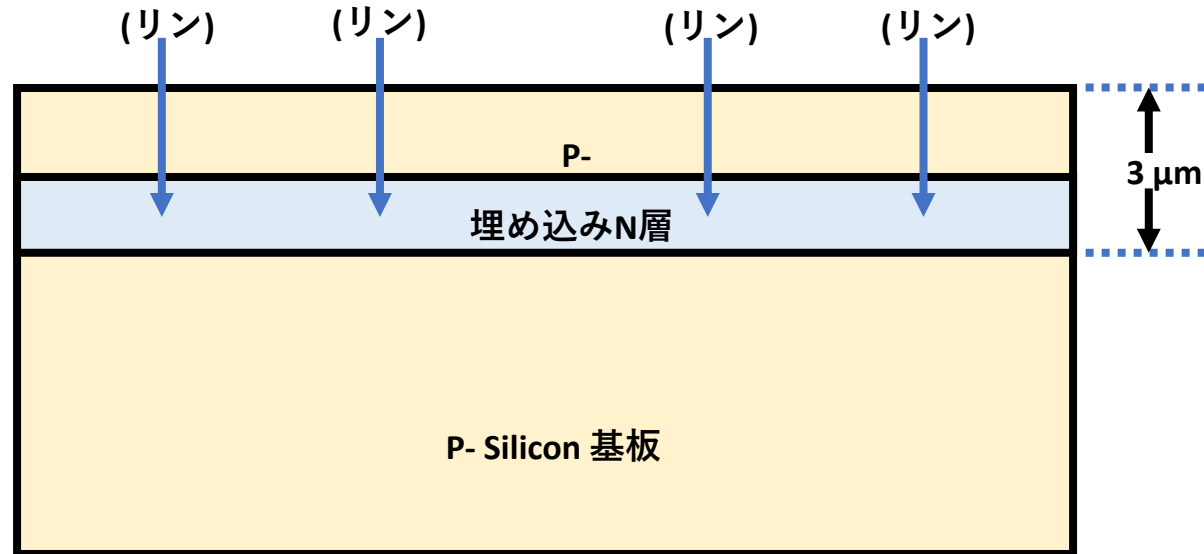
12. **Mask 0 4** : アルミ金属配線用の金属膜を蒸着してGND接地用端子と出力端子の金属配線を形成する。

新素子製造方法



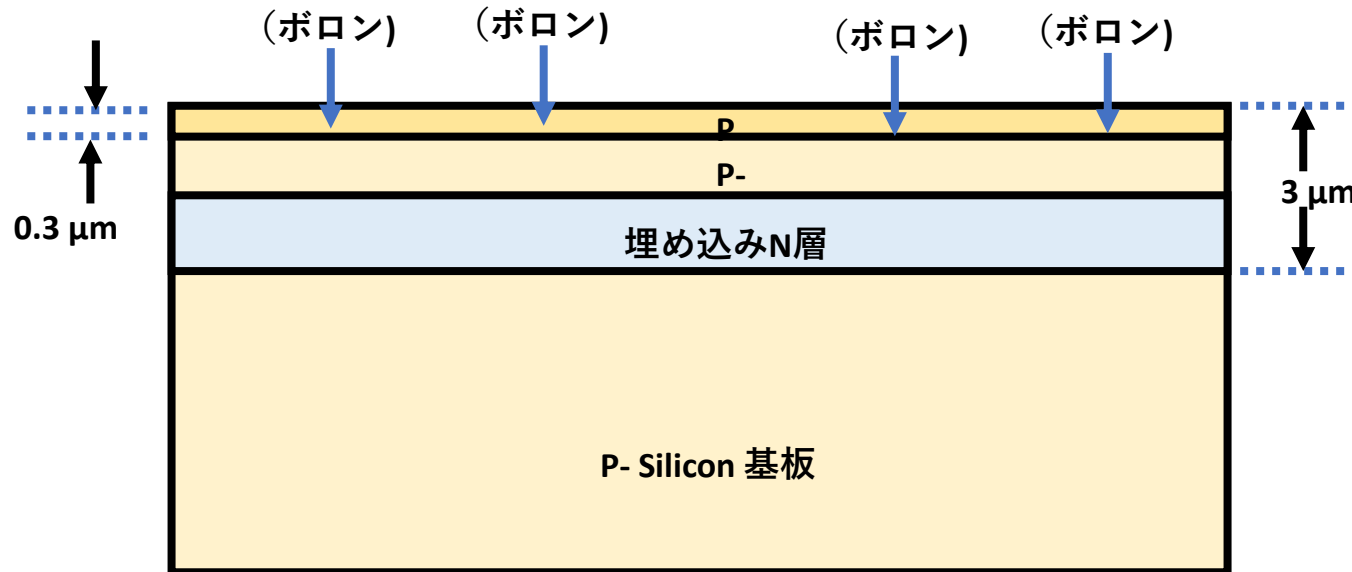
1. 非常に結晶性の良いP-型高抵抗値のシリコン基板を使う
P- type Silicon Wafer 基板抵抗値 = $100\Omega\text{cm}$;
基板の不純物原子（ボロン）の濃度(DP) = 100 cm^{-3}

