# リアルタイム原子間力顕微鏡の開発とたんぱく質の 機能動態イメージング

# 内橋 貴之\*,\*\*·古寺 哲幸\*\*

# Development of Real-Time Atomic Force Microscopy and Imaging of Protein Dynamics

Takayuki UCHIHASHI<sup>\*, \*\*</sup> and Noriyuki KODERA<sup>\*\*</sup>

Direct and real-time visualization of single biological molecule is a straightforward and powerful approach to understanding the mechanisms of biomolecular processes. Recent advances of high-speed atomic force microscopy (AFM) opened a new possibility to visualize dynamic events of label-free proteins in action under physiological conditions, at subsecond to sub-100 ms temporal and submolecular resolution. Here we first overview the essential techniques that have enabled fast and low-invasive imaging of fragile biomolecules with AFM. Then, we show visualized conformational changes of functioning protein molecules, demonstrating the power of high-speed AFM.

Key words: high-speed atomic force microscopy, single molecule, conformational change

生命現象の理解には素過程としての個々の生体分子の機 能発現メカニズムの理解がきわめて重要であり、生体分子 の構造とその動態の把握が必須である。X線結晶構造解析 に代表される構造解析手法によってたんぱく質から超分子 複合までの原子レベルでの立体構造情報を得ることができ るが,基本的に静止構造しか得られない。他方,生体分子 の動的振る舞いについては蛍光顕微鏡で一分子レベルでの 解析が可能になっているが、得られる情報は標識である蛍 光分子の位置情報のみであり、生体分子の構造そのものを 直接見ることはできない.原子間力顕微鏡 (AFM) は液中 環境下で高分解能な構造解析ができることから、生体分子 のダイナミックな振る舞いを経時観察しようとする試みも 発明後すぐに開始されている。1989年には血液凝固因子 が重合していく様子が約1分間隔で観察されており<sup>1)</sup>,そ の後も、いくつかの生物試料で数十秒~数分のイメージン グ時間で撮影されているが<sup>2-5)</sup>,数あるAFMによる生体分 子イメージングの報告の中でダイナミクス観察の報告はき わめて少ない. たんぱく質の構造動態をとらえるほど高速 に、脆弱なたんぱく質を壊さずに、かつ一分子の構造変化

を検出できる解像度でイメージングするのは非常に困難で あったためである.われわれのグループでは 1993 年ごろ から AFM の高速化に着手し,2001 年には 80 ms/frame の イメージング速度でたんぱく質を画像化することに成功し た<sup>6)</sup>.そのあとのさまざまな技術改良により,2008 年ごろ から本格的なたんぱく質のダイナミクス観察が可能になっ た<sup>7)</sup>.本稿では AFM 高速化のための要素技術について概 説し,たんぱく質の機能動態を撮影した代表的な観察例を 紹介する.高速化技術と観察結果の詳細に興味のある読者 は、すでに出版されている総説を参照されたい<sup>7-9)</sup>.

# 1. 原子間力顕微鏡(AFM)の高速化技術

基板に強く吸着し壊れにくい強固な試料系に対しては, 音叉の振動を利用した試料ステージの高速走査や走査用圧 電素子の振動を除去することにより,高速 AFM イメージ ングは比較的容易に実現される<sup>10)</sup>.しかしながら,生体試 料のように柔らかい試料で生理機能を乱すことなく観察す ることは簡単ではない.試料ステージの高速走査に加え て,探針が試料に及ぼす力をいかに弱く,かつ走査中に一

<sup>\*</sup>金沢大学理工研究域数物科学系(〒920-1192 金沢市角間町)E-mail: uchihast@staff.kanazawa-u.ac.jp

<sup>\*\*</sup>金沢大学理工研究域バイオ AFM 先端研究センター (〒920-1192 金沢市角間町)



図1 微小カンチレバー(白丸で囲った部分,オリンパ ス BL-AC10DS)と通常のカンチレバー(オリンパス OMCL-AC240TS)の比較. 挿入図は微小カンチレバー 先端に取り付けた EBD (electron beam deposition) 探針.

