科学研究費補助金研究成果報告書

平成22年 6月 7日現在

研究種目:若手研究(B)研究期間:2008~2009課題番号:20700248

研究課題名(和文) エピソード記憶の脳内メカニズム

研究課題名(英文) Neural mechanism of episodic memory

研究代表者

佐藤 暢哉 (SATO NOBUYA) 関西学院大学・文学部・准教授

研究者番号:70465269

研究成果の概要(和文): ニホンザル1頭を対象にエピソード記憶を要する課題を学習させた。3面モニター内にバーチャル迷路を作り出し、その迷路内を、ジョイスティックを用いて自由に移動し、目標物体を見つけ出す課題の訓練をおこなった。サルはそのエピソードを覚え、続く試行ではより早く目標に到達することができるようになった。また、ラットを対象に、8方向の放射状迷路を用いた「いつ」「どこ」「なに」というエピソード記憶を必要とする課題を学習させた。今後、損傷実験やニューロン活動の記録実験を通して、エピソード記憶の神経機構について検討する予定である。

研究成果の概要(英文): We trained a monkey to perform an episodic memory task. In three display panels, we created a virtual maze. The monkey was required to find a target object in the maze through exploring the environment with operating a joystick. The monkey learned the task and could reach the target object faster in the following trial than the exploring trial. In addition, we trained rats to perform an episodic memory task using 8-arms radial maze. In the task, the rats had to remember what-where-when information. We next examine the neural mechanisms of the episodic memory through lesion studies and studies with recording the neuronal activity.

交付決定額

(金額単位:円)

	直接経費	間接経費	合 計
2008年度	2, 600, 000	780, 000	3, 380, 000
2009年度	800,000	240, 000	1, 040, 000
年度			
年度			
年度			
総計	3, 400, 000	1, 020, 000	4, 420, 000

研究分野:総合領域

科研費の分科・細目:情報学・認知科学 キーワード:空間認知,記憶,サル,ラット

1. 研究開始当初の背景 日常場面で私たちが「記憶」と聞いて思い 浮かべる「いつ」「どこで」「どうした」というような記憶は、ある時にある場所で起こっ

た出来事(=エピソード)についての記憶と いう意味でエピソード記憶と呼ばれる。エピ ソード記憶は、私たちが日々経験している身 近な記憶であることから、そのメカニズムの 解明は、あらゆる学問分野においてきわめて 重要だと考えられている。しかし、時間や場 所など多くの記憶要素の統合体であるとい う, その高次機能的な性質から実験的な研究 をおこなうことが難しいため、エピソード記 憶が脳内のどこでどのように処理されてい るのかはほとんど解明されていないのが現 状である。エピソード記憶の脳内情報処理の 理解は、我々を取り巻く環境に関する一般的 な情報が我々の脳内でどのように表現され ているのか、またその情報をどのように取り 出して利用しているのか、というような一般 的な環境との関わりについての解明につな がり, 自身を取り巻く環境への適応という点 からも重要であると考える。

エピソード記憶には「どこで」という、あ る特定の場所に関する空間的記憶の要素が 含まれている。本研究でサルに課すエピソー ド記憶課題でも空間的記憶要素は含まれて おり、バーチャル環境内をサルはジョイステ イックを使って移動し、特定の場所で特定の 時間に起こった出来事を記憶しなければな らない。これと関連して、代表者は、これま で空間認識の脳内メカニズムに関する研究 をおこなってきた。具体的には、バーチャル リアリティの技術を用いてバーチャル環境 を作りだし、その環境内で移動行動をおこな っているサル頭頂連合野のニューロンの活 動を調べ,頭頂葉内側部にルートに関する情 報が表現されていることを明らかにした (Sato et al., 2004; 2006; 佐藤・泰羅, 2007)。 また, 側頭葉の内側部に位置する海馬傍回と 空間認識との関わりについて、サルを対象に 神経細胞レベルで(Sato & Nakamura. 2003), およびヒトの被験者を対象に脳機能 イメージングを用いて(Nakamura et al., 2000; Sato et al., 1999; Sugiura et al., 2001)検討した。また、海馬系や頭頂連合野 と空間的記憶との関連は,多くの齧歯類を用 いた研究やヒトにおける脳機能イメージン グの研究からも示されている。これらの先行 研究から, 本研究では, 海馬系と頭頂連合野 が、エピソード記憶についても重要な役割を 担っているとの仮説をもとに、これらの脳領 域から単一ニューロン活動を記録・解析した いと考えている。また、可能であれば、前頭 連合野の単一ニューロン活動についても調 べたい。前頭連合野も空間的記憶をはじめと した記憶一般との関連が示されており,これ らの脳領域の相互作用を明らかにすること を通して, エピソード記憶の脳内メカニズム の解明をめざしたいと考えている。