新素子製造方法



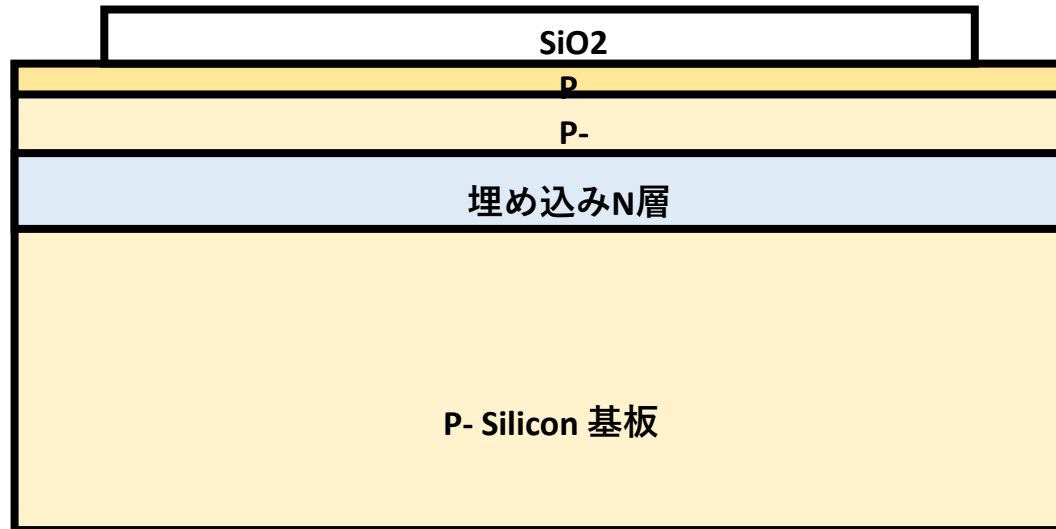
2. 高エネルギーイオン打ち込み装置で（リン）イオンを
wafer 受光表面の全面に、深く打ち込む。
低濃度の埋め込みN層 { $X_j \sim 3\ \mu\text{m}$; } を形成する。
N層の濃度 $DP \sim 200\ \text{cm}^{-3}$;

新素子製造方法



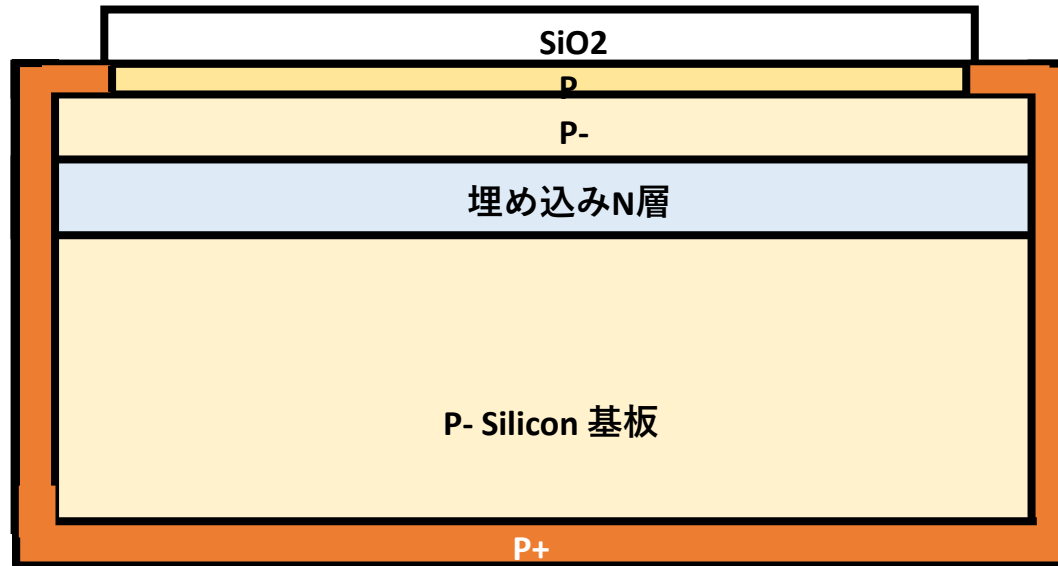
3. 低エネルギーイオン打ち込み装置で wafer の全面に、
(ボロン) イオンを浅く { $X_j = 0.3 \mu\text{m}$; } 打ち込み、
比較的濃度の濃い表面 P 層 { $D_{PP} = 500 \text{ cm}^2/\text{s}$; } を形成する。