定に保つかが肝心である。走査範囲 W×W[m<sup>2</sup>]の領域を Y方向の走査線数N[本]で1画像時間T[s]で得るには、 速度 $V_s = 2WN/T[m/s]$ でX方向の走査を繰り返す必要が ある. 試料の凹凸が空間周波数 1/λ [m<sup>-1</sup>]の周期をもつと すると、探針と試料間の距離を一定に保つ、すなわち正確 な試料の表面形状を取得するためには、探針は試料表面上 を周波数  $f = V_s / \lambda = 2W N / T \lambda$  [Hz] で Z 方向に移動する 必要がある。AFM ではカンチレバーの変位を検出して、 それが設定値に一致するようにフィードバック制御を行 う. つまり, 現実には表面形状を検知してから制御する後 追い制御なので、完璧に表面形状をトレースすることは困 難である。一般にフィードバック帯域 faは位相遅れ 45° で 定義されるので、試料のもろさに依存する最大許容位相遅 れを $\theta_{\rm m}$ [rad]とすると、フィードバック帯域は $f_{\rm B} = \pi W$  $N/(2\lambda T \theta_m)$  [Hz] 以上が要求される<sup>9)</sup>. たとえば、走査範 囲 W = 200 nm, Y 方向の走査線数 N = 100 で空間周波数  $1/\lambda = 0.1 \text{ m}^{-1}$ の試料で最大位相遅れ $\theta_{\text{m}} = 20^{\circ}$ の場合に、1 画像を 80 ms で画像化するためにはおおよそ 110 kHz 以上 のフィードバック帯域が必要となる。これは通常の AFM のフィードバック帯域の100倍近い。フィードバック帯域 は閉ループ中に含まれるさまざまな遅れ要素 (カンチレ バーや Z 圧電体の共振周波数, Q 値, カンチレバーの振幅 計測時間, イメージング時の設定条件, 試料の高さ) で決 まる<sup>7)</sup>. これらの遅延を最小にするための技術(微小カン チレバー,光てこ光学系,高速振幅計測法、ダイナミック PID 法, 高速スキャナー)を開発した.

#### 1.1 微小カンチレバー

高速 AFM の動作モードはタッピングモードを採用している.タッピングモードではカンチレバーを共振周波数で振動させ,探針を試料表面に間欠的に接触させる.したがって,高速イメージングを実現するためには,高い共振

周波数をもつカンチレバーが必要となる.他方,探針が試料を叩く力を小さくするためには,柔らかいカンチレバー が必要である.これらの相反する要求を満たすためには, カンチレバーの形状は必然的に小さくなる.オリンパス (株)と共同で SiN 製の微小カンチレバーを開発した<sup>11)</sup>. すでに市販されているもので長さ 9~10 µm,幅2 µm,厚 さ 130 nm (BL-AC10DS:オリンパス)と,通常のカンチ レバーの 1/10 以下のサイズである (図 1).このカンチレ バーで,溶液中での共振周波数は約 0.6 MHz,ばね定数は 約 0.1 N/m,溶液中でのQ値は約 2 である.市販されてい ないが,これよりわずかにサイズが小さいカンチレバー (溶液中での共振周波数:約 1.2 MHz,Q値: 2~3,ばね 定数:約 0.2 N/m,BL-AC7DS:オリンパス)も使用して いる.

通常の AFM カンチレバーの先端には先鋭な探針がつい ているが、微小カンチレバーの先端は曲率 25~100 nm の くちばし状になっており、AFM 観察に十分な分解能を得 ることは難しい.そこで、走査型電子顕微鏡チャンバー内 にフェノールガスを導入し、電子線の1点照射による EBD (electron beam deposition) 法で長さ約1μmのアモルファ スカーボン探針を形成している(図1挿入図).さらに、 酸素あるいはアルゴン雰囲気中でプラズマエッチングを行 うことで、カーボン探針の先端曲率半径を4 nm 以下まで 先鋭化できる.

