非線形アナログ集積回路と反応拡散チップ ~反応拡散系をシリコンチップ上に実現する~

浅井 哲也 砂山 辰彦 西宮 優作 雨宮 好仁

北海道大学 工学部 電子工学科

〒 060-8628 札幌市北区北 13 条西 8 丁目 Phone: 011-706-6080, Fax: 011-707-6585

E-mail: asai@sapiens-ei.eng.hokudai.ac.jp

反応拡散系を模擬する「シリコン反応拡散チップ」の概念を提唱する。また、反応拡散チッ プ開発の一環として「Belousov-Zhabotinsky(BZ)反応を模擬するチップ」の一構成法(セル オートマトンの原理に基づく反応拡散チップ)を提案し、SPICEシミュレーションによりその 基本動作特性を示す。

反応拡散系、シリコン反応拡散チップ、Belousov-Zhabotinsky反応、セルオートマトン

Nonlinear Analog Integrated Circuits and Reaction-Diffusion Chips

Tetsuya Asai, Tatsuhiko Sunayama, Yuusaku Nishimiya, and Yoshihito Amemiya Department of Electrical Engineering, Hokkaido University Kita 13, Nishi 8, Kita-ku, Sapporo, 060-8628, Japan Phone : 011-706-6080, Fax : 011-707-6585 E-mail: asai@sapiens-ei.eng.hokudai.ac.jp

We propose silicon reaction-diffusion chips that implement dissipative and autocatalytic reaction systems. In this paper, we construct such a chip on the basis of cellular-automata that imitate the Belousov-Zhabotinsky reaction. Essential properties of the chip are evaluated by SPICE simulations.

reaction-diffusion systems, reaction-diffusion chip, Belousov-Zhabotinsky reaction, cellular automata

1 はじめに

Belousov-Zhabotinsky(BZ)反応で観測され る円形波形やらせん波は、散逸構造の代名詞と なっており、反応拡散モデルにより記述できる 代表的な現象である[1,2]。反応拡散系が示すダ イナミクスは多種多様であり、線形システムで は決して起こりえないような「生き生きとした」 現象を観測することができる。これらの現象の 本質を見い出せれば、新しい情報処理形態の発 見と応用につながる可能性がある。そこで我々 は、散逸構造を人工的に生みだすシリコン反応 拡散系の新しい機能・情報処理形態を探るこ とにした。本稿ではその一環として「BZ反応を 模擬するセルオートマトン反応拡散チップ」の 設計を行い、その基本動作の確認を目的とする。

2 セルオートマトンによる BZ 反応のモデル化

BZ 反応系は、化学反応と分子拡散をメカニズ ムとする「反応拡散モデル」で記述できる。BZ 反応の代表的なモデルとしては、ブリュセレー タやオレゴネータなどが挙げられる[3,4]。これ らのモデルは、以下のような反応拡散方程式

$$\frac{\partial u_i(\mathbf{r},t)}{\partial t} = D_i \nabla^2 u_i(\mathbf{r},t) + f_i \Big(u_i(\mathbf{r},t) \Big) \qquad (1)$$
$$(i = 1, 2, \dots, N)$$

で記述できる(u_i は反応種の濃度, \mathbf{r} は空間,tは時間, D_i は拡散定数)。ここで f_i は反応種により異なる反応項であり、その非線形性が系の時空間構造の特徴を決定する。また、反応拡散系の基本モデルとして(1)を簡略化した以下の二変数反応拡散方程式

$$\frac{\partial u}{\partial t} = D_u \nabla^2 u + f(u, v) \frac{\partial v}{\partial t} = D_v \nabla^2 v + g(u, v)$$

がよく用いられる。ブリュセレータやオレゴネー タもこの簡略式で表すことができる。

反応拡散基本モデルの動的挙動は、f(u,v) = 0と g(u,v) = 0で表される曲線(ヌルクライン)



図 1 反応拡散基本モデルの動的挙動とセルオート マトンによるモデリング



(a) cells on hexagonal lattice (b) cell $U_{i,j}$ and its neighbors

図 2 セルオートマトン(六角格子配置)