新素子製造方法



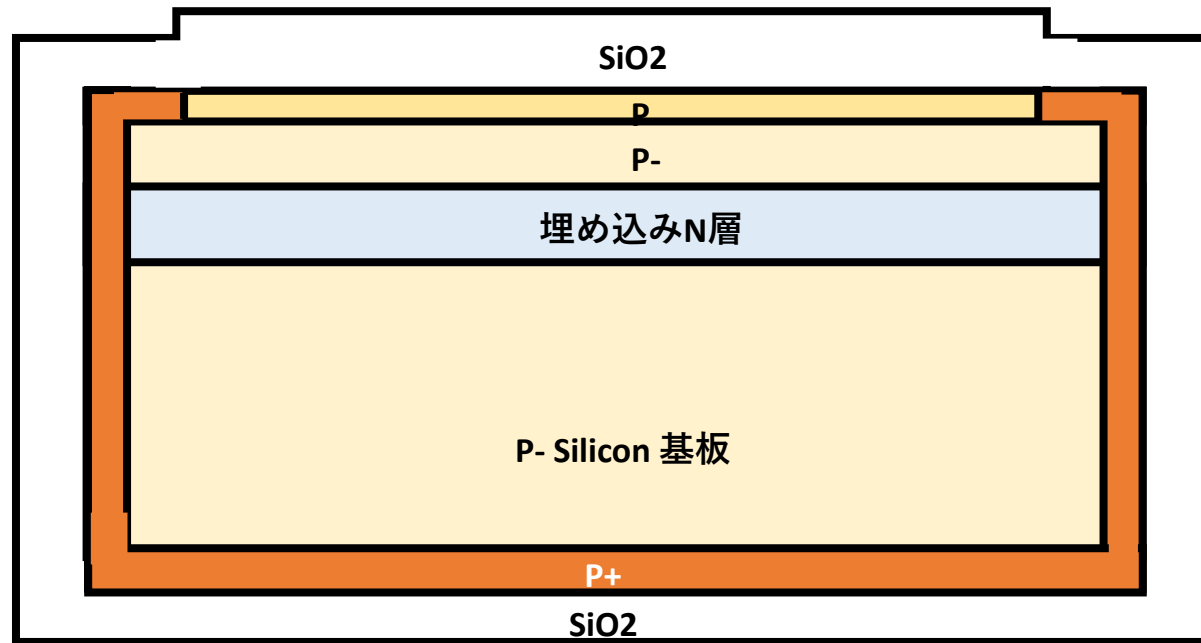
4. **MASK 0 1** : 酸化膜を全面に形成し、
周辺と側面と裏面の酸化膜は除去する。
受光表面となる領域だけ酸化膜を残す。

新素子製造方法



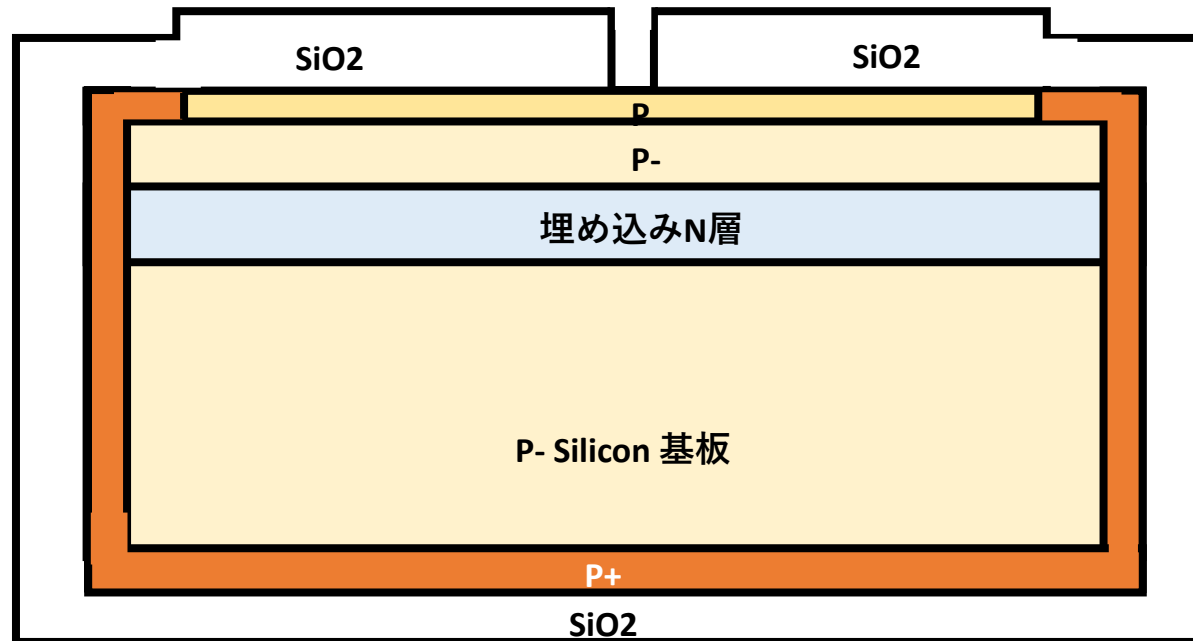
5. 受光表面の周辺領域と側面と裏面の全域に熱拡散で高度の濃い P+ 領域を形成する。

