

自己紹介

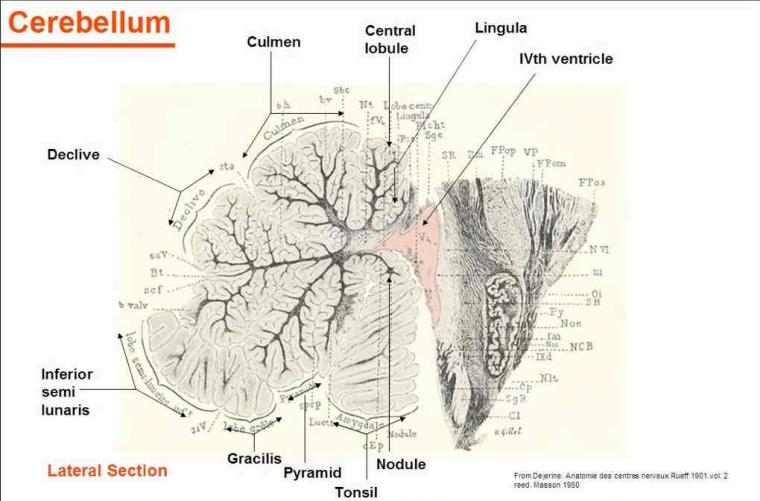
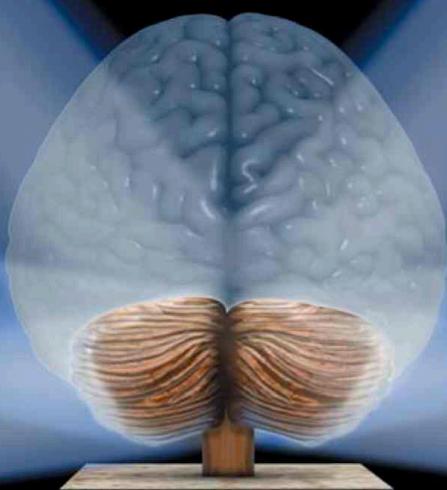
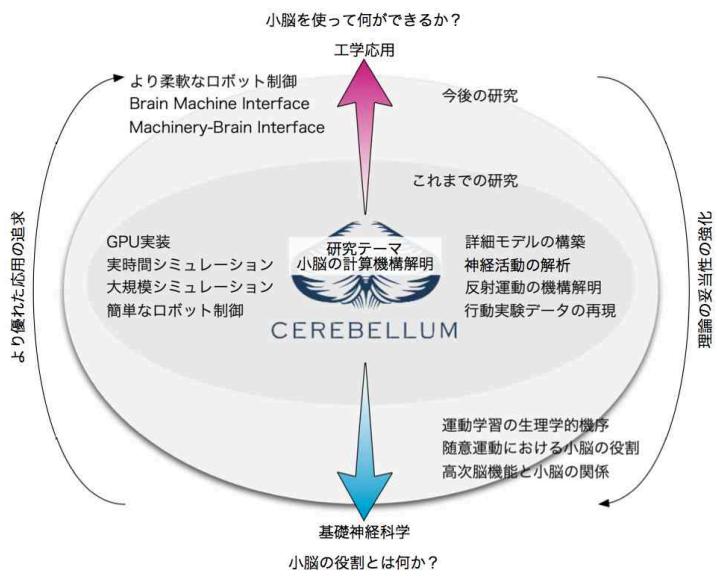
## 小脳の計算機構

#### タイミング制御・ゲイン制御・内部モデル

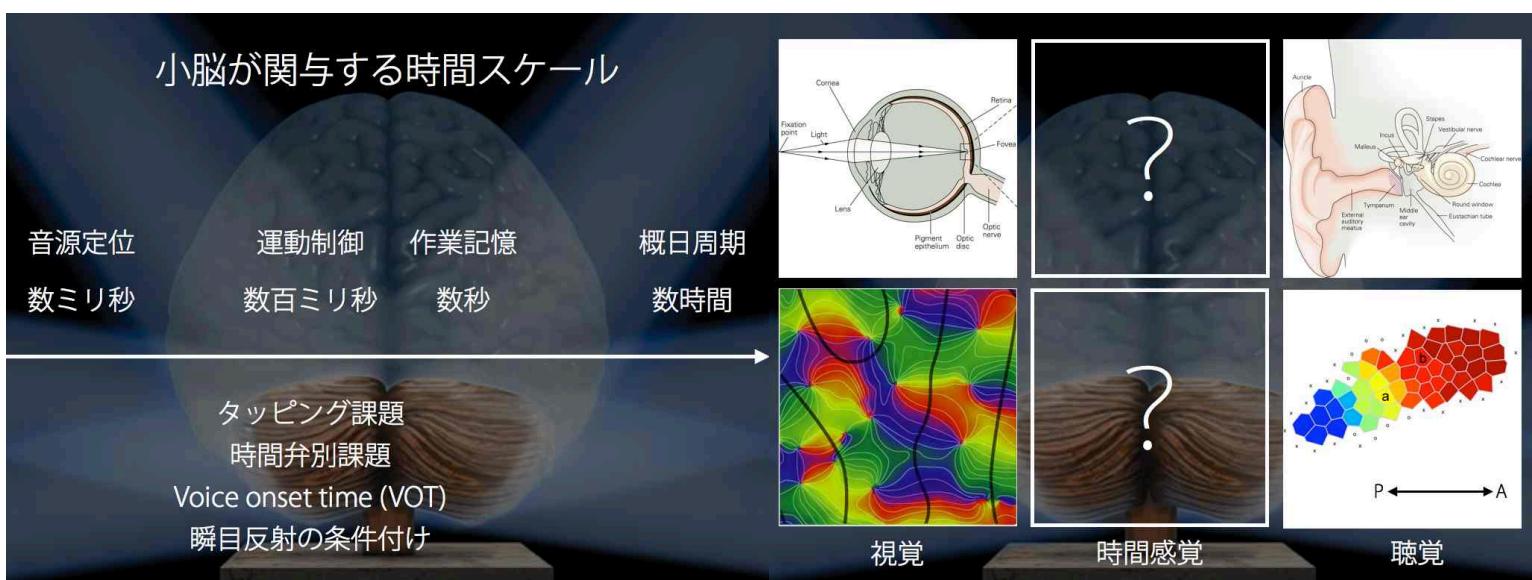
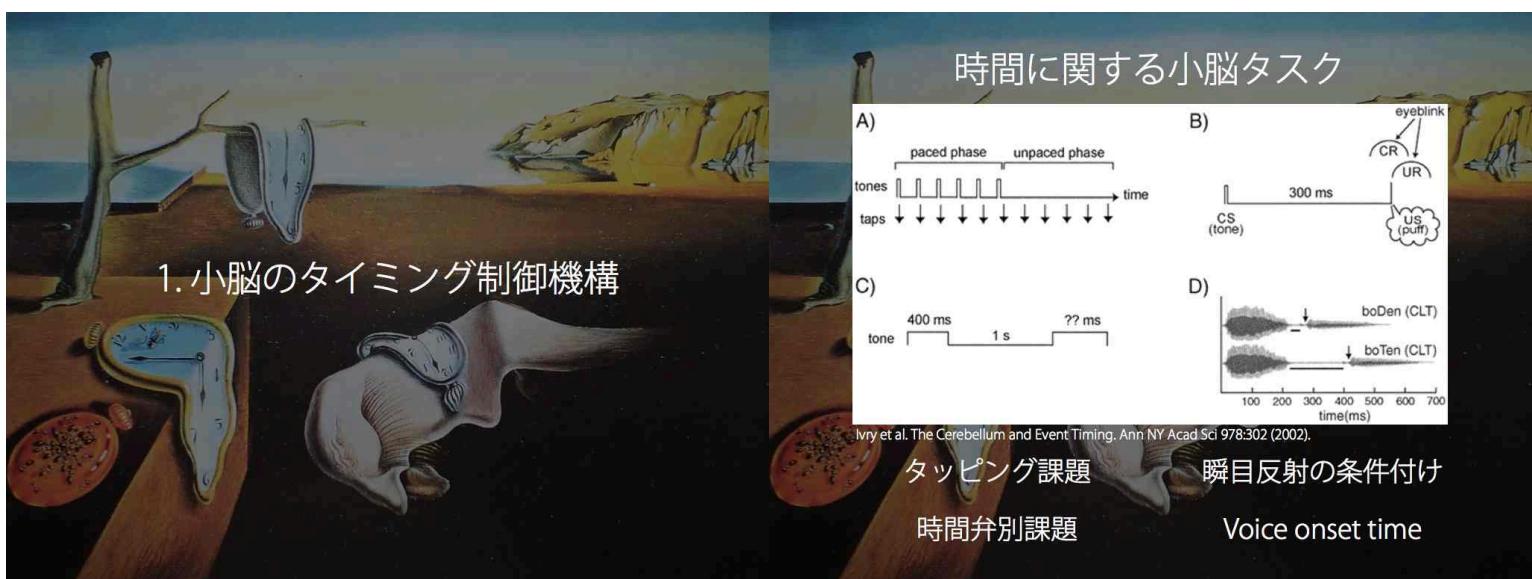
山崎匡

