阪南大学 大学院 企業情報研究科 林 勲

Computational model in early vision of brain: Perceptual grouping

Hannan University, Graduate School of Corporate Information Isao Hayashi

Abstract The physical data in the aperture experiments is significant to analyze human visual system and formulate visual neural networks. We analyze here the perceptual grouping under changing radius, distance between circles, movement direction, and the display time in the aperture experiment. Moreover, we discuss the influence of attention mechanism with this phenomenon. Additionally, we discuss a new input layer using Gabor function in the TAM network which is a biologically-motivated neural network, to realize receptive field of human visual cortex.

Keywords: Vision, Perceptual Grouping, Apetrure Problems, Neural Networks, Gabor Function

1.はじめに

網膜の視覚情報は受容野に対応した各細胞で処理され、 対象の知覚はより上位の視覚連合野で認識される [1]. しかし,細胞から全体像を処理するメカニズムはいま だ解明されていない.視覚構造を解析する一つの実験に Aperture 実験 [2] がある (図1参照). モニター中央に - つの円が表示され , 基本線分が法線方向に右下から左 上方向に移動する.基本線分の移動中に両側に2つの 別の円が表示され、刺激線分が円内を鉛直上方向に移動 する.基本線分と刺激線分が連続した一直線として知覚 グルーピングされた場合には,基本線分の運動方向は変 更したように知覚され,刺激線分と同方向となる[3,4]. 仁科ら [2] は,線分の呈示時間が長いほど知覚されやす いことを示し,線分上の各点の速度が局所的相互作用に よって線分全体に拡散するモデルを提案している.しか し,呈示時間が 550ms 以上の低速度領域では,むしろ 知覚認識率が下降する傾向がある [5,6].ここでは,仁 科らの結果を追認するとともに,全方位角と呈示時間に 対する知覚を検証し,知覚と注意の機構の関係について 議論する

一方,多くの視細胞モデルが研究され[7-11],受容野のモデル化[12-16]の研究が推進されている.受容野の有用なモデルの一つにガボール関数[17,18]がある.ガボール関数はガウス分布と正弦・余弦関数からなる関数であり,任意の周波数成分を抽出するフィルタリング機能をもつ.ここでは,ガボール関数を用いて, TAM(Topographic Attentive Mapping)ネットワークの入力層に受容野構造を構築する手法について議論する. TAM ネットワーク[11],[19,20]は,入力層,基盤層, カテゴリー層,出力層の4層からなり,ガングリオン細胞から外側膝状体,第一次視覚野を模擬している.入力 層では,ガボール関数を用いて受容野内の輝度情報から 画像対象のエッジや基本形状を抽出し,ガボール関数の フィルタリング機能によって受容野の8方向成分を抽 出する.その成分を濃度化してTAMネットワークの分 布データを構成する.この入力値と中間層のカテゴリー 層,上位層のクラス層における共振学習により,画像対 象を認識できる.ここでは,文字認識の例を用いて本手 法の有効性について議論する.



Fig. 1: Aperture Experiment Fig. 2: -45 Degrees

2. Aperture 問題による初期視覚処理での運動知覚

2-1 Aperture 実験

実験は富士通製 PC(FMV-6550DX4e) と17 インチカ ラーディスプレイ FMV-DP9713 (垂直周波数 85.0KHz, 水平周波数 68.7KHz)を用いた.被験者を支持装置で 緩やかに固定し,ディスプレイとの距離の剰余変数を 50cm に統制した.まず,全方位角に対する知覚認識率 を調べた.円の半径を35mm と固定し,呈示時間を50 ~1200ms,円の中心間距離を80,85,95,100,110mm, 基本線分の方位角を0°~315°,刺激線分の挿入角度 を-45°,0°,+45°として知覚を調べた.20歳代前半 の5名の被験者に対し,一人当たり3回の無作為の知覚 の有無の回答を得て知覚認識率を計算した.図2に呈示 時間が 1000ms,刺激線分が-45°のときの結果を示す. 結果では,円間距離が短くなるほど知覚が上昇し,長い 場合に低下する仁科らの依存性を支持した.また,水平 方向(0度,180度)および鉛直方向(90度,270度)で は知覚認識率が高く,それ以外の方位角では知覚が低く なった.