新素子製造方法



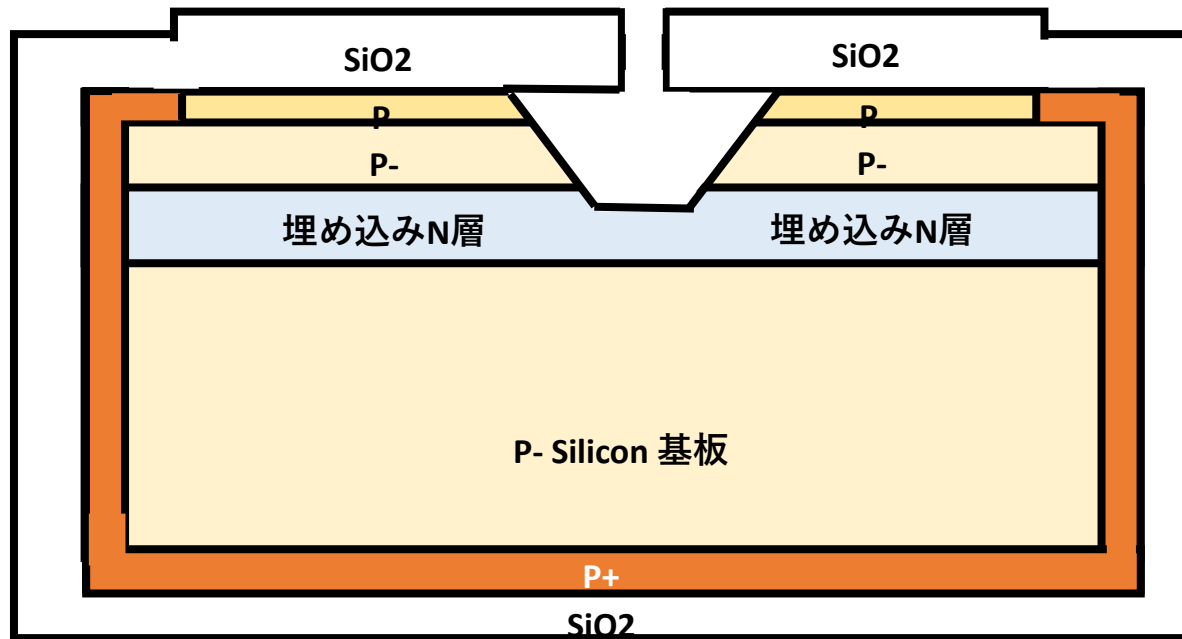
6. 全面に熱拡散で酸化膜を形成する。

新素子製造方法



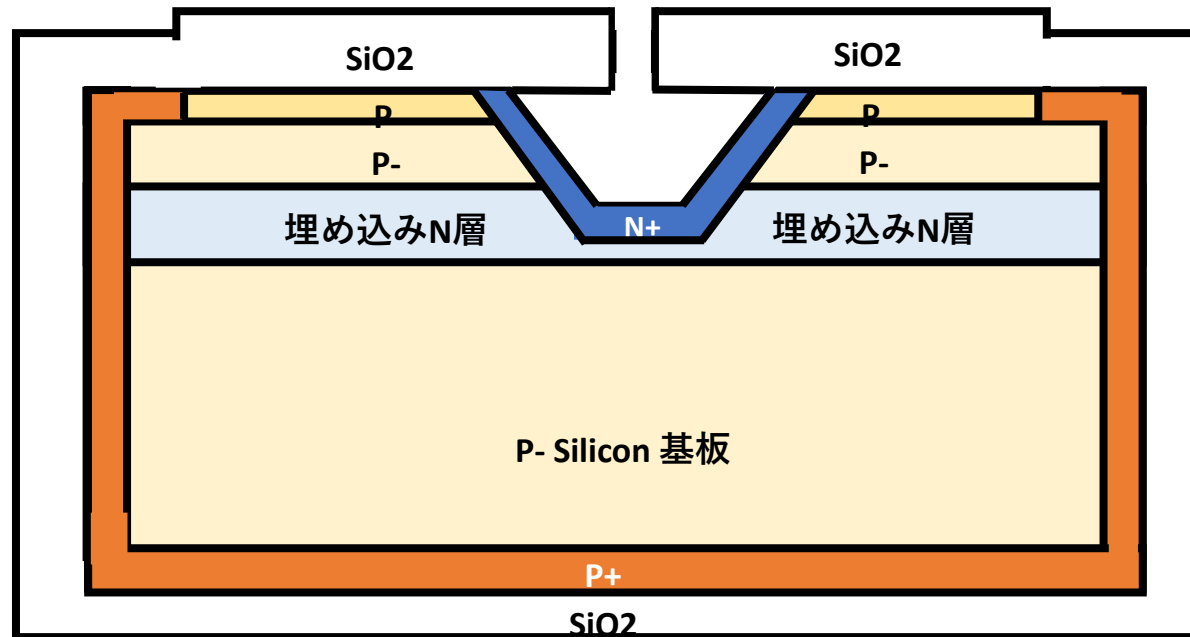
7. **MASK 0 2** : 受光表面の酸化膜に、小さな面積の N+領域形成の為のコンタクト窓を開ける。