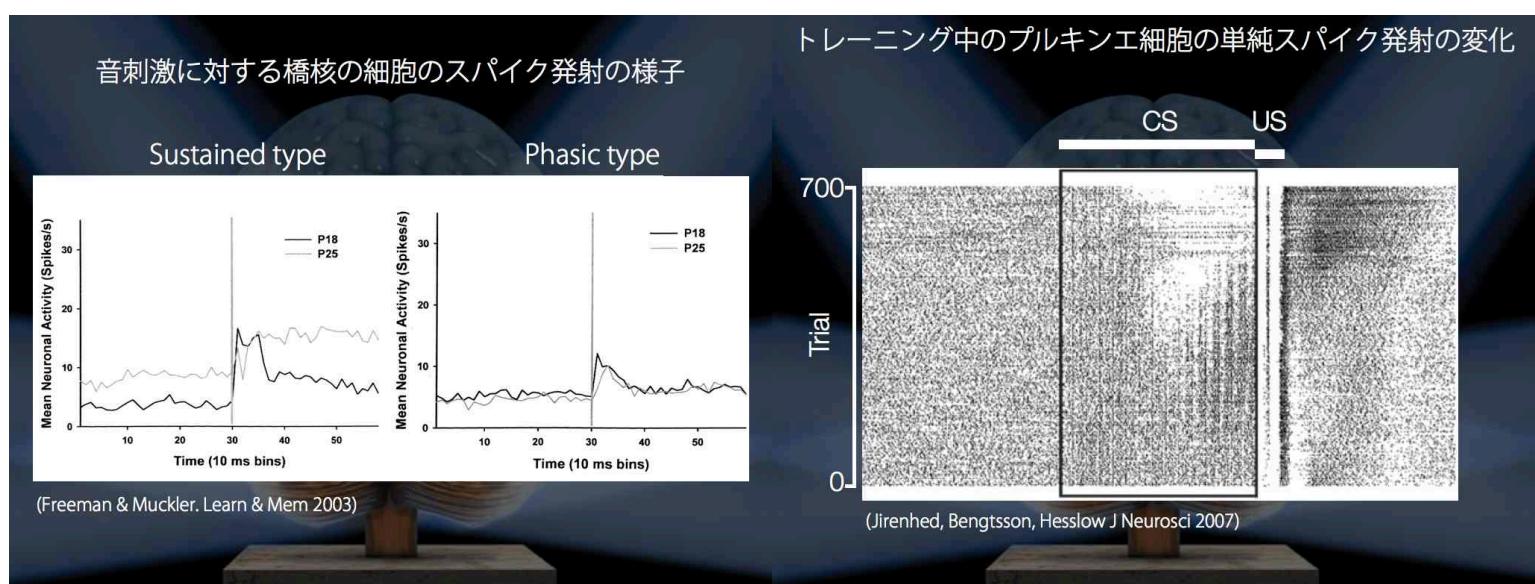
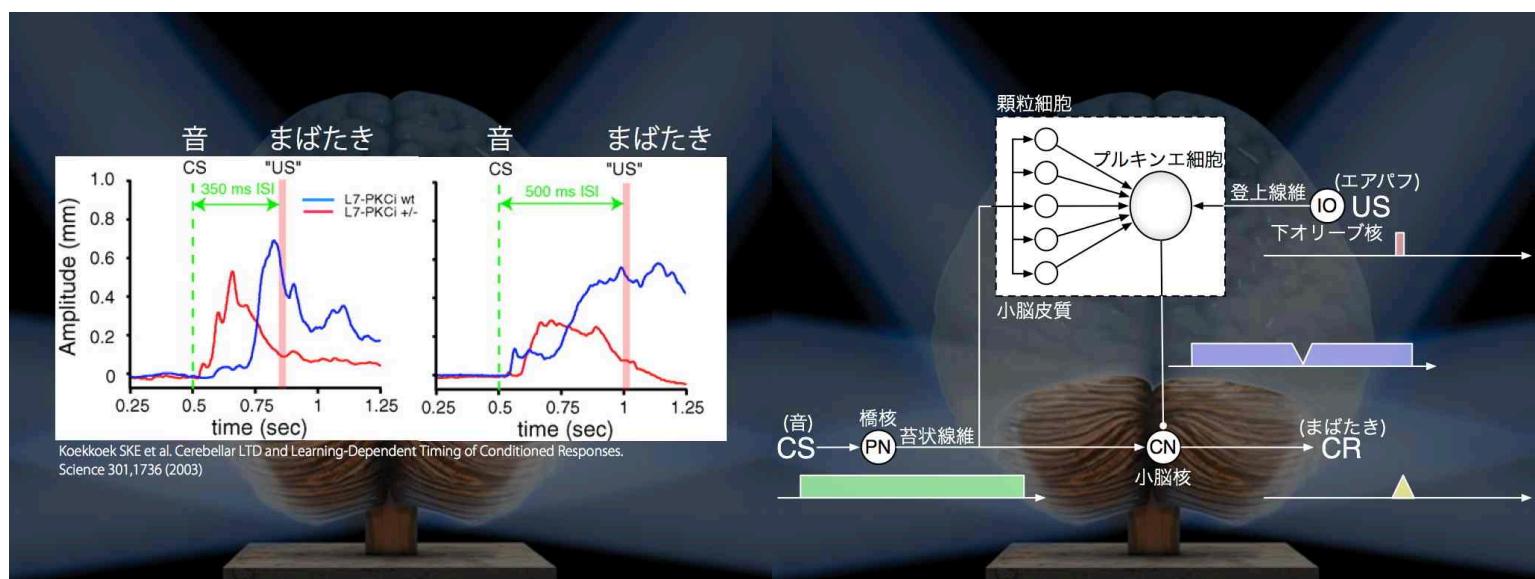
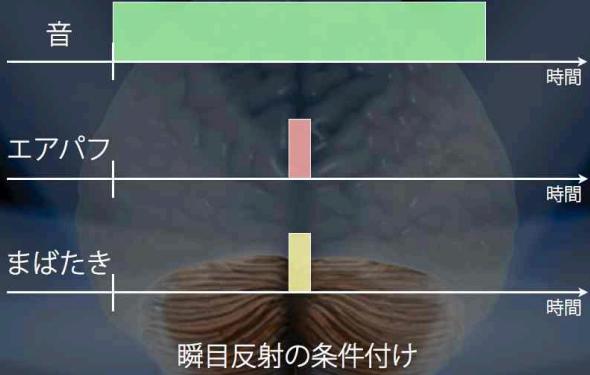
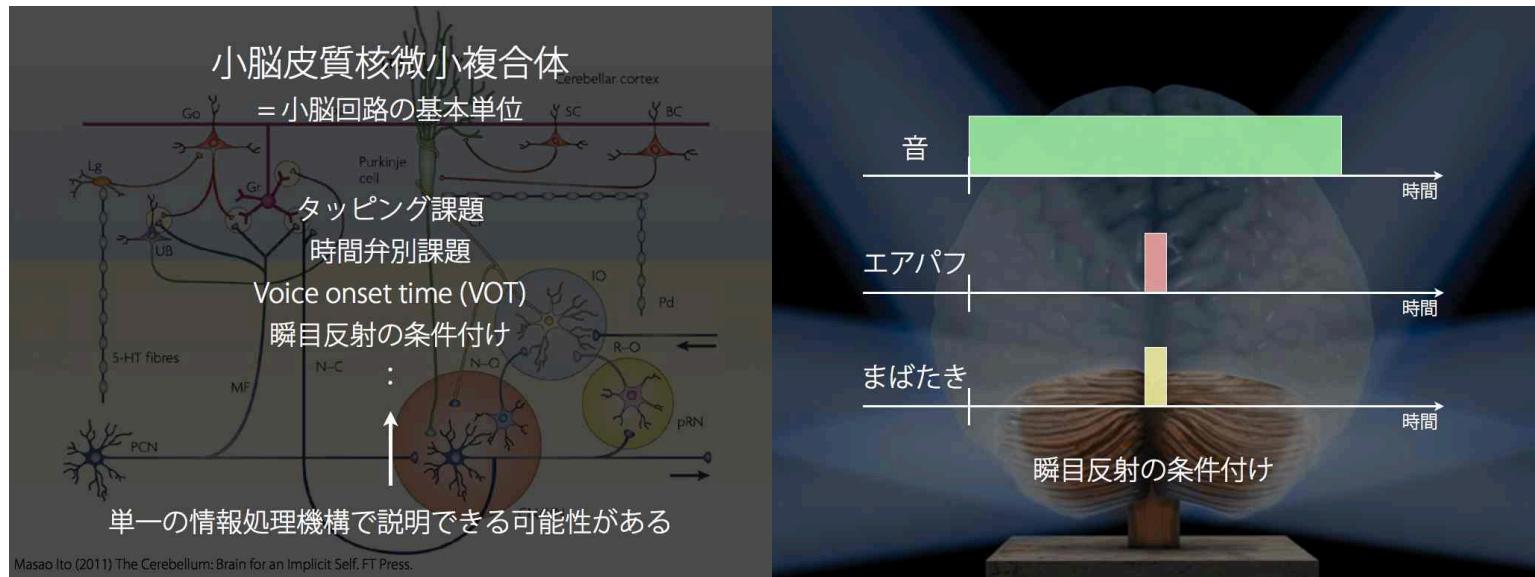
情報理工学研究科 情報・通信工学専攻 情報数理工学コース  
Neuralgorithm.org