# 1.2 光てこ検出

図2(a)に高速 AFM で用いている光てこ光学系の概略 を示す<sup>6)</sup>. 微小カンチレバーは通常のカンチレバーに比べ てかなり小さいために,感度よくカンチレバーの変位を検 出するためには,カンチレバー背面に照射されるレーザー 光のスポットサイズを回折限界程度まで絞る必要がある. 高 NA の対物レンズを使うので作動距離が短くなり,反射 光を直接フォトダイオードに入射することはできない.長 作動距離タイプの20倍の対物レンズを用いて,赤色レー ザー光(波長 670 nm,パワー ~0.5 mW)を3~4 µm のス ポットサイズまで集光している(図2(b)).カンチレバー からの反射光は対物レンズにより平行光に戻された後,  $\lambda/4$  板と偏光ビームスプリッターにより入射光と分離さ れ,反射光のみが2分割された Si-PIN フォトダイオードに 入る.

光てこ法はカンチレバーの角度変化を検出するので、微 小カンチレバーは高感度な変位検出に有利である.また、 カンチレバーは熱ゆらぎによる変位ノイズをもつが、高い 共振周波数をもつカンチレバーではノイズ密度(m/√Hz) が小さくなる.さらに、タッピングモードでは共振周波数



図2 (a) 光てこ光学系,(b) 赤色レーザーを照射した微小カンチレバー,(c) 溶液 中におけるカンチレバーの熱雑音特性.

周りの周波数帯域のみの信号を検出するので熱雑音の影響 を受けにくい.図2(c)に微小カンチレバーの熱雑音特性 を示す.フロアノイズは100 fm/√Hz 以下で,柔らかいカ ンチレバー(0.2 N/m)でも比較的高感度な変位検出がで きる.実際の測定でのカンチレバーの振動振幅は1~2 nm 程度に設定され,0.1 nm 程度の振幅変化に対してフィー ドバック制御を行っている.

#### 1.3 高速振幅計測

カンチレバーの振幅検出にはロックインアンプや RMS-DC コンバーターは動作帯域が低すぎて使えないので、 フーリエ法<sup>12)</sup> による高速振幅計測を行っている.フーリ エ法ではカンチレバー振動信号の基本波成分 $f_0$ に対して、 フーリエ級数のサイン係数  $A = \frac{1}{T} \int_0^T S(t) \sin(2\pi f_0 t) dt$ とコ サイン係数  $B = \frac{1}{T} \int_0^T S(t) \cos(2\pi f_0 t) dt$  (S(t) は入力信号、Tは周期)を計算し $\sqrt{A^2 + B^2}$ を出力する.この計算を FPGA (field-programmable gate array) で高速ディジタル演算す ることで 1 周期ごとの振幅変化を検出できる.

# 1.4 ダイナミック PID 制御

探針から試料に働く力を小さくするには、フィードバック制御の目標振幅値をできるだけ自由振動振幅に近い値に 設定しなければならない.通常,自由振動振幅の80~ 90%程度に設定される.しかし、そのような状態では試料 の急な下り勾配で探針は試料から完全に離れ、フィード バック制御のエラー信号が飽和してしまう.フィードバッ クの積分ゲインが一定である場合,再び探針が試料表面に 接触するまでに大きな遅れが生じる.この現象はパラ シューティングと呼ばれ,フィードバック帯域を下げる一 因となっている<sup>13)</sup>.パラシューティング時間を低減するた めに,目標振幅値と自由振動振幅の間に閾値を設け,振幅 がこの閾値を超えたときにエラー信号を増幅させるダイナ ミック PID (proportional-integral-differential)制御法を開 発した<sup>13)</sup>.これにより,試料に作用する力を小さく維持 したままで高速イメージングを行うことが可能になった.