新素子製造方法



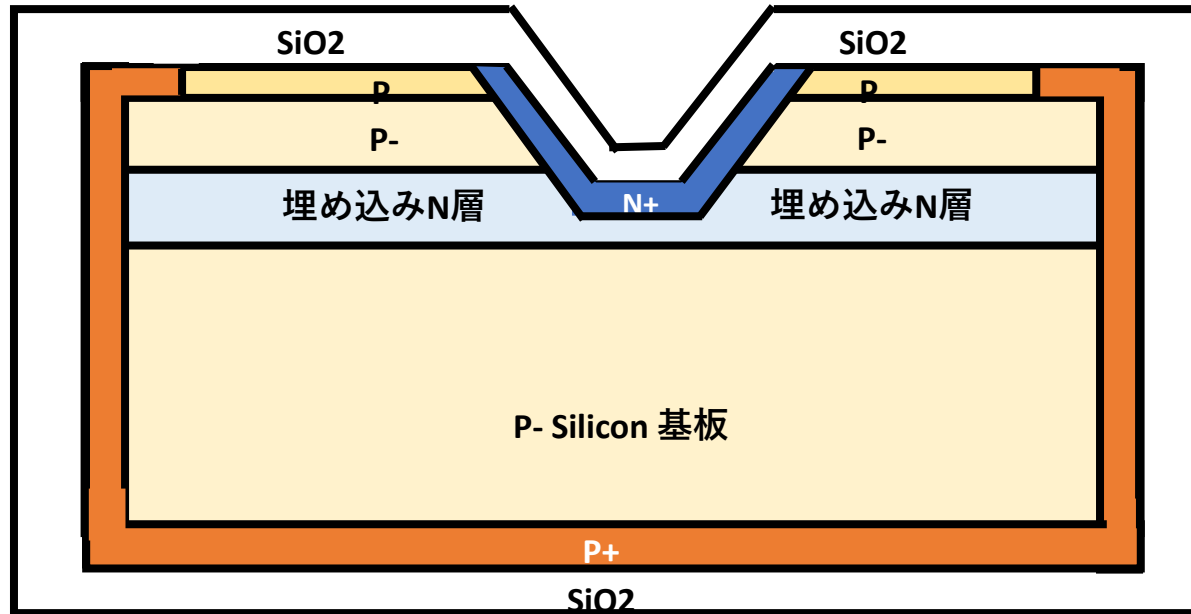
8. N+出力端子用の小さな面積の窓を通して、
KOH液でシリコンをEtchingする。

新素子製造方法



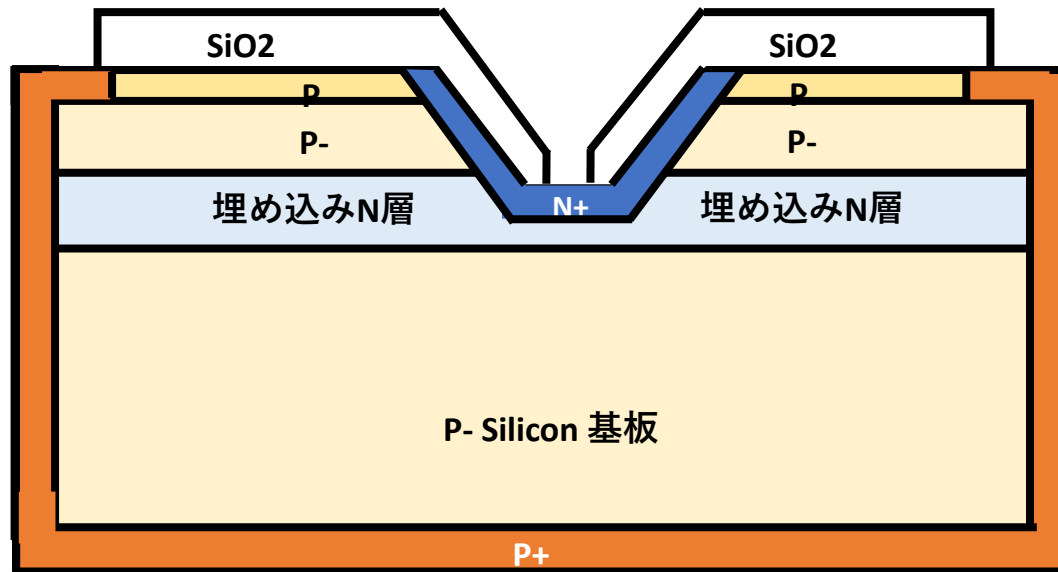
9. N+ 出力端子用の小さな面積の窓を通して、熱拡散で出力端子用の N+ 領域を形成する。