Fig. 3: Perceptual Rate

次に、呈示時間に対する知覚実験を行なった、基本線 分の方位角を 135°, 刺激線分の方位角を-45°(鉛直上 方) に固定した.円間距離を 95mm,半径を 30,35,40, 45mm,呈示時間を100~1150msとして知覚を調べた. 20歳代の3名の被験者に対し,各条件を無作為に選択 し,一人当たり10回の知覚の有無の回答を得て知覚認 識率を計算した.結果を図3に示す.全体的に,呈示時 間が長くなるほど知覚認識率が上昇することがわかる. しかし,550ms以上の遅い呈示時間では,知覚認識率 が低下している.知覚認識率に対する呈示時間の有意性 を検証するため,円の半径(mm)に対する中心間距離 (mm)のギャップ比率が 0.37 となる条件において,分散 分析表を計算した(表1).条件(呈示時間)のF値は自由 度 (7,14)の有意水準 1%の臨界値 4.28 よりも大きい.し たがって,呈示時間によって知覚グルーピングに1%水 準で有意な差があったと結論することができた.

さらに,550msの知覚認識率から700~1150msの知 覚認識率の下げ幅を計算し,その結果を表2に示す.お おむね知覚認識率はマイナス傾向にある.また,ギャッ プ比率を一定にした実験,呈示時間を昇順と降順で与 えた実験,および被験者に呈示時間を告知した上での実 験もあわせて行なった.しかし,通常の実験結果と同様 に,呈示時間は550~1150msにおいて知覚認識率が下 がった.

Table 1: Influence of Display Time to Perceptural Grouping

変動因	平方和	自由度	平均平方	F 値	臨界値
時間	1.270	7	0.181	13.364	4.28
個人	0.869	2	0.434	31.996	6.51
残差	0.190	14	0.014		
全体	2.329	$\overline{28}$			

Table 2: Deviation of Perceptural Rate between 550-1150ms

Fig.5	700	850	1000	1150
30 mm	-0.033	+0.1	+0.033	+0.1
$35 \mathrm{mm}$	+0.067	-0.067	-0.067	+0.033
40 mm	-0.1	-0.067	0.0	-0.067
$45 \mathrm{mm}$	-0.067	-0.067	-0.267	-0.1
平均	-0.033	-0.025	-0.075	-0.009

550ms ~ 1150ms において知覚認識率が低下する原因 として,周辺円よりも中心円に注意が集中することに よる注意機構が関与していると考えられる.これを確認 するため,注意を周辺円に分散させる実験を行った.具 体的には,周辺円付近に刺激信号を与えて,呈示時間が 長い領域で知覚認識率を上昇させることを試みた.円の 半径を35mm,円間距離を95mm,基本線分の方向角を 135°に固定し,刺激線分の挿入角度を-45°,0°,+45 °,呈示時間を100~1150msとして,運動知覚の認識を 調べた.与える刺激信号として次の4種類を設定した.

- (1) 挿入円の円弧を太くする.
- (2) 挿入円の円弧を点滅させる.
- (3) 挿入円外部に赤点滅刺激を与える.
- (4) 挿入線分を赤色にする.



Fig. 4: Total Results

20歳代の3名の被験者に対し,刺激信号を与えない 実験との合計5種類を行ない,一人当たり10回の知覚 の有無の回答を得て知覚認識率を計算した.結果を図4 に示す.呈示時間550msを境として長い呈示時間に対 して知覚認識率が降下している.刺激信号を与えた場合 と与えない場合との一致性を見るため,相関係数を計算 した(表3).刺激信号なしと刺激信号を挿入した知覚認 識率との相関は高く,長い呈示時間における知識認識率 の低下は刺激信号に依存しないことがわかる.

当初,周辺円付近に刺激信号を与えることにより,注 意が周辺に拡散し呈示時間が550ms以上でも知覚認識 率は低下しないだろうと予想した.しかし,この予想に 反して,刺激信号を与えた場合でも知覚認識率は上昇し なかった.この原因を解明するため,刺激信号を与えた 各実験についてより検分した.挿入円外部に点滅刺激を 加えた場合の実験結果を図5に示す.なお,知覚認識率 は実線で示し標準偏差値は波線で示す.知覚認識率の最

Table 3: Correlation Coefficient

Table 4: Result of Flashing Stimulus

		信号なし	大い円弧	占滅円弧	占滅刺激	
					VU/164/00/11	1
	太い円弧	0.41	—	—	_	
	点滅円弧	0.65	0.12	—	_	DI
ĺ	点滅刺激	0.71	0.51	0.26	—	
ĺ	線色変化	0.48	0.74	0.33	0.59	mi
						- 1111
						VA
						CT.