# 1.5 高速スキャナーとダンピング技術

AFM のスキャナーは PZT を材料とするピエゾ素子で構成されるが、高速な変位で機械振動が発生しないよう高い 共振周波数をもつピエゾ素子が必要である. ピエゾ素子の サイズを小さくすれば共振周波数を上げることは可能であ るが、変位量も小さくなるので極端に小さいピエゾ素子を 使うことはできない. そのために、自由共振周波数を下げ ないようなピエゾ素子の支持方法の工夫や、共振を抑える ダンピング制御を行う必要がある. さらに、3 軸間の干渉 を極力小さくしなければならない. スキャナー本体は共振 周波数を高くするために、硬くて軽い素材であるジュラル ミンを一体加工してある. Z ピエゾ素子と試料を載せる円 柱ガラスステージ(φ: 2 mm)が固定されたブロックは X ピエゾ素子で駆動され、それら全体を Y ピエゾが駆動する



図3 高速スキャナーの構造. (a) 全体図, (b) (a)の 正面から見た図.

(図3 (a)). XY 駆動は変位方向に柔らかく,変位に直角な 方向に硬いフレクシャーを用いることで干渉を少なくして いる<sup>6</sup>.

支持体に固定されたピエゾ素子が急速に変位すると,支 持部には大きな激力が働くため周囲の機械部を振動させ る.この激力による振動を緩和するために,Zピエゾ素子 の支持部の反対側に同等のピエゾ素子を固定し,2つのピ エゾ素子を同時に反対向きに変位させるカウンターバラン ス法を導入した(図3(b))<sup>6</sup>.Xピエゾは両面で固定され ており,両端の質量が同じになるようにZピエゾと反対 側のブロックにはバランス質量が取り付けてある(図3 (b))<sup>7</sup>.

ピエゾ素子の共振周波数付近では振動が増幅し,位相も 180°以上遅れてフィードバック帯域を制限するため,共 振を抑えるダンピング制御が必須である. Z ピエゾ素子の 動きはあらかじめ予測できないので,フィードバック制御 でダンピングを行うしかない.しかしながら,Z ピエゾの 変位もしくは速度を高い精度で実測するのは現実には困難 である.そこで,実際のZ ピエゾ素子と同じ周波数特性を もつ LRC 回路を疑似スキャナーとして利用し,LRC 回路 出力の微分成分(速度)でフィードバックループを組むこ とでアクティブダンピングを行っている<sup>14)</sup>.

#### 2. たんぱく質の機能動態観察

高速 AFM で観察できるたんぱく質のダイナミックな現 象は多岐にわたる.基質の結合や光照射などの外部刺激, あるいは外部環境(溶液組成,イオン濃度,温度)の変化 に対応した構造変化<sup>15-17)</sup> やブラウン運動による構造ゆら ぎ<sup>18)</sup> だけでなく,基板上での分子の拡散過程や結合・解 離<sup>19)</sup> といった現象も一分子で追跡することができる.生 体試料の観察にとどまらず,リン脂質や界面活性剤ベシク ルの固体表面への吸着と平面膜への変換過程などの固液界 面現象の観察にも応用されている<sup>20,21)</sup>.ここでは,われわ れのグループで得られたたんぱく質の機能動態の観察か ら,高速 AFM の威力が遺憾なく発揮できた代表的な観察 結果を紹介する.なお動画は金沢大学安藤研究室の HP (http://www.s.kanazawa-u.ac.jp/phys/biophys/index.htm) でご覧いただきたい.

# 2.1 ミオシンVの歩行運動

ミオシンVは細胞において物質輸送を担うモーターたん ぱく質で、レールであるアクチンフィラメントに沿って長 距離にわたって直線運動する<sup>22)</sup>.ミオシンVは2本の等価 な脚状の構造をもち、それぞれの脚はモーター部位と長い ネック部位から構成されている.これまで、さまざまな手 法により運動様式の研究が行われており、ミオシンVは2 本の脚を交互に振り出しながら約36 nm ステップで前進運 動するハンドオーバーハンド様式で運動すると考えられて いる<sup>23)</sup>.

