

1. La pureza de excitación de un estímulo de color está correlacionada con:

- A) El brillo.
- B) El matiz.
- C) La saturación.

2. ¿Cuál es la unidad de medida que los psicólogos utilizamos para expresar el tamaño retiniano de un estímulo?:

- A) Grados de ángulo visual.
- B) Frecuencia espacial.
- C) Contraste.

3. Imagine que tenemos un enrejado de onda cuadrada de tres ciclos de frecuencia espacial y un valor de contraste igual a 0,50. ¿Cuál será la frecuencia del primer componente sinusoidal resultante de aplicar el análisis de Fourier? :

- A) Tres ciclos.
- B) Nueve ciclos.
- C) Cinco ciclos.

4. Un objeto que se encuentre dentro del horóptero proyectará su imagen a:

- A) Puntos correspondientes de ambas retinas.
- B) Los puntos nodales de cada ojo.
- C) El área de fusión de Panum.

5. Para el conexionismo es fundamental el concepto de:

- A) Modularidad.
- B) Modelos simbólicos.
- C) Unidades ocultas.

6. Los llamados “detectores de bichos” del sistema visual de las ranas:

- A) Se sitúan preferentemente en el córtex visual.
- B) Se sitúan preferentemente en el tálamo.
- C) Se sitúan preferentemente en la retina.

7. Las investigaciones de David Marr:

- A) Ponen un énfasis especial en estudiar el papel de las neuronas.
- B) Persiguen, como último fin, la construcción de una máquina que sea capaz de ver.
- C) Ponen un énfasis especial en estudiar el papel de las neuronas y persiguen, como último fin, la construcción de una máquina que sea capaz de ver.

8. La teoría de Hurvich y Jameson sobre la codificación del color está apoyada por los resultados de los experimentos de:

- A) Igualación de color.
- B) Igualación escotópica.
- C) Cancelación de matiz.

9. El sistema de visión escotópica es un sistema adaptado a situaciones de nivel de iluminación:

- A) Baja.
- B) Intermedia.
- C) Alta.

10. Señale el emparejamiento correcto de las siguientes opciones en relación con la disparidad binocular:

- A) Disparidad no cruzada – objeto situado entre el punto de fijación y el observador.
- B) A mayor disparidad no cruzada – mayor alejamiento del objeto respecto del observador.
- C) Disparidad cruzada – objeto más allá del punto de fijación.

11. Los estereogramas de puntos aleatorios contruidos por Bela Julesz son dos medias-imágenes:

- A) Idénticas entre sí punto a punto.
- B) Diferentes entre sí como fruto de una rotación de 180^0 de una de las imágenes.
- C) Presentadas monocularmente (una en cada retina) para generar un patrón tridimensional.

12. En la famosa figura reversible de Rubin (1915), en la que puede percibirse una copa, también puede/n percibirse:

- A) Una casa.
- B) Dos caras.
- C) Un árbol.

13. Señale la opción que contenga un principio de agrupamiento perceptivo INTRÍNSECO:

- A) Región común.
- B) Buena continuación.
- C) Cohesión de elementos.

14. Según sugieren las investigaciones de Peterson y colaboradores y de Lowe (1987), ¿pueden los procesos de reconocimiento de objetos comenzar a operar antes de que se completen los procesos de segregación figura-fondo?

- A) No, porque para reconocer un objeto es necesario previamente segregar ese objeto del fondo (o de otros objetos).
- B) Sí, porque antes de que comiencen los procesos de segregación figura-fondo, ya se ha completado de manera definitiva el proceso de reconocimiento de los objetos.
- C) Sí, porque algunos procesos de reconocimiento actúan en paralelo al proceso de segregación figura-fondo.

