揮発性物質による植物間情報伝達と早期病害ストレス検出基盤構築

研究代表者 木下奈都子 筑波大学

共同研究者 別役重之 筑波大学 杉田あき 総研大 Mathieu Bruggeman University of Strasbourg





研究室における木下(左端)、インターン、杉田(右端) (写真:渡辺政隆氏) キューガーデンにおける講演 (写真:新明由美)



ブルキナファソ農業・環境省における講演 地元中学校におけるワークショップ(中央奥が筆者)



中学校における植物分子生物学のワークショップ

#### 1. 研究の背景と達成目標

世界的な人口増加により 2050 年までに食糧生産を倍増する必要があると試算されている。同時に、農業 は世界の淡水資源の 8 割を消費し、リン酸鉱石を枯渇する勢いで化学肥料を生産・投入している。このよ うに大量の資源を投入したにも関わらず、潜在収量の 25%が害虫・病気ストレスによって損失されている (図1)。日本での害虫被害は、年間約 1 兆円である。この資源のロスを防ぐために、世界では年間 4 兆 円(300 万トン)の農薬が投入されている。化学農薬と病害虫耐性を付与された遺伝子組換え作物は一時的 に目覚ましい効果を上げた。しかし、この手法では既に抵抗性害虫が出現している。そのため、病害虫から 作物を保護する新しい技術が求められている。

本研究では、植物が害虫に曝されると、揮発性物質を放出して近隣の植物へ情報伝達するという植物の防 御機構に着目した。この揮発性物質には免疫活性化作用があり、これに反応して周りの植物の免疫系も活性 化される。この植物間コミュニケーションを可視化することで害虫被害をいち早く検知し、ピンポイントで 処理を行う予防型の精密農業の基盤開発を目的とする。達成目標は、被害植物からの香り物質を手掛かりに、 バイオイメージングを利用した周辺の健常植物による害虫被害の検知システムの開発、イメージングに関す る定量データの取得とモデル化、モニターシステムの効率化である。

## 2. 主な研究成果と社会、学術へのインパクト

- ・ 害虫から被害を受けた植物が放散する揮発性成分に反応して、隣接する植物が蛍光を発することに より早期な段階で害虫被害を検出できる技術基盤を構築した。
- 早期な段階でピンポイントとで害虫被害を特定することで、被害を最小限に止めることができるだけでなく、農薬の使用量を軽減することができる。資源の枯渇に対応できる持続的な農業方法の基盤技術である。
- 揮発性物質を介した植物間コミュニケーションは、生態学分野における知見の蓄積があるものの、 分子レベルでの理解は進んでいなかった。非破壊的手法を用いて、分子レベルでの反応を経時的に 解析することで、3次元での情報伝播のデータが得られる。分子レベルでの特異的な反応を定量化 することで、植物間コミュニケーションを数理モデル化することができる。
- ・ 圃場での揮発性物質を介した危険情報の伝播を数理モデル化することで、害虫のリスクを回避する
  農業方法の開発が可能になる。
- バイオイメージングの分野における定量はこれまで、ミクロなスケールが主なターゲットであった。
  このため自動的な定量方法も細胞レベルに限られていた。我々は、個体レベルでのシグナルを自動的に定量するメソッドを確立した。これまでマクロレベルでのイメージングの定量は手動で行われることが多いが、マニュアルによる解析は時間と労力という問題の上にヒューマンエラーが含まれる。イメージング分野におけるマニュアル解析でのヒューマンエラーは最大で400%にも昇ることが報告されている。新しく開発した方法は、解析速度と労働時間を削減できるだけでなく、ヒューマンエラーを軽減し、再現性が高い定量メソッドである。

## 3. 研究成果

化学生態学で知られる立ち聞き現象—植物が害虫による被害を受けると揮発性免疫活性物質(香り)を放ち、 周辺植物の免疫系を活性化する—を可視化するためのプローブとして免疫経路下流で免疫活性と共に発現

レベルが顕著に上昇するマーカー遺伝子 のプロモーターと蛍光タンパク質を結合 したキメラ DNA が導入された組み換え植 物を用いた。

この植物を用いて、まず傷害ストレスと 唾液吐き戻し物を害虫による食害ストレ スのモデルとし、この場合の被害植物にお ける免疫経路の活性化を確認した。傷害ス トレスのみでも蛍光シグナルを検出した ものの、傷害ストレスに唾液吐き戻し物が 加わるとより強いシグナルが得られ、唾液 吐き戻し物に植物の免疫系を活性化する 10 化含物解釋神理stugrescency.j.fregeroy.pg.lant leaves