人間福祉テクノロジー研究ステーション第14回セミナー 2012年5月30日

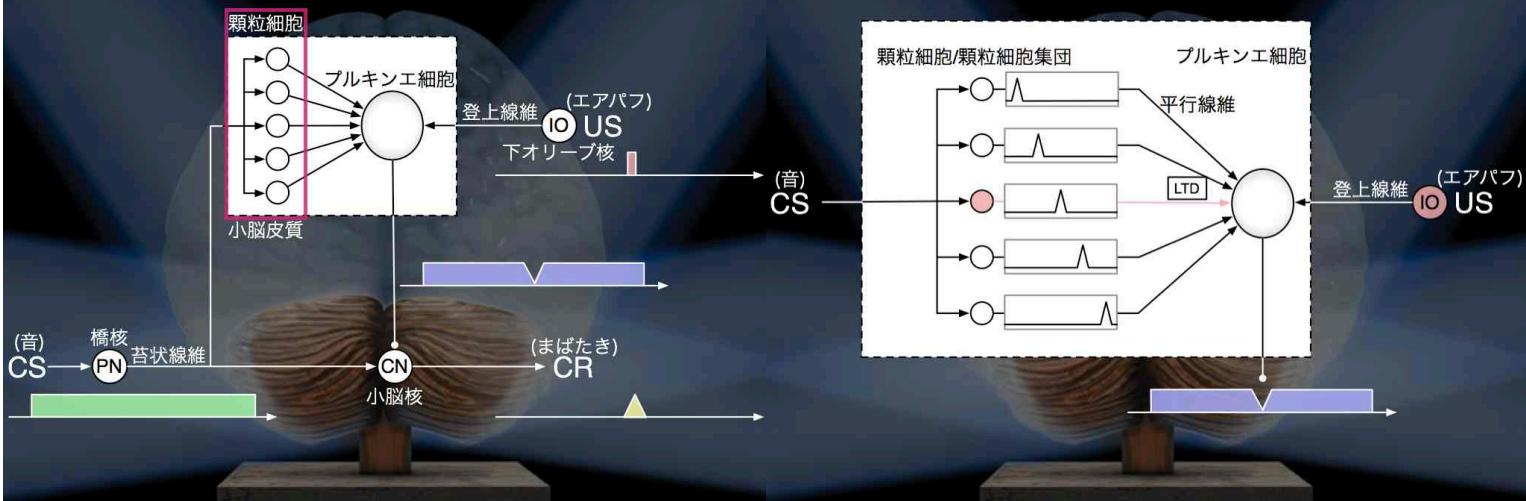


大脳皮質と同じ表面積・大脳皮質より多い細胞数





## 時間情報はどこでコードされているか？

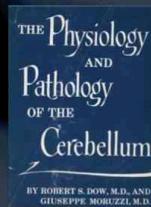


## 小脳(モデル)を作る

分子から行動まで膨大な量の実験データがある

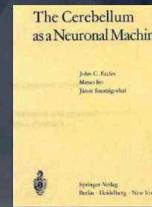
どのようにして顆粒細胞の時系列発火パターンを生成するか？

1958



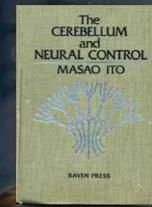
病理

1967



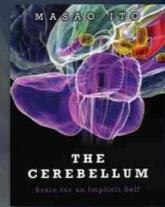
解剖  
組織

1984



電気生理  
制御理論

2011



分子生物  
イメージング  
高次機能

スパコン上で精密に再現可能

可能な限り精密に小脳を再現したモデルを構築

(Yamazaki, Tanaka. Eur J Neurosci 2007)

(Honda, Yamazaki, Tanaka, Nagao, Nishino. PLoS Comput Biol 2011)

(Yamazaki, Nagao. PLoS ONE 2012)

小脳の1微小複合体(機能単位,  $\approx 1\text{mm}^3$ )をモデル化

細胞種・数 7種類, 10万個以上

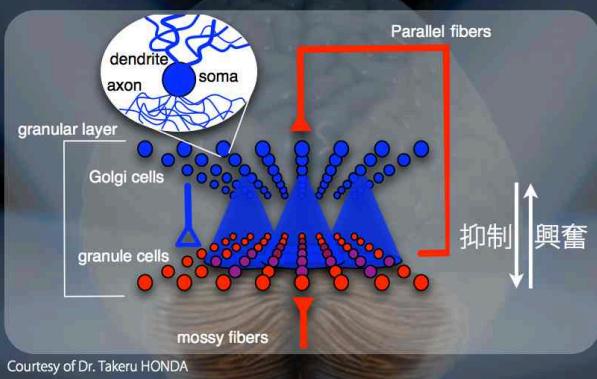
細胞間の結合様式 ネコの解剖学論文から算出  
入出力の範囲

細胞モデル ラットとタートルの電気  
細胞/パラメータ 生理学論文から算出

### 例: 顆粒細胞のパラメータ

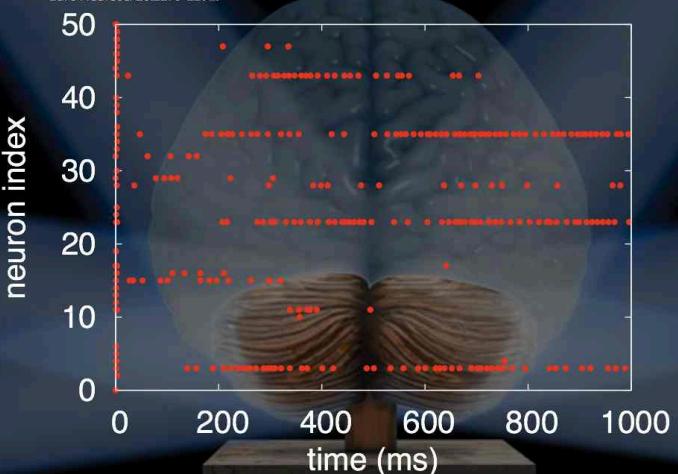
$C = 3.1\text{pF/cm}^2$  (2),  $\theta = -35.0\text{mV}$  (2),  $g_{\text{leak}} = 0.43\text{nS}$  (2),  
 $E_{\text{leak}} = -58.0\text{mV}$  (2),  $g_{\text{ex}} = 0.18\text{nS}$  (1),  $E_{\text{ex}} = 0\text{mV}$  (1),  $g_{\text{inh}} = 0.028\text{nS}$  (3),  $E_{\text{inh}} = -82.0\text{mV}$  (3),  $g_{\text{ahp}} = 0.5\text{nS}$  (4),  
 $E_{\text{ahp}} = -82.0\text{mV}$  (2),  $r_{\text{AMPA}} : r_{\text{NMDA}} = 0.3 : 0.7$  (2),  
 $\tau_{\text{AMPA}} = 48.6\text{msec}$  (2),  $\tau_{\text{NMDA}} = 74.0\text{msec}$  (2),  
 $r_{\text{1,GABA}} : r_{\text{2,GABA}} : r_{\text{3,GABA}} = 0.22 : 0.58 : 0.20$  (3),  
 $\tau_{\text{1,GABA}} = 8.0\text{msec}$  (3),  $\tau_{\text{2,GABA}} = 33.5\text{msec}$  (3),  
 $\tau_{\text{3,GABA}} = 102.9\text{msec}$  (3),  $\tau_{\text{ahp}} = 5.0$  (4),  
1. Gabbiani et al. (1994). 2. D'angelo et al. (1995). 3. Brickley et al. (1999). 4. Estimated so as to obtain spikes in 25 Hz for input spikes of 50 Hz under holding potential  $-70\text{mV}$ . 5. Estimated so as to obtain unit EPSP of 11.4 mV under holding potential  $-70\text{mV}$ .