から推測できる。図1(a)に、典型的な基本モデ ルのヌルクラインの例を示す。この例では、gヌ ルクラインは摂動に対して安定であるが、f ヌル クラインは負性抵抗に相当する領域があり、わ ずかな揺らぎに対して不安定である。したがっ て、両ヌルクラインの交点(A)も不安定であり、 刺激が加わると以下のプロセスをとる: i) f ヌル クライン上の点(B)に移る(興奮期), ii) f ヌ ルクライン上を点(C)まで移動する, iii) 点(C) に達すると、f ヌルクライン上の点(B)に移る, iv) f ヌルクライン上を定常解である交点(A)に 向かって移動する(不応期), v) 交点(A)に達 した時点で定常状態となる(休止状態)。

BZ 反応系においても、自己触媒作用による化 学振動が発生して上記の休止・興奮・不応の三つ の状態が循環する。このプロセスを、セルオー トマトンの手法により次のようにモデル化する [5]: i) 興奮の有無を表す活性変数を二値(u = 0 または1)表し、不応の度合いを表す抑制変数 を多値(v_1, v_2, \ldots, v_N)で表す [図1(b)], ii) 一つ の活性因子と抑制因子からなる「セル」を定義



図 3 反応拡散基本モデルの構造と反応拡散チップの概要(反応回路と拡散デバイス)

し、これを正方または六角格子状に敷き詰めて 配置する [図 2(a)], iii) 各セルは隣接周囲セル [図 2(b)] の状態を見ながら遷移規則によって自分の 興奮状態を決定する, vi) セルの状態遷移は時間 ステップごとに一斉に生じるとする。図 1(b) に 示したように、セルは休止状態 (A) から出発し、 興奮 (B-C) と不応 (C-A) を経て休止状態 (A) に 戻る。遷移規則に応じて振動モード(周囲に興 奮セルがあれば遷移)と興奮モード(休止状態 から興奮状態に自動遷移)のいずれか一方が生 じる。

3 セルオートマトン反応拡散チ ップの構成

反応拡散チップは、反応拡散基本モデルをシリ コンチップ上に実装・集積化した「シリコン反応拡 散系」である。自然界の反応拡散現象と同様に、 反応拡散チップの演算原理は本質的に並列アー キテクチャに基づくものである。そのために、図 3に示す反応拡散基本モデルの空間構造(拡散場 と拡散場間の非線形相互作用)をチップ上に具 現化する。同図に示すように、反応拡散チップ の基本デバイスは、i)反応種のダイナミクスを 生成するための「反応回路(reaction circuit)」 と、ii)「拡散デバイス(diffusion device)」であ る。チップ上に反応回路を正方または六角格子 状に敷き詰めて配置し、拡散デバイスを通して それらを互いに局所結合させて反応拡散チップ を構成する。

前節で示したセルオートマトンのアーキテク チャは、上記反応拡散チップのアーキテクチャに 沿うものである。反応回路はセルに相当し、拡 散デバイスはセルの周囲の状態に応じた遷移規 則の中に取り込まれている。したがって、セル オートマトンの原理に基づいた「セルオートマ トン反応拡散チップ」は、(遷移ルールを含む) セルを電子回路化しチップ上に敷き詰めて構成 する。

セルオートマトンチップが模擬できる反応拡 散系の空間規模は、1チップに搭載できるセル 回路の数によって決まる。すなわち、大規模な セルオートマトン反応拡散系を模擬するために は、コンパクトな構成のセル回路を開発しなけ ればならない。しかし、既存のディジタルアー



図 4 二相フリップフロップを用いた双方向データ 転送レジスタ

キテクチャに基づいて回路設計を行うと、1チッ プに搭載できるセル回路の数は極めて少なくな る。そのため本稿では、セルの一部にアナログ 回路を導入した「アナログ・ディジタル混載型 のセルオートマトン反応拡散チップ」の開発を 目指すことにした。