新素子製造方法



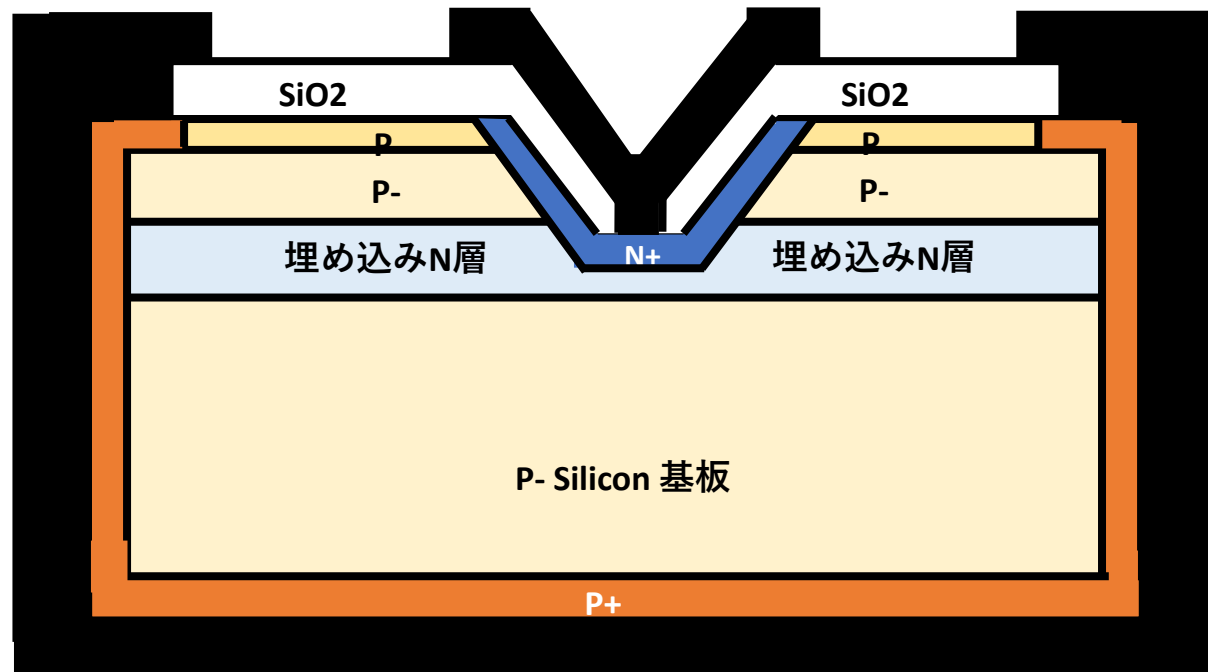
10. 受光表面の酸化膜を除去して再度酸化する。

新素子製造方法



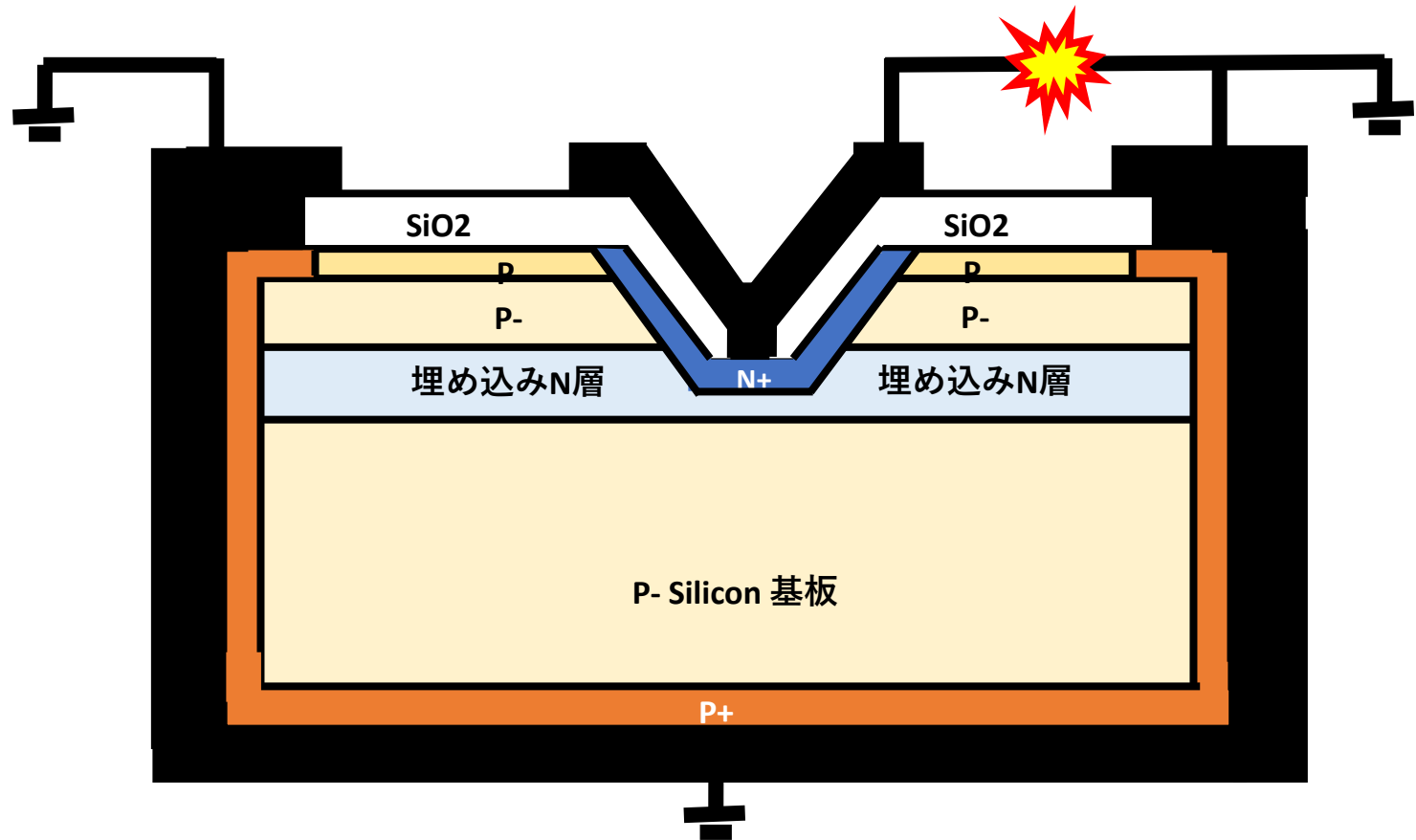
11. **MASK 03** : 受光表面の酸化膜に、小さな面積の
N+出力金属端子用のコンタクト窓を開ける。
側面と裏面の酸化膜も除去する。