## 顆粒細胞—ゴルジ細胞ループ

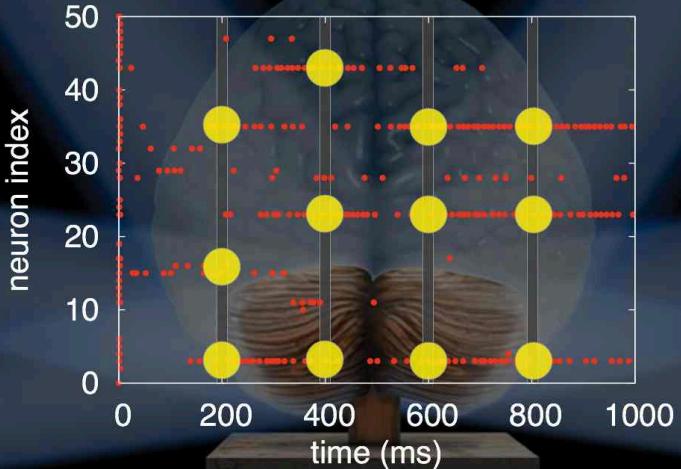


## モデル顆粒細胞の発火パターン

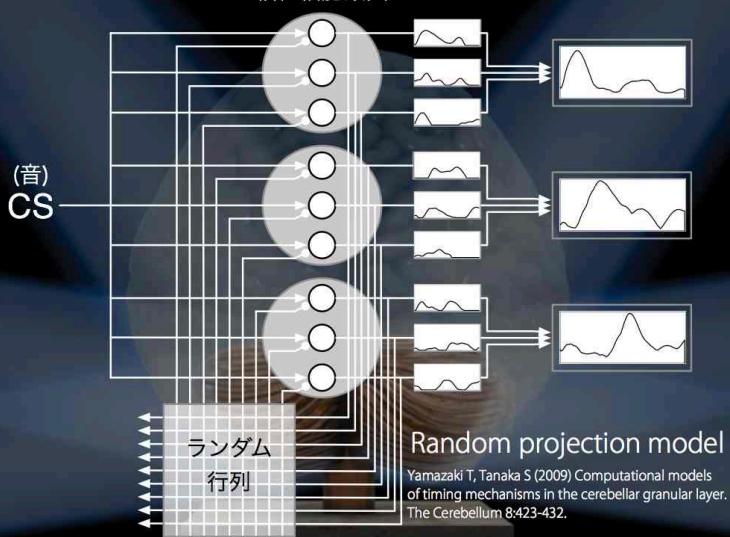
Yamazaki T, Tanaka S (2007) A spiking network model for passage-of-time representation in the cerebellum. Eur J Neurosci 26:2279-2292.



## 1細胞集団と1時刻が対応する



## 顆粒細胞集団



## Model equation

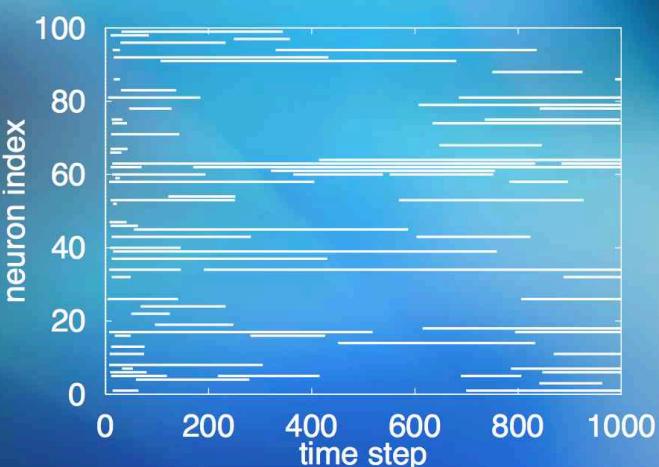
Yamazaki T, Tanaka S (2005) Neural modeling of an internal clock. Neural Computation 17:1032-1058.