4 νMOSデバイスによるBZ反 応回路

提案するセルオートマトン反応拡散チップの 単位セル回路を図4から図7に示す。一つのセル 回路は、i) アップ・ダウンシフトレジスタ(図4 と5),ii) 遷移しきい回路(図6と7) から構成 される。この単位セル回路を空間に敷き詰めて、 セルオートマトン反応拡散チップを構成する。

アップ・ダウンシフトレジスタは、抑制変数の 値(多値)を記憶するとともに、それをクロック にあわせて変化させる。図4に示した回路は、マ スター・スレーブ型二相スタティック・フリップ フロップの動作原理に基づいた「双方向にデー タを転送可能なレジスタ」である。U="1"のと きには、データは図の左から右へ向かって転送 され、U="0"のときにはデータの流れは逆にな る。このレジスタを N 段組み合わせたアップ・ ダウンシフトレジスタを図5(a)に示す。4 段の レジスタを組み合わせたアップ・ダウンシフト



図 5 アップ・ダウンシフトレジスタ. (a) N 段の 双方向データ転送レジスタからなるシフトレジスタ; (b) N=4における動作例; (c) レジスタの状態とV 値 (多値)の対応.

は、全てのレジスタは "0"を保持しているとする ($V_{1,2,3,4} =$ "0")。U="1"の場合、データはクロッ クに合わせて図の左から右へ転送される。シフ トレジスタの左端は電源("1")に固定されてい るため、"1"が右方向へ転送される。U="0"の場 合はデータフローは逆になり、シフトレジスタ の右端("0")のデータが左方向に転送される。 このシフトレジスタの状態を単位セルの抑制変 数の値(V)とする [図 5(c)]。

遷移しきい回路は、単位セルの活性変数を記 憶すると同時に、周囲の状態を自分の状態とか ら次の自分の状態を決定する。図 6 に、周囲の セルのuの状態 ($u^1 \sim u^6$)と自分の状態を比較す るしきい回路を示す。この回路は、 ν MOS トラ ンジスタ [6](M1とM2)を対とするアナログ差 動アンプである。 ν MOS トランジスタを用いる ことにより、同等の機能を持つディジタル回路 よりも回路構成をコンパクトにすることができ る。この回路構成では、回路の論理出力(0/1)は

VOUT =
$$H(\sum_{i=1}^{6} u^{i} + \text{VMODE} - V_{1} - V_{2} - 0.5),$$

で表される [*H* はステップ関数, VMODE は論理 制御入力 (0/1), *V*_{1,2} は自分のレジスタの論理出 力 (0/1)]。VMODE は、興奮モードと振動モー



図 6 ν MOS トランジスタを用いたアナログコンパ レータ(しきい回路)



図 7 遷移判定・メモリ回路(Uの値を保持)

ドの切り替えを行う制御入力である。興奮状態 "1"の周辺セルの数と VMODE の和がレジスタ (V₁ と V₂)が保持している "1"の数よりも多く なったときに、VOUTが"1"になる。この出力 (VOUT)は、図7に示す遷移判定回路に与えら れる(VIN 端子と接続する)。遷移判定回路は、 セルの活性変数(U)を記憶するレジスタと遷 移規則を決めるロジック回路で構成される。図8 に、遷移しきい回路の遷移ルール(休止状態にあ る U が興奮状態に遷移する条件)を示す。しき い回路の制御入力 VMODE が "0"の場合、興奮 モードとなり、VMODEが"1"の場合は振動モー ドとなる。また、各モードでの遷移規則(休止 状態から興奮状態に遷移するために必要な興奮 状態"1"の周辺セルの数)は、遷移判定回路の THRESHOLD 端子をシフトレジスタの V₁ また は
V2
端子のどちらかに
接続することで切り
替え られる。



図 8 遷移しきい回路の遷移ルール($U = 0 \rightarrow 1$ の 遷移に必要な周囲の興奮状態のセル数)



図 9 セルオートマトン反応拡散チップの動作シミュ レーション例 1(螺旋波)