大値と最小値を帯幅で示す.知覚認識率と標準偏差値は 呈示時間が 550ms より短い場合には上昇傾向にあるが 550ms より長い場合には一貫性がない.

特に,呈示時間 850ms における知覚認識率は 700ms より下降していているが標準偏差値は上昇しており,最 大値と最小値の偏差も大きい.さらに,850ms 付近での 標準偏差値は 100ms ~ 550ms での同じ知覚認識率の標 準偏差値と比較しても同じとは限らない.他の実験結果 でも同様な現象が見られた.この知覚認識率と標準偏差 との関係を明らかにするため,各呈示時間 t における次 の γ_t を計算した.

$$\gamma_t = \frac{SD_t}{|PR_t - 0.5|}$$

ただし, SD_t は呈示時間tでの標準偏差値であり, PR_t は知覚認識率である.

図 5 の結果を表 4 に示す.ここで, VAR は分散値で あり, Com. は呈示時間 850ms を 1 とした場合の標準偏 差値の比較である.呈示時間 850ms における γ は高く, 前後の 700ms や 1000ms の呈示時間値と比較しても高 い.また,知覚認識率が類似の 250ms と比較してもそ の標準偏差値は高い.他の実験結果でも同様に呈示時間 700ms ~ 1000ms において γ が高くなる現象が見られた.



Fig. 5: Flashing Stimulus

2-2 考察

今回の実験では,まず,全方位角,半径と円間距離に 対する知覚認識率を確認した.また,ギャップ比率が一 定の場合には,知覚の認識率が同じ挙動を示すことを 確認した.一方,呈示時間の知覚認識率に対する有意性 を確認した.また,短い呈示時間だけでなく,呈示時間 が550ms~1150msにおいても知覚が低下する結果を得

ŀ					Displa	y Time			
		100	250	400	550	700	850	1000	1150
	PR	0.05	0.63	0.73	0.73	0.67	0.58	0.70	0.55
	max	0.3	1.0	1.0	1.0	0.8	0.8	0.9	0.8
l	min	0.0	0.2	0.3	0.3	0.4	0.1	0.3	0.2
	VAR	0.01	0.50	0.52	0.48	0.13	0.48	0.22	0.23
	$^{\mathrm{SD}}$	0.10	0.71	0.72	0.69	0.37	0.69	0.47	0.48
ļ	γ_t	0.22	5.46	3.27	3.00	2.18	8.63	2.35	9.60
1	Com.	-	0.63	-	-	-	1.00	-	-

た.この呈示時間 550ms 以上での知覚認識率の下降が 注意に由来すると考え,各種の刺激信号を与える実験を 行なった.しかし,予想に対して知覚認識率は上昇しな かった.結論として,注意の機構は知覚認識率の下降と 関係がない.

一方,呈示時間700ms~1000ms付近において γ の値 が高くなる現象を確認した.C.C.Pack [4] はマカクザ ルに対するAperture実験から,MT 野では,刺激時間 60ms以下の速い速度では線分の法線方向に反応するが, 60ms以上の遅い運動対象に対してはその運動方位に反 応すると述べている.また,Cropper [21] は短い刺激信 号の呈示に対して通常と異なる視覚メカニズムが存在す ると述べている.こららの報告によれば,視覚機構は呈 示刺激の速度に依存してその処理過程を切り替えている 可能性を示唆している.本実験での γ が高くなる現象 が呈示刺激に対する視覚機能の切り替えを示しているか は明らかでないが,知覚認識率が上昇する短い呈示時間 帯と知覚認識率が下降する長い呈示時間帯の境界におい て, γ が高くなることは興味深い.