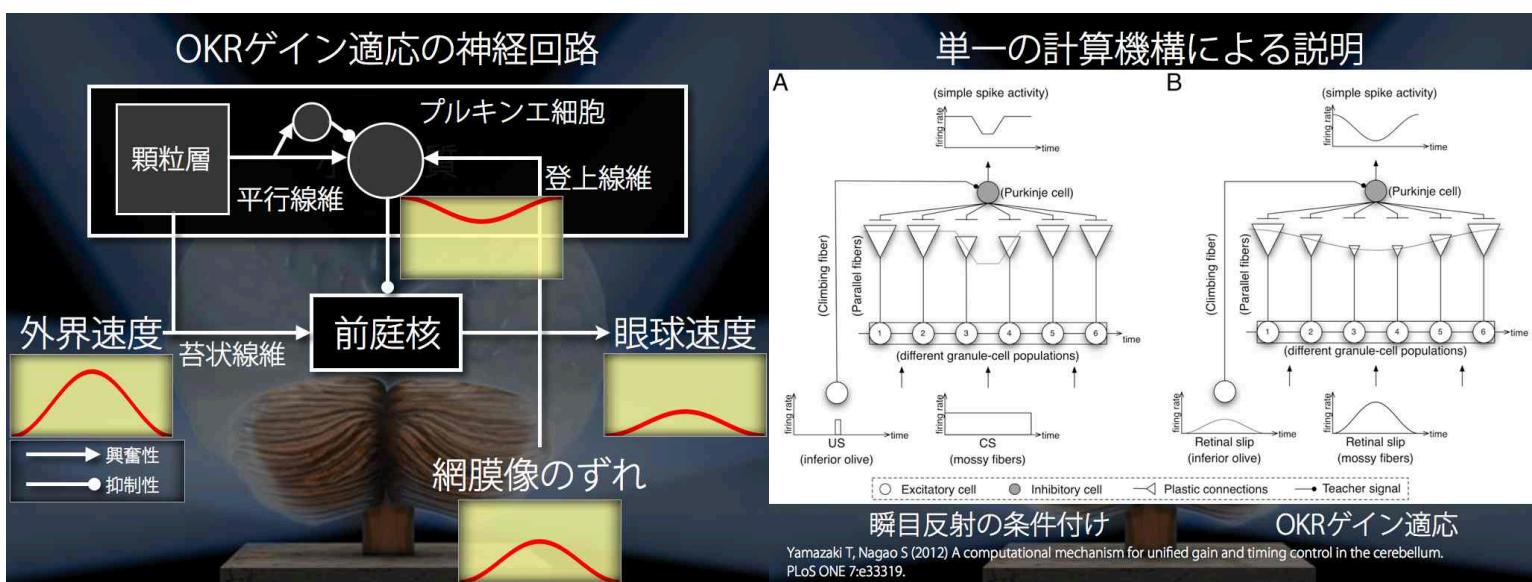
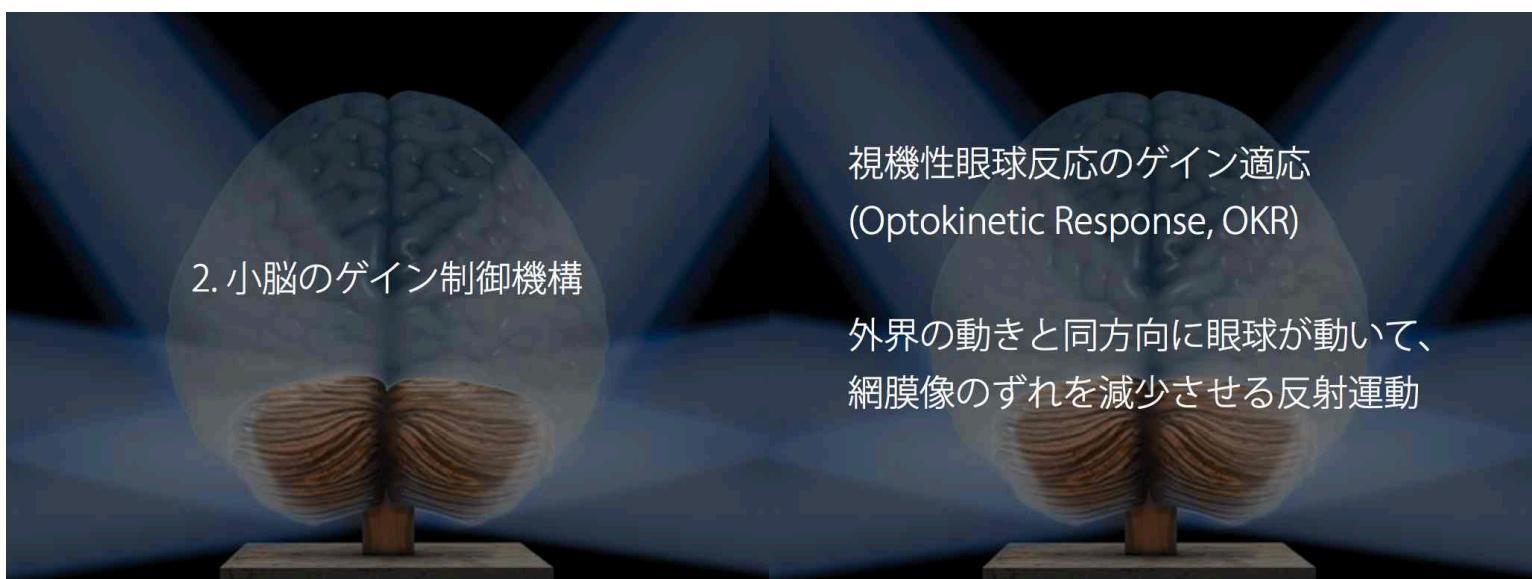
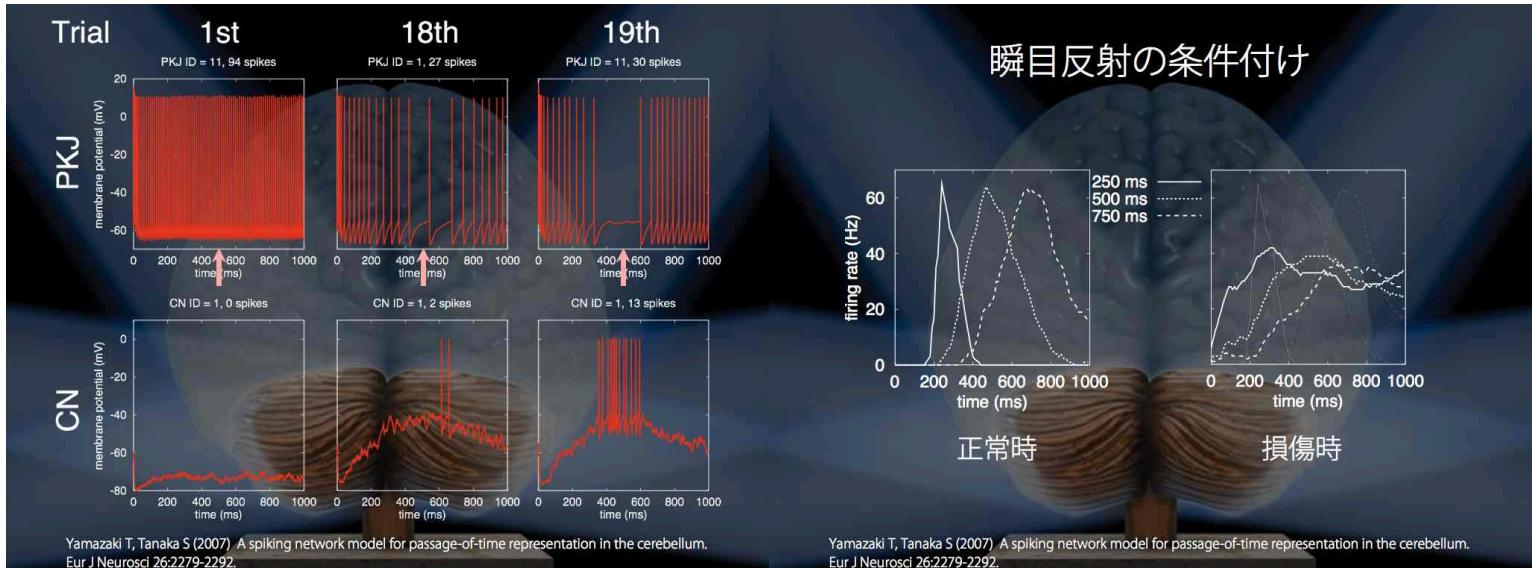
$$z_i(t) = \left[ I - \sum_j w_{ij} \sum_{s=1}^t e^{-(t-s)/\tau} z_j(s-1) \right]^+$$

田中繁先生  
が考案。

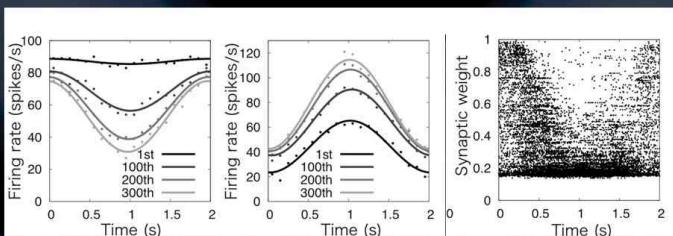
## Raster plot of granule cells

Yamazaki T, Tanaka S (2005) Neural modeling of an internal clock. Neural Computation 17:1032-1058.

