人工視覚用ハニカム型 CMOS スマート電極アレイの動物実験による機能検証

In-vivo Demonstration of Honeycomb Array of CMOS Smart Electrodes for Retinal Prosthesis

奈良先端科学技術大学院大学¹,株式会社ニデック², ⁰寺田 啓介¹, 野田 俊彦¹,

中野 由香梨 ², 寺澤 靖雄², 春田 牧人¹, 笹川 清隆¹, 徳田 祟¹, 太田 淳¹

Nara Institute of Science and Technology, NIDEK Co., Ltd., [°]Keisuke Terada¹,

Toshihiko Noda¹, Yukari Nakano², Yasuo Terasawa², Makito Haruta¹, Kiyotaka Sasagawa¹,

Takashi Tokuda¹, and Jun Ohta¹

E-mail: ohta@ms.naist.jp

1. 背景と目的

網膜色素変性症などの網膜機能不全によって失明した患 者に対して、埋植された人工視覚デバイスで網膜の電気刺 激を行い、視覚を回復させる技術の開発が進められている。 中でも脈絡膜上に電極を埋植する脈絡膜上経網膜刺激 (Suprachoroidal Transretinal Stimulation, STS)方式は、安全性 の高い刺激方式として注目されており、既に臨床研究が実 施されている。我々は STS 方式人工視覚の次世代型デバイ スを開発してきた^[1]。その最新型では高解像度と広視野角を 実現する新たなデバイスアーキテクチャを提案し、デバイ スを試作、ex-vivoでの刺激機能の実証により、in-vivo 実験 へ適応可能であることが示唆された^[2]。本研究では、試作し たデバイスをラットに埋植し、電気刺激による視覚野誘発 電位(Electric Evoked Potential, EEP)を測定することで、デ バイスの刺激機能を実証した。

2. デバイス構成

今回試作したデバイス Fig. 1 は、7 つの単位モジュール (正六角形、対角 1.44 mm)から構成される。1 モジュール の片面には 7 つの刺激電極が実装され、反対面には刺激電 極の制御を行う CMOS チップが実装されている。CMOS チ ップは電源電圧 5 V で駆動され、最大 1550 μA 両極性刺激 が可能な電流生成機能を持ち、電極切り替え回路によりチ ップ内の 7 電極から 1 電極を指定し刺激を行う。また、ID 回路によりチップ指定(単位モジュール指定)を行う事が可 能で、最大 1792 電極を 4 本のバス配線で制御可能である。

3. 刺激機能の検証

EEPを確認する事で、電気刺激によるフォスフェン(光 覚)の発生が期待できる。そこで健常眼ラットの左眼球を露 出させ、眼球の強膜を露出させた部位へ刺激電極を押し当 て、電気刺激を行った。対向電極から刺激電流波形の記録を 行い、ラットの右側頭蓋を開頭し視覚中枢の上丘に設置し た記録電極から EEP の測定を行った。刺激電極から出力す る刺激パルスは、0~800 μA、パルス幅 0.5 msの両極性定電 流パルスとした。刺激電流値を変化させ EEP を測定した結 果を示す(Fig. 2)。ラットにおける典型的な EEP 波形が確 認でき、電流値に応じて EEP のピークが大きくなってい る。また刺激電極切り替え機能により刺激電極を変化させ、 EEPを測定した結果を Fig.2 に示す。電極の切り替えによって、EEPの変化が確認でき、刺激位置が変化していると 考えられる。以上の結果により、今回提案するハニカム型 CMOS スマート電極が人工視覚デバイスとして有用である 事が示された。

なお本研究における動物実験は、(株)ニデックの動物実 験規程に基づき実施された。



Fig. 1. Photograph of a fabricated device







Fig. 3. Relationship between EEP and stimulation position

謝辞

本研究の一部は、科研費基盤(C)18K04265の助成により遂行された。 文献

[1]T. Noda et al., Sensors Mater, vol. 30, no. 2, 2018.

[2]K. Terada et al., JSAP2018, 17p-F306-1, Tokyo, Mar.2018