3.ガボール型受容野入力を持つ視覚計算論的モデル

3-1 ガボール関数による受容野

人間の受容野のモデルとしてガボール関数は有用である.ここでは,受容野入力構造としてガボール関数を用いた TAM ネットワークについて議論する.一般に,正弦関数型ガボール関数は x と y による二次元平面上で定義される.

$$G(x,y) = Ke^{-\frac{1}{2}(\frac{(x-\mu_x)^2}{\sigma_x^2} + \frac{(y-\mu_y)^2}{\sigma_y^2})} \times \sin\left(2\pi f_x x \cos\theta + 2\pi f_y y \sin\theta + \phi\right) (1)$$

ただし, $-F/2 \le x \le F/2$, $-F/2 \le y \le F/2$ であ り, K は振幅, (μ_x, μ_y) はガボール関数の中心, $\sigma_x \ge \sigma_y$ は標準偏差, $f_x \ge f_y$ は周波数を表す.また, θ はガ ボール関数の方向選択性の角度であり, ϕ は位相を表す. $\phi = \pi/2$ の場合には,正弦関数型ガボール関数は余弦 関数型ガボール関数と等しくなる.図6にガボール関 数の例を示す.ただし, F = 20, $(\mu_x, \mu_y) = (0.0, 0.0)$, $\sigma_x = 2.0$, $\sigma_y = 2.0$, $f_x = 1.0$ Hz, $f_y = 1.0$ Hz, $\theta = 0^\circ$, $\phi = 0.0 \ge 0$ ている.

ガボール関数を用いた受容野と TAM ネットワークへ の分布データの構成法を図7に示す.ただし,外界視野 として画像データを仮定し、その大きさを16 (pixel) × 16 (pixel) とする.まず、受容野の大きさR (pixel) × R (pixel) により入力画像を分割する.分割数をDとす る.次に、各受容野において、F (pixel) × F (pixel) の フィルターサイズのガボール関数による畳み込み計算を 行い、受容野内で $R \times R$ の 8 方向選択成分を抽出する. これを分布データとして TAM ネットワークへの入力値 とする、図7では、R = 8、入力画像の分割数が4個 であるので、分布データの離散値の個数は64個、TAM ネットワークの入力属性は32個となる.



Fig. 6: Gabor Function



Fig. 7: Receptive Fields Using Gabor Function

3-2 受容野入力を持つ TAM ネットワーク

TAM ネットワークの構造を図 8 に示す.入力層では, ガボール関数を用いて第 i 番目の属性における分布デー タ f_{ih} , $i = 1, 2, \dots M$, $h = 1, 2, \dots L$ を構成する.た だし, M は 8 × D であり, L = R × R である.カテ ゴリー層では,属性ノードの分布データ f_{ih} と学習パラ メータ w_{jih} との活性値 x_{ji} を計算し,出力層への出力 y_j を得る.

$$y_j = \prod_{i=1}^M x_{ji} = \prod_{i=1}^M \frac{\sum_{h=1}^L f_{ih} w_{jih}}{1 + \rho^2 b_{ji}}$$
(2)

ここで, ρ はビジランス・パラメータ, b_{ji} は抑制パラメータである.

TAM ネットワークの出力値 K は次式より得られる.

$$K = \{k | \max_{k} z_{k}\} = \{k | \max_{k} \sum_{j=1}^{N} y_{j} p_{jk}\}$$
(3)

ただし, p_{jk} は出力ノードでのカテゴリーに対する学習 パラメータである.



Fig. 8: TAM Network

いま, K^* を正しい教師値とし, $K \neq K^*$ の場合には, ビジランス・パラメータ ρ を初期値 $\rho = 0$ から上昇さ せ, $z_{K^*}/z_K \ge OC$ の条件が満足されるか最大値になる まで上昇させ,最大値になった場合には,カテゴリー層 のノードを1個分増加させる.

一方, $z_{K*}/z_{K} \ge OC$ を満足する場合には,学習モードに入り,シナプス荷重 w_{jih} , p_{jk} , b_{ji} を次式で更新する.

$$\Delta w_{jih} = \frac{\alpha y_j^* (1 - \lambda^{1/M}) (f_{ih} - w_{jih})}{(\alpha - 1)\lambda^{1/M} + n_j}, \lambda \in (0, 1)$$

$$\Delta p_{jk} = \frac{\alpha y_j^*(z_k^* - p_{jk})}{\alpha + n_j} \tag{5}$$

$$\Delta b_{ji} = b_j^{(rate)} y_j^* (x_{ji} - b_{ji}) \tag{6}$$

$$\Delta n_j = \alpha y_j^* (1 - n_j) \tag{7}$$

$$y_{j}^{*} = \frac{\prod_{i=1}^{M} x_{ji} \times \sum_{k=1}^{U} z_{k}^{*} p_{jk}}{\sum_{j'=1}^{N} \prod_{i=1}^{M} x_{j'i} \times \sum_{k=1}^{U} z_{k}^{*} p_{j'k}}$$
(8)

$$z_k^* = 1$$
 if $k = K^*$; $z_k^* = 0$ otherwise (9)

ただし, $b_j^{(rate)}$ は学習定数であり, $\alpha \ge \lambda$ は係数, y_j^* は カテゴリー層へのフィードバック信号である.