新素子製造方法

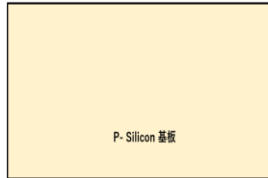


12. **MASK 0 4** : アルミ金属配線用の金属膜を蒸着して
GND接地用端子と出力端子の金属配線を形成する。

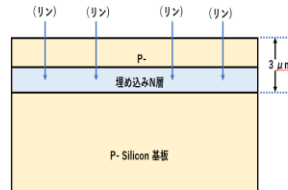
新素子製造方法



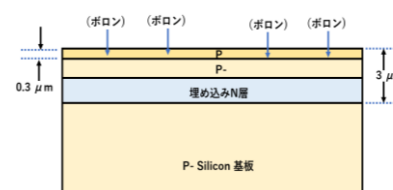
新素子製造方法



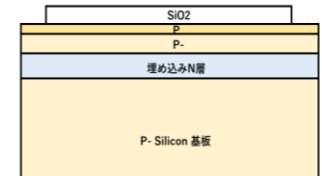
1. 非常に結晶性の良いP-型高抵抗値のシリコン基板を使う



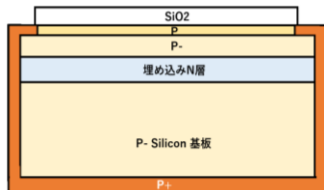
2. 高エネルギーイオン打ち込み装置で、(リン) イオンを wafer 前面に、深く ($X_j \sim 3\ \mu\text{m}$) 打ち込みをして、低濃度の埋め込みN層 (N) を形成する。
N層の濃度 $DP \sim 1000\ \text{cm}^{-3}$;



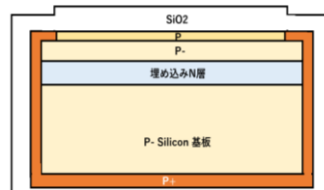
3. 低エネルギーイオン打ち込み装置で wafer の全面に、(ボロン) イオンを浅く ($X_j = 0.3\ \mu\text{m}$;) 打ち込み、比較的濃度の濃い表面 P 層 ($DPP = 500\ \text{cm}^{-3}$;) を形成する。



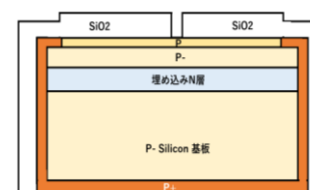
4. **MASK 0 1** : 酸化膜を全面に形成し、周辺と側面と裏面の酸化膜は除去する。受光表面となる領域だけ酸化膜を残す。



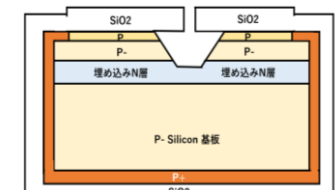
5. 受光表面の周辺領域と側面と裏面の全域に熱拡散で高度の濃いP+領域を形成する。



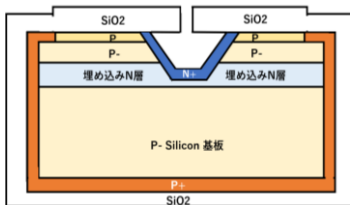
6. 全面に熱拡散で酸化膜を形成する。



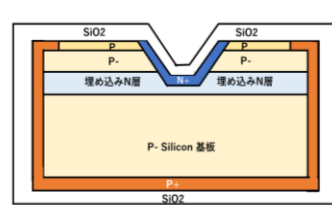
7. **MASK 0 2** : 受光表面の酸化膜に、小さな面積のN+領域形成のためのコンタクト窓を開ける。



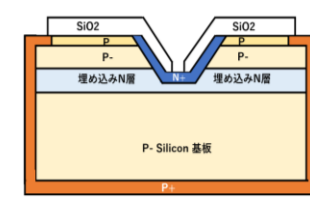
8. N+出力端子用の小さな面積の窓を通して、KOH液でシリコンをEtchingする。



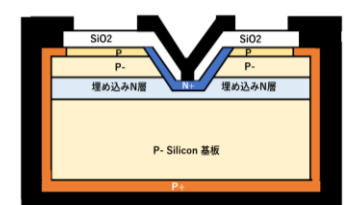
9. N+出力端子用の小さな面積の窓を通して、熱拡散で出力端子用のN+領域を形成する。



10. 受光表面の酸化膜を除去して再度酸化する。



11. **MASK 0 3** : 受光表面の酸化膜に、小さな面積のN+出力金属端子用のコンタクト窓を開ける。側面と裏面の酸化膜も除去する。



12. **Mask 0 4** : アルミ金属配線用の金属膜を蒸着してGND接地用端子と出力端子の金属配線を形成する。

<https://locomtec.jp/harl-1>

鉄腕アトムは半導体部品で構成され創られています。
鉄腕アトムの賢い電子の目は太陽の光を吸収して
光エネルギーを電気エネルギーに変換します。
鉄腕アトムの賢い電子の目は太陽電池でもあります。
賢い電子の目は半導体で造られます。

[Mathematics and Physics of Semiconductor Devices by Yoshiaki Hagiwara AIPS 01.mp4](#)

[Publication List by Yoshiaki Hagiwara.html](#)

半導体とは？



[Mathematics and Physics of Semiconductor Devices by Yoshiaki Hagiwara AIPS.pdf](#)

[How to make Multi Junction Solar Cell Yoshiaki Hagiwara.html](#)

[小学生用半導体基礎講座 講師 萩原良昭.html](#)

[SSIS 半導体講座2022 イメージセンサ 賢い電子の目 萩原良昭講師.pdf](#)