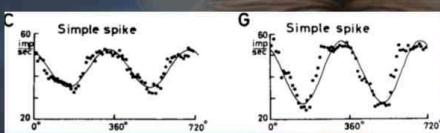




## OKRゲイン適応のシミュレーション



Yamazaki T, Nagao S (2012) A computational mechanism for unified gain and timing control in the cerebellum. PLoS ONE 7:e33319.

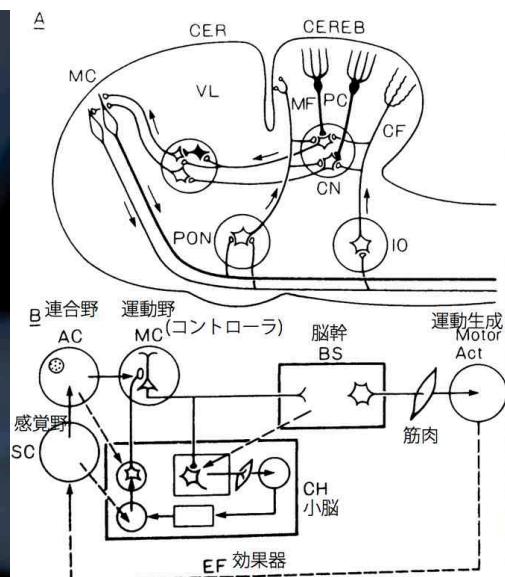
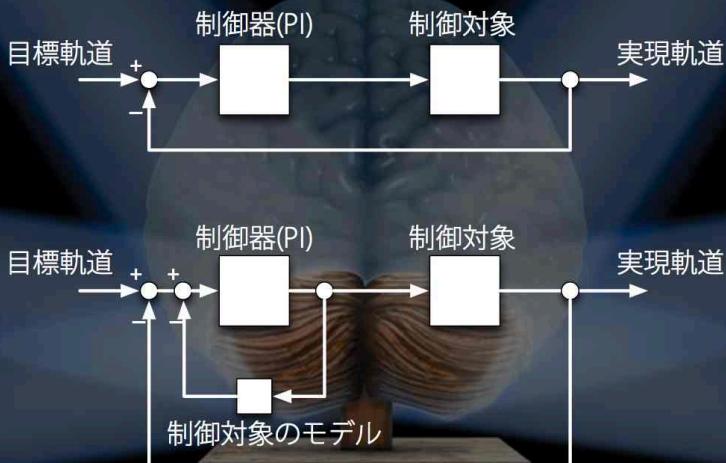


Nagao S (1989) Behavior of floccular Purkinje cells correlated with adaptation of vestibulo-ocular reflex in pigmented rabbits. Exp Brain Res 77:531-40.

## 3. 小脳内部モデル仮説



## フィードバック制御 vs 順モデル予測制御



## 大脳小脳連関

$$\text{運動制御} = \text{ゲイン制御} + \text{タイミング制御}$$

单一の計算機構で説明

何をどこまで計算できるのか？

Liquid state machine (LSM)と等価

Yamazaki T, Tanaka S (2007) The cerebellum as a liquid state machine. Neural Networks 20:290-297.

汎用の教師付機械学習のアルゴリズム

任意の時系列のペアを学習可能

学習の収束が速い

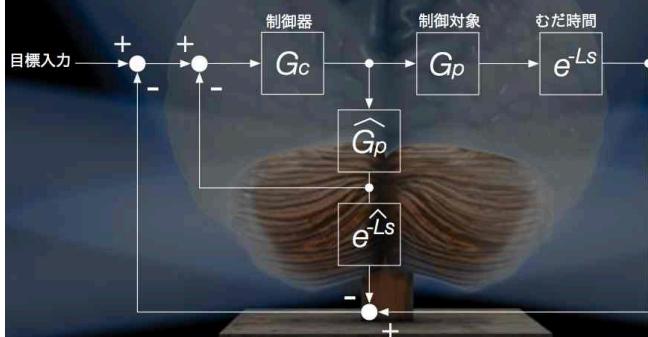
ロボット制御・時系列予測等幅広い工学応用

## Smith Predictor

Smith OJM (1958). A controller to overcome dead time. ISA Journal 32:28-33.