パラメータの調整はネットワークヘデータが逐次的に 投入されるごとに行い,学習データを1エポックとして 数エポック回数分の学習を行う.

3-3 例題

ガボール型受容野を用いた TAM ネットワークの有効 性を確認するため、2種類のアルファベット'A'と'B' による文字認識を行った.入力画像として電子タブレッ トによって作成された画像データを用いた.画像の大き さを16 (pixel)×16 (pixel)とする.'A'と'B'の学習用 データをそれぞれ図9と図10に示し、評価用データを 図11に示す.ここでは、学習用データを6個、エポッ ク回数を6回とし、データ数を合計30個とする.この 条件でTAM ネットワークの学習を行ない、10回の同様 な実験により学習用データに対する認識率も計算した.



Fig. 9: Training Images of 'A'



Fig. 10: Training Images of 'B'



Fig. 11: Checking Images

図 9 の左端の 'A' の画像に対して,ガボール型受容 野を用いて方向選択成分を抽出した結果を図 12 に示す. 左上画像が方位 0°,その右側は 45°を加えた方向選択 成分,同様に,90°,135°,180°,225°,270°,315°の 合計 8 つの方向選択成分を示している.これらの画像か ら文字のエッジの方向性選択成分が良好に抽出されてい ることがわかる.



Fig. 12: Images After Filtering

次に,学習用データと評価用データに対する認識率 を表5に示す.受容野のフィルターサイズと受容野の大 きさを変化させ,それぞれのTAMネットワークのカテ ゴリー数と属性数,学習用データの認識率,評価用デー タの認識率を計算した.学習用データの認識率は全般的に高いことがわかる.また,評価用データの認識率は75.0%を超えている.これらの結果から,ガボール関数を用いた TAM ネットワークの認識率は良好であることがわかる.特に,受容野が16×8の場合に認識率が高い.これは,画像全体が水平的に分割され,上下の2つの受容野によって'A'と'B'とを認識する要因が良好に検出されていることを示している.

 Table 5: Correct Rate

Filte	er Size (F >	\times F): 4 \times	4	
Number of RF	1	2	2	4
RF Size $(R \times R)$	16×16	8×16	16×8	8×8
Nodes of Category	2.1	2.4	2.2	2.0
Features	8	16	16	32
C. R. of TRD (%)	100.0	100.0	100.0	100.0
C. R. of CHD (%)	75.0	75.0	75.0	75.0
Filte	er Size (F >	\times F): 8 \times	8	
Number of RF	1	2	2	4
RF Size $(R \times R)$	16×16	8×16	16×8	8×8
Nodes of Category	2.2	2.1	2.1	2.4
Features	8	16	16	32
C. R. of TRD (%)	100.0	100.0	100.0	98.3
C. R. of CHD (%)	92.5	77.5	95.0	75.0
Filter	\cdot Size (F \times	F): 16 \times	16	
Number of RF	1	2	2	4
RF Size $(R \times R)$	16×16	8×16	16×8	8×8
Nodes of Category	2.4	2.3	2.2	2.3
Features	8	16	16	32
C. R. of TRD (%)	100.0	100.0	100.0	100.0
C. R. of CHD (%)	100.0	80.0	100.0	87.5

最後に,評価用データとして大きさの異なるアルファ ベット'A'を用いて,TAM ネットワークの頑健性を確 認した.評価用データを図 13 に示し,結果を表 6 に示 す.表 6 において,図 13 の左側の画像に対する認識率は 低い.一方,右側の画像に対する認識率は高い.これは 左側の画像が非常に小さく,十分に文字のエッジの方向 選択成分が抽出できなかったことによると考えられる.



