

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]

$[g(x,y)]$

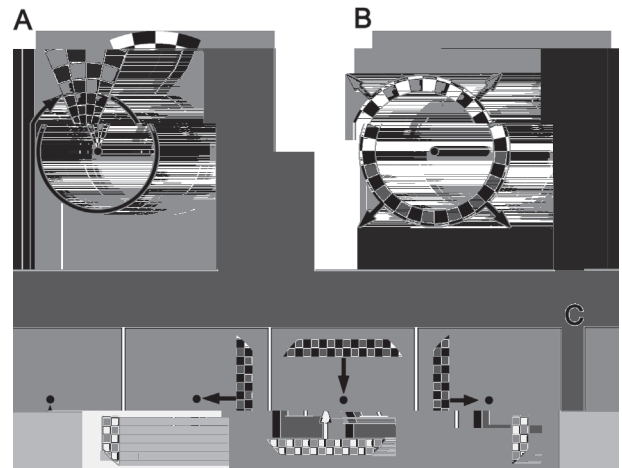
3

2

x_0

y_0

σ



“ ”)^[25]

1 pRF技术的研究方法

B

C

A

$$r(t) = \int_{x,y} s(x,y,t)g(x,y) \cdot h(t) \cdot r(t) \cdot \text{BOLD}$$

$$p(t) = r(t) * h(t)$$

$$\text{BOLD} = \frac{1}{\beta} (y(t) - p(t)\beta)^2$$

2 pRF技术的应用

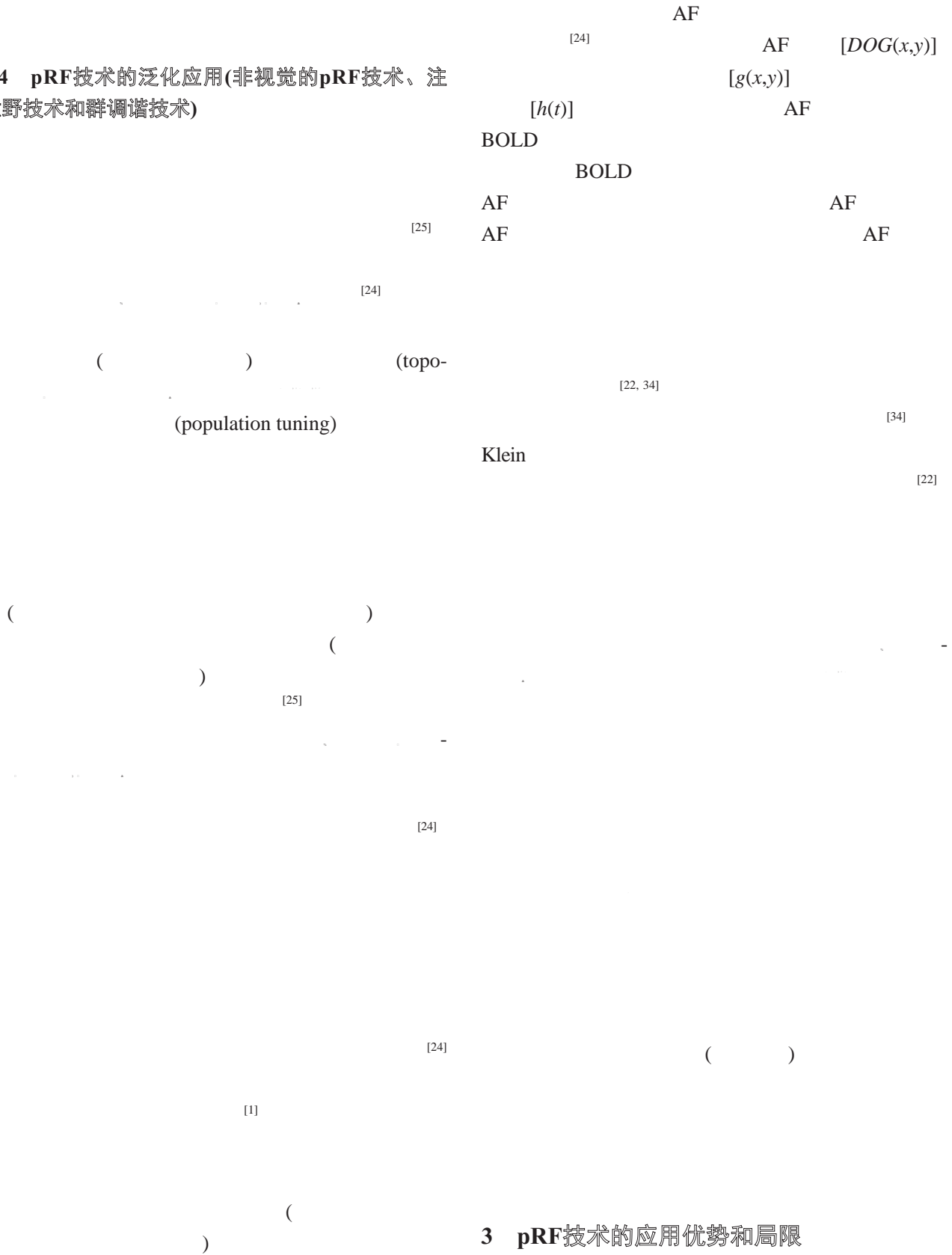
2.1 基于pRF位置信息的应用

[8, 10, 13, 20]

[24] ([25]

!

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 -

6FD00JEDWIFHSBODIE

7.
7

1
7

B130Q

10321 11307

7

3u6D0 0E@000EDISp01HHR0j6C1 11607 %0020

7ÀHD00DQÁ 00E±

7 p4gX000E0TTE

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