



群感受野技术在感知觉的脑机制研究领

BOLD)

BOLD

(

)

1.1 刺激及程序

(1)

[13, 20]

[1, 13, 20]

[1-4]

[25]

1.2 数据分析

BOLD

BOLD

$[y(t)]$

BOLD

$[p(t)]$

[1]

$[g(x,y)]$

3

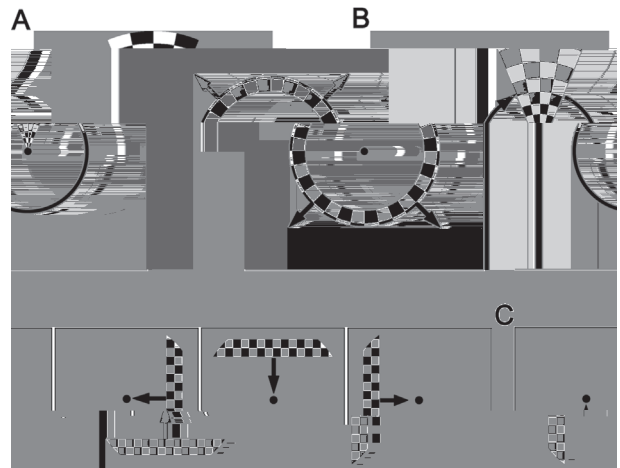
2

x_0

y_0

σ

“ ”)^[25]



1 pRF技术的研究方法

B

C

A

$$\begin{aligned}
 & [s(x,y,t)] \\
 & \quad 1 \\
 & \quad 0 \\
 & \quad [g(x,y)] \\
 & \quad [s(x,y,t)] \\
 & \quad [r(t)] \\
 r(t) & = \int_{x,y} s(x,y,t)g(x,y) \\
 & \quad h(t) \quad r(t) \\
 & \quad \text{BOLD} \\
 & [p(t)] \\
 p(t) & = r(t) * h(t) \\
 & \quad \text{BOLD} \quad [p(t)] \\
 & \quad \text{BOLD} \quad [y(t)] \\
 & \quad (y(t) - p(t)\beta)^2
 \end{aligned}$$

2 pRF技术的应用

2.1 基于pRF位置信息的应用

[8, 10, 13, 20]

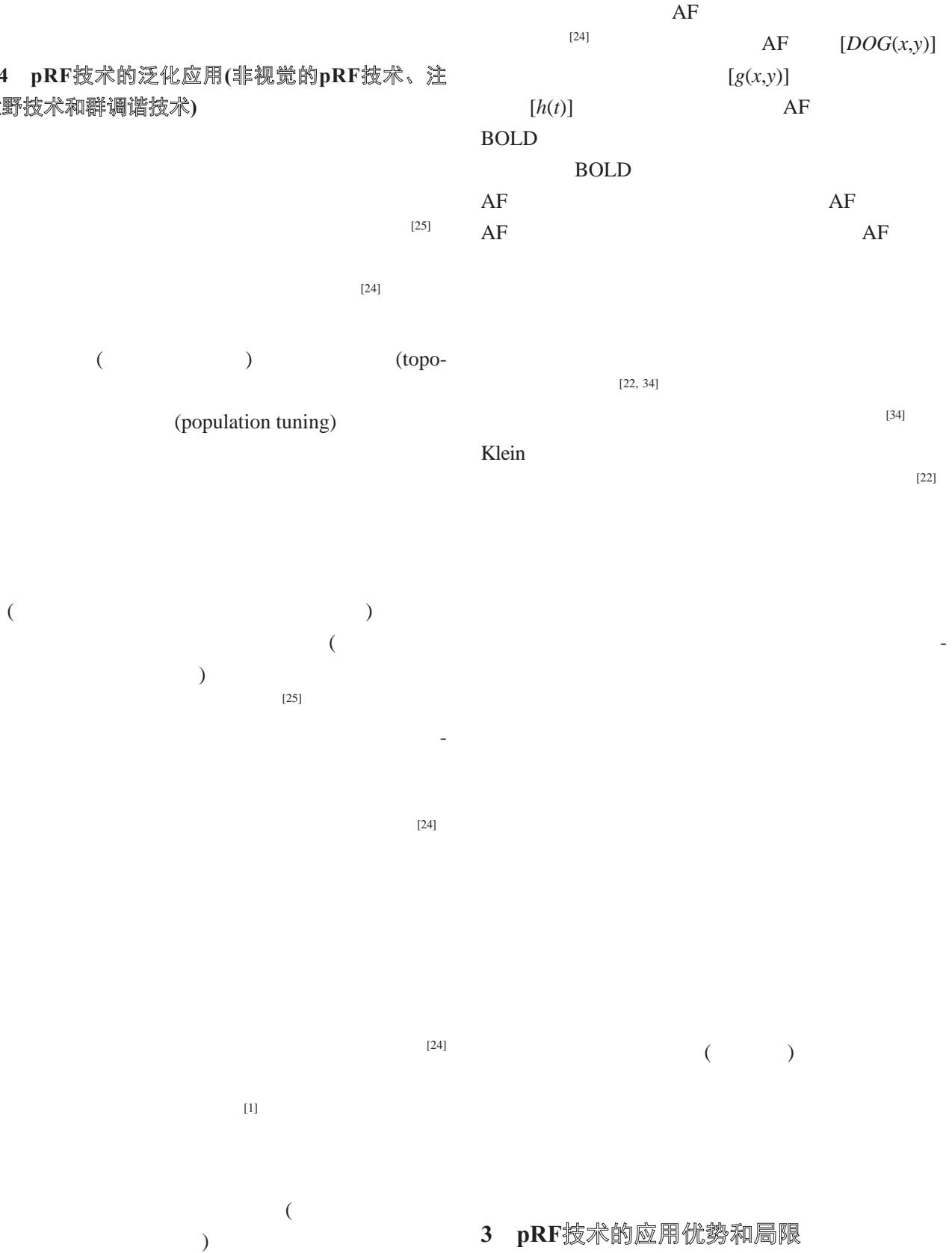
([25]

[24])

• R](Ù@

- t Ú

2.4 pRF技术的泛化应用(非视觉的pRF技术、注意野技术和群调谐技术)



3 pRF技术的应用优势和局限

4 总结和展望

() ()

[1] (7T)

(6) (

1

“ ”

[g(x,y)]

())

[38]

()

([37]

()

) (

()

参考文献

1 -

2 -

3

4

5

6 -

7 -

6 参考文献

7

-D,U D€v J P

I B IŃ Y -E P B` •đ'0 Y FBVH Y

27	-	36	
28	-	37	-
	-		-
30		38	
			-
31			-
	-	40	-
32	-	41	
	-		
33		42	
34	-	43	
35		44	