5 動作シミュレーション結果

50×50の単位セル回路を六角格子状に配置したセルオートマトン反応拡散チップを想定してHSPICEシミュレーションを行った。

図9に、N=3, VMODE="0"(興奮モード)と して THRESHOLD 端子をシフトレジスタの V₁ と接続(遷移なし)したセルオートマトン回路 の動作例を示す。各セルの状態はグレースケー ルで表してある(白:興奮,黒:休止)。初期状 態として、休止期のセルが不応期のセルと興奮 期のセルの二つに同時に接するような状態を与 えた(図9の step 0)。不応期のセルに接したセ



図 10 セルオートマトン反応拡散チップの動作シ ミュレーション例2(ネガ・ポジ反転,輪郭抽出)

ル(初期状態の白いバー直下のセル群)は興奮 が抑制されており、抑制の強さに応じて興奮・不 応・休止のいずれの状態もとりえる。これらの セルが興奮または休止の状態をとった場合、端 点が回転して BZ 反応に特徴的な螺旋波が発生 することを確認できた。なお、螺旋の歪みはセ ル間の相互作用が辺で接するセルに制限される ことから生じたものである。

図10に、振動モードの動作シミュレーション例 を示す。N=4, VMODE="1"として THRESH-OLD 端子をシフトレジスタのV₂と接続した(遷 移あり)。初期パターンを図10の step 0 に示す。 この初期パターンが2ステップ後に反転(ネガ・ ポジ反転)し、4ステップ後に初期パターンの輪 郭部分に位置するセルが興奮状態となることが 確認できた(輪郭抽出)。このような輪郭抽出処 理はBZ反応でも観測されており[7]、コンピュー タやビジョンチップなどが行う輪郭抽出とは全 く異なった情報処理機構に基づくものである。

6 まとめ

セルオートマトンにもとづくアナログ-ディジ タル混載型反応拡散チップの設計を行い、SPICE シミュレーションによりその基本動作確認を行っ た。提案したセルオートマトン回路は、空間加 算(しきい・遷移判定)をアナログ回路(*v*MOS トランジスタを使用)で行い、加算値の保持を ディジタル回路(アップ・ダウンシフトレジス タ)で行う形式である。

離散時間で動作するセルオートマトンモデル

の導入により、チップと既存の計算機との接続 が容易になる(たとえば任意の時間に動作を停 止させて系の状態を確認できる)。そのため、提 案したチップは反応拡散系の理解を深める上で 有用なツールとなりうる。それに加えて、反応 拡散モデルに基づく機能センサや前処理演算シ ステムにも応用できるものであって、脳型コン ピュータへの情報入力デバイスとして新しい分 野を拓く可能性を持っている。

参考文献

- R. J. Field and M. Burger, Oscillations and travelling waves in chemical systems. John Wiley & Sons, Inc., 1985.
- [2] G. Nicolis and I. Prigogine, Selforganization in nonequilibrium systems from dissipative structures to order through fluctuations. John Wiley & Sons, Inc., 1977.
- [3] I. Prigogine and R. Lefever, "Symmetry breaking instabilities in dissipative systems. II," J. Chem. Phys., Vol. 48, pp. 1695-1700, 1968.
- [4] R. J. Field and R. Noyes, "Oscillations in chemical systems. IV. limit cycle behavior in a model of a real chemical reaction," J. Chem. Phys., Vol. 60, pp. 1877-1884, 1974.
- [5] M. Gerhardt, H. Schuster and J. J.Tyson, "A cellular automaton model of exicitable media," *Physia D.*, Vol. 46, pp. 392-415, 1990.
- [6] T. Shibata and T. Ohmi, "A functional MOS transister featuring gate-level weighted sum and threshold operations," *IEEE Trans. Electron Devices*, Vol. 39, pp. 1444-1455, 1992.
- [7] L. Kuhnert, K. I. Agladze, V. I. Krinsky, "Image processing using light-sensitive chemical waves," Nature, Vol. 337, pp. 244-245, 1989.