図1食害ストレスによる免疫系の活性化 (Kinoshita and Betsuyaku, 2018より引用)



bur of the upper three leaves at 0 h. The solid line denotes the position of the same leaves after a 12-hour interval. Scale Bar: 5 mm (b) Sc of the upper three leaves at on. The solid line denotes the position of the same leaves after a 12-hour interval. Scale bal, Smith A rabidopsis leaves over 12 h of time-lawes after a 12-hour interval. Scale bal, Smith A rabidopsis leaves over 12 h of time-lawes indering from an overhead view. Dotted lines outline the toposition of the same leaves after a 12-hour interval. Scale Bar: 5 mm (b) Schematic. (Right) images from the leaves at 0. The solid line denotes the position of the same leaves after a 12-hour interval. Scale Bar: 5 mm (b) Schematic. (Right) images from the leaves at 0. (Top) Bright field (L (Right) images from the leaves after a 12-hour interval. Scale Bar: 5 mm (b) Schematic. (Right) images from the leaves at 0. (Top) Bright field (L (Right) images from the leaves at 0. (Top) Bright field (L (Right) images from the leaves at 0. (Top) Bright field (L (Right) images from the leaves at 0. (Top) Bright field (L (Right) images from the leaves at 0. (Top) Bright field (L (Right) images from the denotes the position of the same leaves after a 12-hour interval. Scale Bar: 5 mm (b) Schematic. (Right) images from the denotes the position of the same leaves after a 12-hour interval. Scale Bar: 5 mm (b) Schematic. (Right) images from the denotes the position of the same leaves after a 12-hour interval. Scale Bar: 5 mm (b) Schematic. (Right) images from the denotes the position of the same leaves after a 12-hour interval. Scale Bar: 5 mm (b) Schematic. (Right) images from the denote at 0. (Bottom) Representative view of 70 frames using a single ROI for 24h. (c) Measurement of YFP intensity at 1. (f) and the denotes at 1. (f) and the denotes at 1. (f) the same leaves at 0. (f) for the denotes the denotes at 1. ring 24 h in 70 frames using ROI from b. Each square indicates a single frame.



SHOP 2474 h. Compute setart of the experiment. Buce say the start set as a start with the Bala r: 5 mm (b) Examples of fixed ROI (square) and manually defined ROI following plant sha 5 mm (b) Examples of fixed ROI (square) and manually defined ROI following plant hues of brightness were measured using FILI software with a fixed ROI (square) and manual s of brightness were measured using FILI software with a fixed ROI (square) and manual s of brightness were measured using FILI software with a fixed ROI (square) and manual s of brightness were measured using FILI software with a fixed ROI (square) and manual s of brightness were measured using FILI software with a fixed ROI (square) and manual software wi

fixed square ROI (Figure 2) left), the shape of the plant overcome the square ROI (Figure 2) left), the shape of the plant overcome the square ROI (Figure 2) left), the shape of the plant automated as registered as the ROI (Figure 2) right). registered as the ROM Figure 21年前時法定量するためには、共知代の加強t ince it wa 動行前用食行者定量節用力引行運行有高及要的活的った(影響正定3a eef the Fanterissister in the trivister is see we are to in an israps wasthed units of Kaling and the state of th suredulte signation tensity sites to register that is end of the states of the states and the second states an thiteistedta som nan 長海海 開始 市子 約月 前子 約月 前子 10 日前 10 日 bited finising Roll putter prostically fracting of Rollsh Figure field in a gas palong tors, was supplianed on the incased edt Dending popular another wally then given signales a here's miges another was the stand of the second and the se trevitien than fixed setter Ricks This can be in plained at senarate changed to retain specificity after chaisned over ice hsites that in of noise diverted the minimization of d. is essential for precision of the measurements the then kerner manually tracing plant shapes. Because - converted the data to gravscale (Figure 3b, 3c, 3g) The ne reduct植物個体的範疇 of frames analyzed, temporal threshold of gravscale images from the Texas Red filter ground when manually aracing plant shapes. Because - converted the data to gravscale (Figure 3b, 3c, 3g) The the limited number of frames analyzed, temporal threshold of gravscale images from the Texas Red filter ground when manually aracing plant shapes. Because - converted the data to gravscale (Figure 3b, 3c, 3g) The the limited number of frames analyzed, temporal threshold of gravscale images from the Texas Red filter ground when manually aracing plant shapes. Because - ルをconverted the data to gravscale images from the Texas Red filter solution was also reduced over time. We were able to was adjusted to represent Texas Red filter and bright field he limited humber of trames analyzed; temporal threshold of grayscale images from the Texas Red