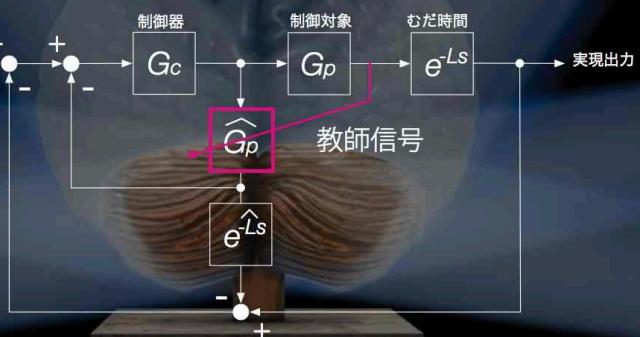
むだ時間のある制御対象のフィードバック制御

制御対象の順モデルを利用した予測制御



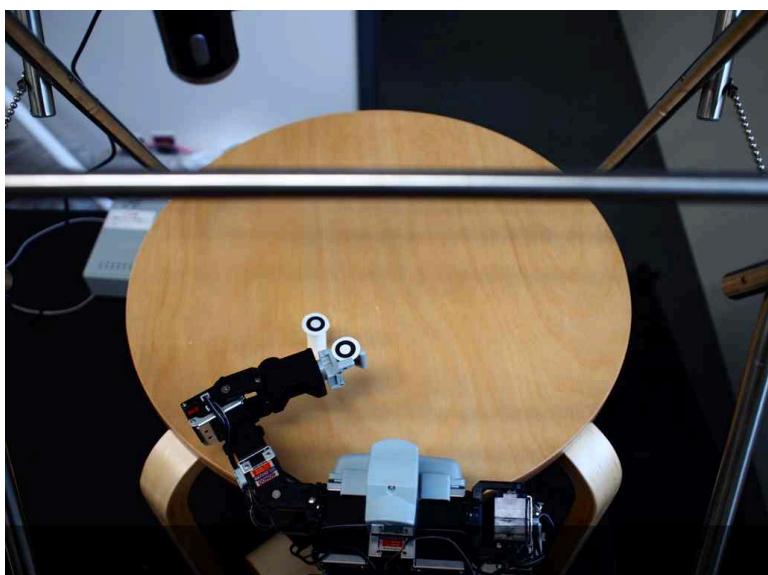
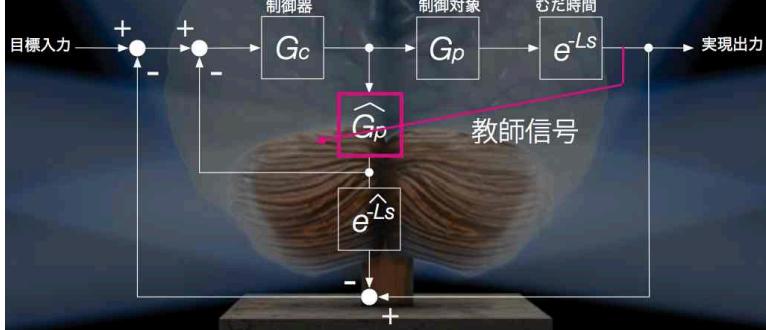
モデルを学習によって求めたい

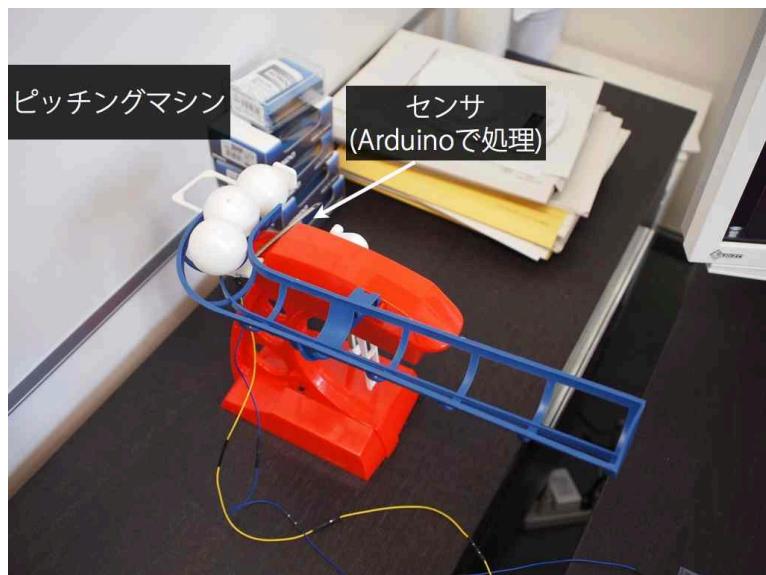
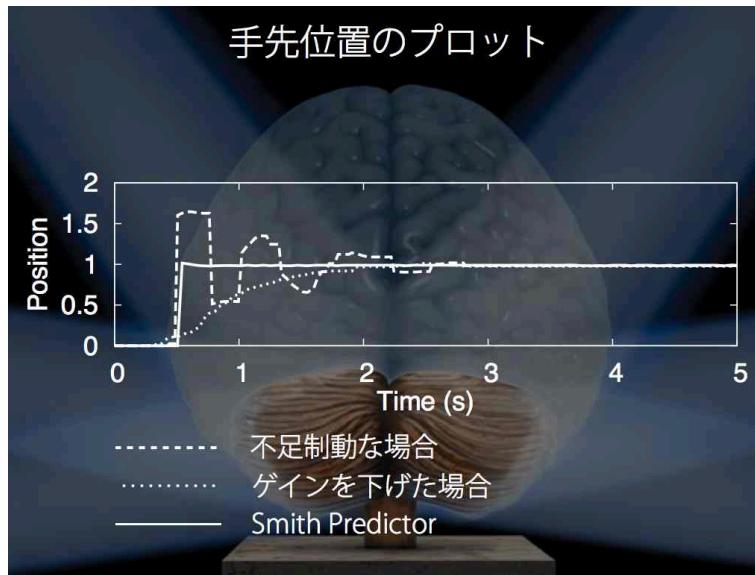
制御対象の出力そのものを 教師信号に使えば、教師付学習で可能。



観測できる教師信号にはむだ時間

むだ時間付きの出力からむだ時間のない出力を求める術が必要である





工学応用 = 実時間性  
信号処理  
アクチュエータ制御

Realtime Cerebellum  
実時間で動作するようにGPU上に実装  
(論文誌に投稿中)

Simulation Platform - INCF Japan Node

Simulation Platform  
Supported by INCF Japan Node

Article on Simulation Platform  
We published an article describing the system architecture of Simulation Platform:  
Tadashi Yamazaki, Hidetoshi ikono, Yoshihiro Okumura, Shunji Sato, Yoshimi Kamiyama, Yutaka Hirata, Keiichiro Inagaki, Akito Ishihara, Takayuki Kanno, Shiro Usui. Simulation Platform: A cloud-based online simulation environment. Neural Networks 24(7) 693-698 (2011).

Demonstration for Neuroinformatics2011 and Neural Networks Special Issue  
Live Simulation: Models on J-Node Platforms

Moore JW, Desmond JE, and Berthier NE (1989). Adaptively modulating Cerebellar Responses and the Cerebellum: A Neural Network Approach. *Biol Cybern* 62:17-22.

ikono H (2002). Reconstruction of projection image on honeybees' compound eye. *IEICE Trans* 8:1157-1159.

Neocognitron for 3D object view recognition simulator written by C language

Thank you all for coming to our poster yesterday! We really appreciate your comments on our service! Stay tuned!  
poster session starting now.  
133 days ago · reply · retweet · favorite

Our poster #346 is shown in room D32. Please visit us this afternoon!  
133 days ago · reply · retweet · favorite

We participate in CNS'2011 starting today and present a poster and a live demo on day 3. Visit our poster #346!  
133 days ago · reply · retweet · favorite

Our paper submitted to Neural Networks Special Issue is now online! <http://1.co/k5XZCSv>  
149 days ago · reply · retweet · favorite

join the conversation

Yamazaki T et al. (2011) Simulation Platform: A cloud-based online simulation environment. *Neural Networks* 24:693-698.