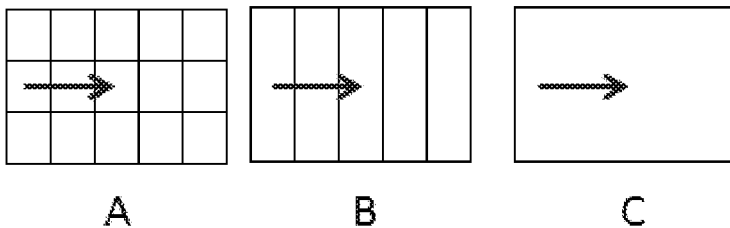
15. ¿Cuál es la principal conclusión del experimento de Driver y Baylis (1996) para investigar la asignación de bordes en patrones de figura-fondo?

- A) El borde se asigna al fondo.
- B) El borde se asigna al agregado.
- C) El borde se asigna a la figura.

16. Un observador muy sensible:

- A) Poseerá un umbral de detección mayor que otro menos sensible.
- B) Poseerá un umbral de detección menor que otro menos sensible.
- C) Detectará movimiento con una magnitud mayor que otro menos sensible.

17. Según los estudios de Aubert (1886):



- A) Umbral de movimiento de $A > C$.
- B) Umbral de movimiento de $C = A$.
- C) Umbral de movimiento de $C > A$.

18. El hecho de que percibamos el movimiento de la luna a través de las nubes movidas por la acción del viento se denomina:

- A) Movimiento inducido.
- B) Movimiento auto-cinético.
- C) Movimiento aparente.

19. Según Duncker (1929), el movimiento inducido se debe a:

- A) Que el sistema visual es más sensible al movimiento relativo entre dos objetos que al de un único objeto.
- B) Consecuencia del desplazamiento relativo de los objetos en el campo visual.
- C) Que el sistema visual asume que el objeto mayor permanece inmóvil y asigna movimiento al menor.

20. La simetría en patrones generados por rotación:

- A) Se detecta de forma automática.
- B) Se detecta sin esfuerzo.
- C) Requiere un escrutinio detallado de los patrones.

21. La Teoría de integración de características predice que en una tarea de búsqueda visual la detección de un objetivo que se diferencia de los distractores en una característica simple:

- A) Es automática.
- B) Se verá afectada por el número de distractores.
- C) Requiere atención.

22. Según la Teoría de integración de características, la combinación de características para formar un objetivo dará lugar a la formación de conjunciones ilusorias cuando:

- A) La atención está sobrecargada.
- B) Se presta atención a múltiples objetos.
- C) a y b son ciertas.

23. El paradigma en el que se presentan dos estímulos simultáneos y uno de ellos no se percibe aisladamente es el procedimiento de:

- A) Enmascaramiento.
- B) Suma subumbral.
- C) Adaptación selectiva.

24. En TDS un valor de d' negativo podría indicar:

- A) Un criterio conservador.
- B) Ausencia de detección.
- C) Que los observadores han contestado lo contrario de lo que debían.

25. En TDS un valor del criterio mayor que 1 indicaría:

- A) Criterio estricto.
- B) Criterio no sesgado.
- C) Criterio laxo.

26. En TDS las instrucciones que proporciona el experimentador para que el observador adopte un criterio más estricto o más laxo se refleja en:

- A) La tasa de aciertos.
- B) La tasa de falsas alarmas.
- C) Ambas.

27. Indique qué modelo encaja mejor con la representación de objetos naturales:

- A) Marr y Nishihara.
- B) Reconocimiento por componentes.
- C) Descripciones estructurales.

28. Ordene los modelos de mayor a menor adecuación para explicar el reconocimiento visual humano:

- A) Biederman. Marr y Nishihara. Descripciones estructurales.
- B) Marr y Nishihara. Biederman. Reconocimiento por componentes.
- C) Biederman. Descripciones estructurales. Marr y Nishihara.

29. El estudio de Bradshaw y Wallace (1971) verificó que:

- A) Las características de las caras se procesan en paralelo.
- B) Las características de las caras se procesan de forma secuencial.
- C) Las características de las caras se procesan de forma secuencial o en paralelo, depende de los requerimientos de la tarea.

30. El efecto del contexto en el reconocimiento de caras se manifiesta cuando:

- A) Se identifican peor los rasgos aislados.
- B) Se identifican peor los rasgos en una cara normal.
- C) El efecto del contexto no se ha estudiado en el reconocimiento de caras.