Middle, Midia sindicates RC a. (c) Average h frame. (c)

using the nition using king ROI. r tracking edure. procedur a aroan Paro Gersied also are scengess ged fielghti

was adjusted to represent Texas Red filter and brigh

lution was also reduced over time. We were able to

この手法は、非侵襲的なイメージング法を用いたとのFylightの画像解析を定量的な解析 for Fala 応告であるLin Security Biology きる。 蛍光・発光タンパク質を用いた遺伝子工学によって、細胞・組織と言ったミクロなレベルでの分子的な動態 が明らかになっているものの、個体が高次に協調して機能物的もの2019年態系和panase、智慧磁や工學を用いたみ Molecular メージング解析はほとんど皆無であった。我々は、遺伝子工学と非侵襲的な画像解析を組み合わせ、個体間にお けるコミュニケーションを可視化するシステムを構築し、シームレスな自動定量法を開発した。物理的に固定されず に「ゆらゆらと動く植物」の輪郭を自動的に認識し、そこへ目的とする蛍光シグナルを重ね合わせるプログラミング

を行うことで、タイムラプス解析における多数のフレームを一度に解析する。新しく考案された方法では、(1)物理的 に植物を固定するといったバックグラウンド・ストレスによるノイズを軽減、(2)定量作業における労力・時間の削減、 (3)マニュアル作業によるヒューマンエラーを減らすことができる手法である。

## 4. 今後の展開

複数のストレス応答性シグナル伝達経路の活性化を同時に解析することで、病害虫などの生物ストレ スのみでなく、水分条件や栄養といった環境情報のモニタリングを同時に行いたいと考えている。さら に、土壌中の微生物環境をも可視化することで生態系の包括的なデジタル化を試みたいと考えている。 これによって、今まで、主に生物種の多様性とその数で定量化されていた生態系を非侵襲的な技術で経 時的に捉えることができる。環境に優しい、持続的な方法で環境をモニタリングすることで、ストレス の進行を予測することができる。これまで細胞レベルでのミクロな解析が主流だったバイオイメージン グ分野において、マクロなイメージングを開拓するだけでなく、遺伝子レベルでのシグナル経路特異的 な応答を生態系レベルで捉えることが可能になると考えている。

## 5. 発表実績

#### 【原著論文】

**<u>Kinoshita, N.</u>**<sup>#</sup>, Sugita, A., Lustig, B., Betsuyaku, S., Fujikawa, T., Morishita, T. Automating measurements of fluorescent signals in freely moving plant leaf specimens. *Plant Biotechnology* 36:7-12(2019) <sup>#</sup>**corresponding author** 表紙へ掲載 (図 4)

Kuramitsu, K.<sup>#</sup>, Ishihara, T., Sugita, A., Yooboon, T., Matsumori, Y., Yamada, H., <u>Kinoshita, N.</u><sup>#</sup> The attraction of *Tremex apicalis* (Hymenoptera: Siricidae: Tremecinae) and its parasitoid *Ibalia japonica* (Hymenoptera: Ibaliidae) to the fungus *Cerrena unicolor Journal of Hymenoptera Research* 68:37-48 (2019) <sup>#</sup>co-corresponding author

<u>Kinoshita, N. <sup>#</sup></u>, Betsuyaku, S. The effects of Lepidopteran oral secretion on plant wounds: a case study on the interaction between *Spodoptera litura* and *Arabidopsis thaliana*. *Plant Biotechnology* 35: 237 (2018) <sup>#</sup>corresponding author

<u>**Kinoshita**, N.</u><sup>#</sup>, Arenas, C., Chua, N-H<sup>#</sup>. Visualizing nuclear-localized RNA using transient expression system in plants. *Genes to Cells* 23:101-105 (2017) <sup>#</sup>**corresponding author** 

# 【講演】

<u>木下奈都子</u>日本学術振興会フォトニクス情報システム第179委員会「光学センシングの精密予防農業への応用の試み」(東京、2018年10月)

外務省「日本ブランド発信事業(多層的ネットワーク構築)」

<u>Kinoshita, N.</u> Stress responses in plants: from stress adaptive developmental plasticity to digitalizing interspecies communication (王立キューガーデン、イギリス、2017年7月)

<u>Kinoshita, N.</u> Abiotic and Biotic Plant Stress Responses: with emphasis on adaptive developmental plasticity and digitalizing interaction between plant-insect-symbiotic fungi (英国ロザムステッド研究所、イギリス、2017年7月)

<u>Kinoshita, N.</u> Future agriculture: from natural genetic resources to precision farming ブルキナ ファソ (アフリカ) 国立農業・環境省 (ブルキナファソ、2017年7月)

【知的財産】

<u>木下奈都子</u>「植物のストレスの検出方法及び植物における発光タンパク質の検出方法処理装置、画像処理シ ステム及び画像処理プログラム」国際特許出願 PCT/JP2018/039554

木下奈都子 「画像処理装置、画像処理システム及び画像処理プログラム」特許出願 2017-205564