2. 研究の目的

本研究は、ニホンザルにコンピュータグラフィックスによって作成したバーチャル環境内の出来事を覚えるエピソード記憶課題をおこなわせ、課題遂行時のサルの脳のいくつかの領域から単一ニューロン活動を記録・解析することで、エピソード記憶の脳内メカニズムを神経細胞レベルで明らかにすることを目的とした。

研究期間の後半である 2009 年度は、代表者が関西学院大学に着任し、サルを用いた研究を続行することが困難な状況であったため、対象とする被験体をサルからラットへと変更した。ラットに「いつ」「どこ」「なに」といったエピソードについての記憶を必要とする課題を学習させ、標的とする脳領域の破壊の効果を検討することや、課題をおこなっている時のニューロン活動を記録することを目指した。

3. 研究の方法

研究の手続きとしては、まず、サルにバーチャル環境の構成を学習させる。サルの眼前に設置した大型モニター内にバーチャル迷路を作り出し、手元のジョイスティックを用いて迷路内を自由に移動させ、迷路内の至るるの構成をサルに覚えさせる。迷路内の至るるが体を配置しておき、その物体に触れる場所を探索させる。この予備学習の際に、バーチャル迷路の空間構造の学習プロセスを所を探索させる。この予備学習の際に、バーチャル迷路の空間構造の学習プロセスを所を探索させる。との予備学習の際に、が動学的に検討する。迷路の空間構造の学習後、ある特定の場所での出来事に関する記憶であるエピソード記憶を必要とするテスト課題を訓練し、その課題を遂行しているサルの脳から単一ニューロン活動を記録・解析する。

ラットを対象とした研究では,8方向の放 射状迷路を走行させる事態において, ラット にエピソード記憶を必要とする課題を覚え させる。この際の学習プロセスや、課題学習 の成立後の記憶特性についても, 行動学的な 検討をおこなう。その後、イボテン酸などの 神経毒を,標的とする脳領域に注入にするこ とによって破壊し、その破壊が課題のパフォ ーマンスへ与える効果を検討する。また,ラ ットが課題をおこなっている際に、標的とす る脳領域から単一ニューロン活動を記録・解 析する。標的とする脳領域については、脳梁 後部膨大部や後部帯状皮質を中心とした頭 頂葉内側部とし、その機能について、これま で多くの研究がなされてきた海馬やその周 辺皮質領域の機能と比較することを通して 明らかにする。

4. 研究成果

2008年度は、ニホンザル1頭を対象にエピ ソード記憶を要する課題の訓練をおこなっ た。 コンピュータ・グラフィクスを用いて, サルの眼前に設置した3面モニター内に5x 5 の区画からなるバーチャル迷路を作り出し た。3 つのモニターには特殊加工した偏光フ ィルムを装着し、サルには偏光メガネをかけ させることによって、より没入感のある立体 的なバーチャル環境を作成することができ た。バーチャル迷路内での移動は、手元にあ るジョイスティックを用いておこなわせた。 ジョイスティックを前方へ倒すと, バーチャ ル迷路内で前進することができ, 左右に倒す ことで左右へ90度旋回することができた。 迷路内の様々な場所には果物(リンゴ)が置 かれており、サルは、ジョイスティックを用 いて自由に迷路内を移動し, その果物の場所 を探す課題を学習した。サルが果物に到達し た場合には、報酬として少量の水あるいはジ ュースを与えた。このような果物の置き場所 を見つける試行は、2回の試行を一組として 繰り返され、1回目については、サルは迷路 内のどこに果物があるのかわからないので, 迷路内を探し回らなければならないが,2回 目の試行では、果物は1回目と同じ場所に置 かれているので、その記憶をもとに1回目よ りも早く果物が置かれた場所に到達できる ものと考えた。また、1回目と2回目の試行 でスタート位置を変えたために、果物が置か れている場所までのルートを覚えるだけで は解決することのできない課題とすること が可能であった。つまり, サルは迷路全体の 構造についての認知地図を形成し,2回の試 行において、その内的表象での特定の場所を 覚えておく必要があった。約 1200 試行の訓 練の結果, 1回目の探索試行時よりも2回目 の再生試行時において, 果物が置かれた場所 への到達時間が短くなる傾向が認められ, サ ルがバーチャル迷路内の果物の置き場所を 記憶している可能性が示唆された。また,迷 路内の移動時に,壁にぶつかったり同じ場所 を何度も訪れたりするような不適切な行動 の回数なども減少する傾向がみられた。この ことは、サルがバーチャル米路の構造を認知 地図として保持しており,果物の探索時には その表象を効果的に用いることができると いう可能性を示唆している。

引き続いて、果物の種類や迷路の種類を増やすことによって、課題をエピソード記憶が必要とするものに変更して訓練を開始する予定であった。

2009 年度は関西学院大学文学部総合心理科学科に着任し、研究環境が大幅に変わったため、研究の方略を変更せざるをえなかった。前年度はサルを被験体としていたが、着任地はサルの飼育・実験設備を有していないため、