Global High-Tech Award

ロボットやスマホ等で使う超光感度半導体受光素子の発明(1975)と開発(1975-2008)を通じてSONYだけでなく世界のIT産業に貢献しました。

State Award of the Republic of Armenia for Global Contribution to Humanity Through High-Tech

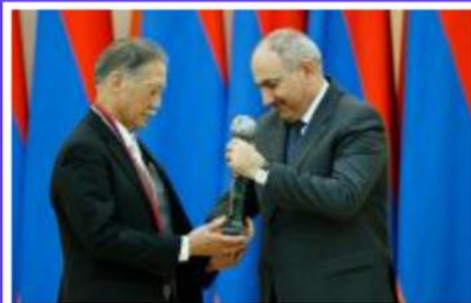


YEREVAN — The 15th award ceremony for the Republic of Armenia's State Award for Global Contribution to High Technologies took place today.

Prime Minister Nikol Pashinyan, President Vahagn Khachaturyan, representatives of the legislative and executive branches, and other guests attended the event.

PM Pashinyan presented the award to Japanese scientist Yoshiaki Damon Hagiwara—founder of the AIPLAB consortium and president of the LOCOMTEC AIPS Laboratory for Artificial Intelligence Partner Systems.

<https://globalitaward.am/en/news/-dr-hagiwara-s-visit-to-armenia>



世界のSDGs推進活動に LOCOMTEC社 萩原AIPS研究所 (<http://locomtec.jp/harl-1>)は 未来の新型太陽電池の開発で貢献します。

厚 木 市 教 育 委 員 会 彰 表 式
厚 木 市 教 育 委 員 会 彰 表 式



令和7年度（2025年）は厚木市の市制70周年記念の年です。



2025/01/31

2025/01/31

厚木市のSDGs推進活動に LOCOMTEC社 萩原AIPS研究所 (<http://locomtec.jp/harl-1>)は 未来の新型太陽電池の開発で貢献します。

募金活動のご案内：責任者 萩原良昭 080-2062-5657

今では人類の財産となり、広くスマホ等に使われている超光感度半導体受光素子は、SONY（萩原良昭）が1975年3月5日に発明し、1977年に開発し、東京で開催の学会 SSDM1977 で初めて学会発表したものです。今度は新型太陽電池に使う事に挑戦します。

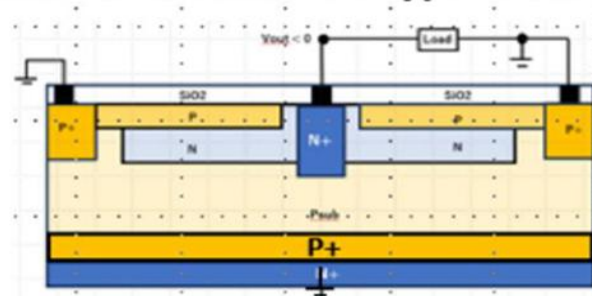
[Mathematics and Physics of Semiconductor Devices by Yoshiaki Hagiwara AIPS.pdf](#)

[How to make Multi Junction Solar Cell Yoshiaki Hagiwara.html](#)

1975年にSONY(萩原)が発明開発したイメージセンサー技術を基礎にしており、製造方法は非常に単純で安価に生産できます。
 < 特許第6828108号 >



Pinned Photodiode type Solar Cell JPA2020-131313



Gate Oxide thickness $0.13 \mu\text{m}$

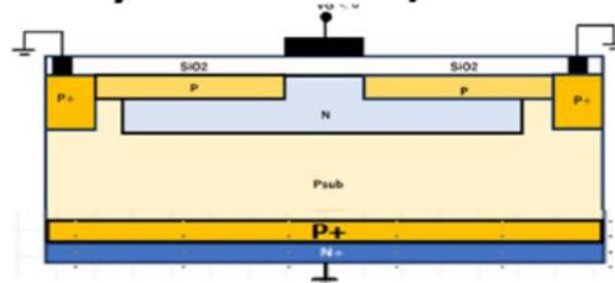
Surface P region $1 \times 10^{12} \text{ cm}^{-2}$

Buried N region $4.26 \times 10^{11} \text{ cm}^{-2}$

P substrate region $1 \times 10^{14} \text{ cm}^{-3}$

Backside N+ region $1 \times 10^{20} \text{ cm}^{-2}$

Sony SSDM1977/1978 Photo Sensor Device



Gate Oxide thickness $0.13 \mu\text{m}$

Surface P region $2 \times 10^{13} \text{ cm}^{-2}$

Buried N region $1.7 \times 10^{12} \text{ cm}^{-2}$

P substrate region $5 \times 10^{14} \text{ cm}^{-3}$

Backside N+ region $1 \times 10^{20} \text{ cm}^{-2}$

2020年8月1日出願 < 特許出願番 第2020-131313号 >

太陽光エネルギーはすべての国、人類みんなの財産です。

Help!! この新型ダブル接合型太陽電池の原理試作のために開発資金が必要です。
応援募金 の額はいくらからでも結構です。下記口座に入金をお願い申し上げます♡

三菱UFJ銀行 厚木支店 店番707 口座番号 0456308 名義者 萩原良昭 (ハギワラヨシアキ)

太陽光エネルギーは人類みんなの夢です。世界中のお友達に応援をお願いします♡