ミオシンVがアクチンフィラメントに沿って動いている 様を高速 AFM で観察するには,観察アッセイ系に対して いくつもの工夫が必要である.ミオシンVの動きを見たい のであるから,アクチンフィラメントは基板に固定されて ミオシンVは基板に吸着しないことが第一条件である.か つ,ミオシンVの構造を見るには側面から観察しなければ ならない,つまりミオシンVがアクチンフィラメントの真 上を走るようでは困る.さまざまな試行錯誤の結果,マイ カ表面にビオチン化脂質と正電荷を含んだ脂質二重層膜を 展開した基板が最適であった<sup>15)</sup>.ビオチン化脂質自体に はミオシンVは吸着せず,ビオチン化したアクチンフィラ メントをストレプトアビジンを介して固定できる.さら に,正電荷脂質 (DPTAP) により負に帯電したミオシンV を脂質側へひきつけ,それにより側面から構造を観察でき るようになった.

ATP 存在下で高速 AFM 観察した結果, ミオシン V が約 36 nm のステップで一方向にプロセッシブ運動する様子を 鮮明に観察することができた (図4(a))<sup>15)</sup>. 観察されたミ オシン V の歩行速度は蛍光顕微鏡で計測された結果とほぼ 同じであり, 探針と試料の相互作用はモーター活性に影響 を及ぼしていないと考えられる. ミオシン V が一方向に移 動する様子を観察できたが, 肝心の構造変化する過程は非 常に速く,途中過程をとらえるにはもう一工夫必要であっ



図4 (a) ミオシンVがアクチンフィラメントに沿って歩行している様子.(b) ミオシンVが ハンドオーバーハンド様式で構造変化している様子.イメージング速度は147 ms/frame.

た. 脂質膜上に過剰のストレプトアビジンをまいて,スト レプトアビジン分子を拡散障壁として利用した.これによ り,後ろ脚がアクチンから解離すると,ほぼ真っ直ぐな前 脚が後方に傾いた向きから前方に傾いた向きに自動的に回 転し,ブラウン運動していた後ろ脚は再びアクチンに結合 して前脚になる様子,すなわちハンドオーバーハンド様式 で動いている様子をとらえることができた(図4(b)).

# 2.2 バクテリオロドプシンの光励起構造変化

バクテリオロドプシン (bR) は高度好塩菌の細胞膜に存 在する膜貫通たんぱく質で,光エネルギーを利用してプロ トンを細胞膜の内から外へ輸送する光駆動プロトンポンプ である.bRは細胞膜中で三量体を形成し,この三量体が 六方格子状に配列した二次元結晶を構成している.bRは 発色団としてレチナールを含んでおり,レチナールが光を 吸収すると *all-trans* 型から 13-*cis* 型に異性化し,一連の光 反応サイクルが開始され1個のプロトンが細胞質側から細 胞外側へポンプされる.この光反応サイクル過程の最中 に bR の細胞質側が構造変化することはよく知られてい た<sup>24)</sup>.しかし,計測手法により構造変化の大きさは 0.1~ 0.35 nm 程度の幅があり,いまだコンセンサスは得られて いない.

研究開始当初は野生型 bR の構造変化を観察しようとし たが、野生型の光サイクルは約 10 ms 程度であり、10 ms/ frame で撮影しても明瞭な構造変化をとらえることはでき なかった.そこで、光サイクルが約 10 sと、野生型にくら べて 1000 倍程度遅い D96N 変異体を用いた.図5に、波長 532 nm の緑色光を照射前と照射中の bR 二次元結晶の AFM 像を示す.細胞質側(図5(a),(b))では光照射前後 で大きな変化がみられる<sup>16)</sup>.光照射前では規則正しい三量 体の配列(図中三角形)が見え、光照射により三量体の各 bR 分子が三量体の中心から外側に移動する.この変化は 光オン/オフを繰り返すと繰り返し観察され、高い再現性 を示した.一方、細胞外側(図5(c),(d))ではめだった 変化は観察されなかった。光照射により構造変化した細胞



図5 光照射前 (a, c) と光照射中 (b, d) の bR (a, b:細胞質 側, c, d:細胞外側)の高速 AFM 像. 三角形は bR 三量体を 示している. イメージング速度は 1 ms/frame.