飼育・実験設備のあるラットを被験体とする ことにした。

ラットを対象に「いつ」「どこ」「なに」と いう記憶情報が必要なエピソード記憶課題 を学習させた。具体的には、8 方向の放射状 迷路のそれぞれの経路 (アーム) の先端部に エサ (ペレット) を置き, ラットにそのエサ を集めさせる課題を学習させた。この際,ア ームの一つには特にラットが好むエサ(チョ コレートペレット)を置いておき,別の一つ のアームには食べることのできないビーズ を置いておいた。つまり、8 つ中、6 つのア ームには通常のペレットが、1 つにはチョコ レートペレットが、そしてもう一つには食べ られないビーズが置かれた。迷路の中央部に は仕切りがあり、その内部にラットを配置し、 仕切りを上げることで試行を開始した。ラッ トにはすべてのアームの先端部に行きエサ を集めることを要求した。すべてのアームを 訪れると試行終了とし、ここまでを第1フェ ーズとした。そして、2分間の遅延期間の後 に, 第2フェーズとして, もう一度迷路内の エサを集めさせた。第2フェーズにおいては, チョコレートペレットを置くアームの位置 を, ラットが第1フェーズにおいてチョコレ ートペレットを得たタイミングによって変 えた。このことから、第2フェーズでラット が適切にチョコレートペレットを得るため には,第1フェーズの「いつ」,「どこで」,「な に」を得たのかというエピソードについて覚 えておく必要があった。この課題の訓練を約 110 試行おこなわせたところ, ラットは第2 フェーズでチョコレートペレットが置かれ たアームに相対的に早く到達する行動を示 した。このことから、ラットが第1フェーズ におけるエピソードを記憶していることが 示唆された。今後は、イボテン酸や N-メチル -D アスパラギン酸などを脳内に注入するこ とで,標的とする脳領域を破壊し,その破壊 が課題遂行に与える影響の検討をおこなう 予定である。標的とする部位は、脳梁後部膨 大部や帯状皮質を中心とした頭頂葉内側部, 海馬, およびその周辺の皮質とする予定であ る。さらに、ラットが課題を遂行している時 のニューロン活動を記録・解析することを通 して、「いつ」「どこ」「なに」というエピソ ード記憶に関わる脳領域とその処理メカニ ズムを明らかにする予定である。

5. 主な発表論文等

(研究代表者、研究分担者及び連携研究者に は下線)

〔雑誌論文〕(計3件)

① <u>佐藤暢哉</u> ヒト以外の動物のエピソー ド的 (episodic-like) 記憶-WWW 記憶と

- 心的時間旅行,動物心理学研究,査読有, 印刷中
- ② <u>Sato, N.</u>, Sakata, H., Tanaka, Y. L., Taira, M. Context-dependent place-selective responses of neurons in macaque medial parietal region. Cerebral Cortex, 查読有, 20 巻, 2010, pp. 846-858
- ③ <u>佐藤暢哉</u>, 泰羅雅登 ナビゲーションに 関連したサル頭頂葉内側部ニューロン BIO INDUSTRY, 査読無, 26 巻, 2009, pp. 94-97

〔学会発表〕(計4件)

- ① 海野俊平・<u>佐藤暢哉</u>・泰羅雅登. ナビゲーション課題遂行時のサル海馬傍回ニューロンの活動. 第 32 回日本神経科学大会, 2009 年 9 月 18 日, 名古屋国際会議場.
- ② <u>佐藤暢哉</u>. ナビゲーションに関連した サル頭頂葉内側部ニューロン. 日本心理 学会第73回大会ワークショップ「空間 情報の獲得と表現」2009年8月26日, 立命館大学
- ③ SATO, N., USUI, N., HAJI, T., NOSE, I., TAIRA, M. Transformations from route to survey representation: A fMRI study. Annual meeting of Society for Neuroscience, Nov. 19, 2008, Washington DC, USA.
- ④ 勝山成美・山下晶子・澤田香織・神代真 里・<u>佐藤暢哉</u>・海野俊平・泰羅雅登 サ ル頭頂連合野の CIP 野における神経結 合,第31回日本神経科学大会,2008年 7月11日,東京国際フォーラム.

[図書] (計1件)

- ① <u>佐藤暢哉</u>. ミュラー・リヤー錯視. 野瀬 出(編), 淑徳大学通信教育部教材 心理 学基礎実験, 2009, pp. 35-44
- 6. 研究組織
- (1) 研究代表者 佐藤 暢哉 (SATO NOBUYA) 関西学院大学・文学部・准教授 研究者番号:70465269
- (2)研究分担者

なし

(3)連携研究者

なし