質側 bR 分子の重心位置の変化を解析したところ,平均的 な重心位置変化は約 0.7 nm であった.また,構造変化し た bR分子が基底状態に戻るまでの時間をpHを変えて計測 したところ,アルカリ状態では戻りが遅くなり,アルカリ 条件でフォトサイクルが遅くなるというよく知られた事実 と一致した.この観察結果は,これまでに多くの手法によ り報告されてきた細胞質側の helix opening による表面構 造の変化と定性的に一致している.ただし,その最表面で の変位量は,従来考えられていた大きさ 0.1~0.3 nm より もかなり大きいことがわかった.

本稿では、AFM の高速化に不可欠な要素技術の解説 と、高速 AFM で撮影されたたんぱく質の機能動態の代表 例を紹介した.高速 AFM はこれまでアンサンブル平均あ るいは静止画としてしか観測できなかった生体分子の構造 をリアルタイムで可視化できる唯一の技術である.代表的 な観察例で示したように、これまでさまざまな計測手法を 駆使して明らかにされてきた事実や仮説が、高速 AFM に よる1回の観察によって視覚的証拠として一目瞭然に明ら かにすることができる. 最近では、われわれのグループだけでなく、高速 AFM を導入した各国の研究グループからもさまざまなたんぱく 質や DNA への応用例が報告されつつある<sup>8)</sup>.一方で、 AFM の高速化は生体試料のみならず表面科学分野でも需 要は高いと思われる.本特集で解説されている高感度、高 精度技術と高速化技術を組み合すことができれば、原子ス ケールでの固体表面ダイナミクスも直接見えてくるであろ う.最近ではいくつかのメーカーから数秒で画像取得でき る AFM も販売され始めていることもあり、近い将来には 高速イメージングが AFM の標準仕様になる日がくるもの と期待される.

高速 AFM の開発は安藤研究室の多くの学生諸君の協力 で進められてきたものであり,感謝する.また,本稿で紹 介したミオシン V の研究は山本大輔博士(福岡大学),バ クテリオロドプシンの研究は柴田幹大博士(デューク大 学),山下隼人博士(慶応大学),神取秀樹教授(名古屋工 業大学)との共同研究の成果であり,厚くお礼申し上げる.

### 文 献

- B. Drake, C. B. Prater, A. L. Weisenhorn, S. A. Gould, T. R. Albrecht, C. F. Quate, D. S. Cannell, H. G. Hansma and P. K. Hansma: "Imaging crystals, polymers, biological processes in water with the atomic force microscope," Science, 243 (1989) 1586–1589.
- J. N. Lin, B. Drake, A. S. Lea, P. K. Hansma and J. D. Andrade: "Direct observation of immunoglobulin adsorption dynamics using the atomic force microscope," Langmuir, 6 (1990) 509– 511.
- C. Bustamante, D. A. Erie, D. Keller: "Biochemical and structural applications of scanning force microscopy," Curr. Opin. Struct. Biol., 4 (1994) 750–760.
- 4) M. Guthold, M. Bezanilla, D. A. Erie, B. Jenkins, H. G. Hansma and C. Bustamante: "Following the assembly of RNA polymerase-DNA complexes in aqueous solutions with the scanning force microscope," Proc. Natl. Acad. Sci. USA, **91** (1994) 12927–12931.
- H. Lin, D. O. Clegg and R. Lal: "Imaging real-time proteolysis of single collagen I molecules with an atomic force microscope," Biochemistry, 38 (1999) 9956–9963.
- 6) T. Ando, N. Kodera, E. Takai, D. Maruyama, K. Saito and A. Toda: "A high-speed atomic force microscope for studying biological macromolecules," Proc. Natl. Acad. Sci. USA, 98 (2001) 12468–12472.
- T. Ando, T. Uchihashi and T. Fukuma: "High-speed atomic force microscopy for nano-visualization of dynamic biomolecular processes," Prog. Surf. Sci., 83 (2008) 337–437.
- T. Ando: "High-speed atomic force microscopy coming of age," Nanotechnology, 23 (2012) 062001.

- T. Ando, T. Uchihashi and N. Kodera: "High-speed atomic force microscopy", Jpn. J. Appl. Phys., 51 (2012) 08KA02.
- 10) L. M. Picco, L. Bozec, A. Ulcinas, D. J. Engledew, M. Antognozzi, M. A. Horton and M. J. Miles: "Breaking the speed limit with atomic force microscopy," Nanotechnology, 18 (2007) 044030.
- M. Kitazawa, K. Shiotani and A. Toda: "Batch fabrication of sharpened silicon nitride tips," Jpn. J. Appl. Phys., 42 (2003) 4844–4847.
- 12) J. Kokavecz, Z. Tóth, Z. L. Horváth, P. Heszler and Á. Mechler: "Novel amplitude and frequency demodulation algorithm for a virtual dynamic atomic force microscope," Nanotechnology, 17 (2006) S173–S177.
- 13) N. Kodera, M. Sakashita and T. Ando: "Dynamic proportionalintegral-differential controller for high-speed atomic force microscopy," Rev. Sci. Instrum., 77 (2006) 083704.
- 14) N. Kodera, H. Yamashita and T. Ando: "Active damping of the scanner for high-speed atomic force microscopy," Rev. Sci. Instrum., **76** (2005) 053708.
- 15) N. Kodera, D. Yamamoto, R. Ishikawa and T. Ando: "Video imaging of walking myosin V by high-speed atomic force microscopy," Nature, 468 (2010) 72–76.
- 16) M. Shibata, H. Yamashita, T. Uchihashi, H. Kandori and T. Ando: "High-speed atomic force microscopy shows dynamic molecular processes in photo-activated bacteriorhodopsin," Nat. Nanotechnol., 5 (2010) 208–212.
- 17) T. Uchihashi, R. Iino, T. Ando and H. Noji: "High-speed atomic force microscopy reveals rotary catalysis of rotorless F1-ATPase," Science, **333** (2011) 755–758.
- 18) A. Miyagi, Y. Tsunaka, T. Uchihashi, K. Mayanagi, S. Hirose, K. Morikawa and T. Ando: "Visualization of intrinsically disordered regions of proteins by high-speed atomic force microscopy," Chem. Phys. Chem., 9 (2008) 1859–1866.
- 19) H. Yamashita, K. Voïtchovsky, T. Uchihashi, S. A. Contera, J. F. Ryan and T. Ando: "Dynamics of bacteriorhodopsin 2D crystal observed by high-speed atomic force microscopy," J. Struct. Biol., 167 (2009) 153–158.
- 20) S. Inoue, T. Uchihashi, D. Yamamoto and T. Ando: "Direct observation of surfactant aggregate behavior on a mica surface using high-speed atomic force microscopy," Chem. Commun., 47 (2011) 4974-4976.
- 21) M.-C. Giocondi, D. Yamamoto, E. Lesniewska, P. E. Milhiet, T. Ando and C. Le Grimellec: "Surface topography of membrane domains," Biochim. Biophys. Acta.-Biomembr., **1798** (2010) 703–718.
- 22) T. Sakamoto, I. Amitani, E. Yokota and T. Ando: "Direct observation of processive movement by individual myosin V molecules," Biochem. Biophys. Res. Commun., 272 (2000) 586– 590.
- 23) A. Yildiz, J. N. Forkey, S. A. McKinney, T. Ha1, Y. E. Goldman and P. R. Selvin: "Myosin V walks hand-over-hand: single fluorophore imaging with 1.5-nm localization," Science, **300** (2003) 2061–2065.
- 24) J. K. Lanyi: "Bacteriorhdopsin," Annu. Rev. Physiol., 66 (2004) 665–688.

(2012年9月11日受理)