Fig. 13: Checking Images for Robustness

4.おわりに

Aperture 実験における知覚の確認実験を行った.しかし,呈示時間が550~1150msにおける知覚低下は, テューキーの HSD 法や傾向検定でも確認できなかった. 今後,この知覚低下の現象をより詳細に検証する必要が

Filter Size: 16×16 of the left-side						
Number of RF	1	2	2	4		
RF Size	16×16	8×16	16×8	8×8		
Nodes of Category	2.2	2.0	2.6	2.1		
Features	8	16	16	32		
C. R. of CHD (%)	0.0	0.0	0.0	60.0		
Filter Size: 16×16 of the right-side						
Filter Siz	e: 16×16	of the rig	sht-side			
Filter Size Number of RF	e: 16×16 1	of the rig 2	cht-side 2	4		
Filter Siz Number of RF RF Size	e: 16×16 1 16×16	of the rig 2 8×16	tht-side 2 16×8	$\frac{4}{8 \times 8}$		
Filter Siz Number of RF RF Size Nodes of Category	e: 16×16 1 16×16 2.5	of the rig 2 8×16 2.3	$\begin{array}{c} \text{pht-side} \\ 2 \\ 16 \times 8 \\ 2.0 \end{array}$	$\frac{4}{8 \times 8}$		
Filter Size Number of RF RF Size Nodes of Category Features	e: 16×16 1 16×16 2.5 8	of the rig 2 8×16 2.3 16	$\begin{array}{c} \text{ht-side} \\ 2 \\ 16 \times 8 \\ 2.0 \\ 16 \end{array}$	$ \begin{array}{r} 4\\ 8 \times 8\\ 2.2\\ 32 \end{array} $		

 Table 6: Correct Rate for Robustness

ある.一方,受容野のモデルとして,ガボール型受容野 を用いた TAM ネットワークの入力層の構築を提案し, その有効性を複数の文字認識を用いて確認した.本研究 の一部は,文部科学省科学研究補助金(基盤研究 C)課 題番号 14580433 の一環として行われた.

参考文献

- [1] 松田 隆夫: 知覚心理学の基礎, 培風館 (2000)
- [2] 仁科 繁明,岡田 真人,川人 光男:輪郭運動方向の 計算における充填過程と大局的バインディング,電 子情報通信学会ニューロコンピューティング研究 会予稿集(1998)
- [3] J.Chey, S.Grossberg, E.Mingolla: Neural dynamics of motion grouping: from aperture ambiguity to object speed and direction, *Optical Society of America A*, 14, 10, 2570/2594 (1997)
- [4] C.C.Pack, R.T.Born: Temporal dynamics of a neural solution to the aperture problem in visual area MT of macaque brain, *Nature*, 409, 1040/1042 (2001)
- [5] 林 勲, 親泊 元太郎: Aperture 問題における輪郭運 動方位と速度に対する知覚について、第18回ファ ジィシステムシンポジウム予稿集, 513/514 (2002)
- [6] 林 勲,親泊元太郎: Aperture 問題における輪郭運 動知覚と注意との関連について、第19回ファジィ システムシンポジウム予稿集、739/740 (2003)
- [7] S.Grossberg: How does the cerebral cortex work? Learning, attention, and grouping by the laminar circuits of visual cortex, *Spatial Vision*, 12, 2, 163/185 (1999)
- [8] H.Neumann and W.Sepp: Recurrent V1-V2 interaction in early visual boundary processing, *Bio*logical Cybernetics, 81, 425/444 (1999)

- K.Fukushima: Recognition of partly occluded patterns: a nural network model, *Biological Cy*bernetics, 84, 4, 251/259 (2001)
- [10] G.A.Carpenter and S.Grossberg and J.Reynolds: ARTMAP: Supervised real-time learning and classification of nonstationary data by a selforganizing neural network, *Neural Networks*, 4, 565/588 (1991)
- [11] J.R.Williamson: Self-organization of topographic mixture networks using attentional feedback, *Neural Computation*, 13, 563/593 (2001)
- [12] A.D.Pollen and S.F.Ronner: Visual cortical neurons as localized spatial frequency filters, *IEEE Transactions of System, Man and Cybernetics*, SMC13, 907/916 (1983)
- [13] K.Okajima: Two-dimensional Gabor-type RF as derived by mutual information maximization, *Neural Networks*, 11, 441/447 (1998)
- [14] 岡島 健治、今岡 仁: 情報量最大化と生体視覚細胞 の受容野、電子情報通信学会論文誌 A, J83-A, 6, 620/628 (2000)
- [15] W.Urushihara and T.Nagano: A model for the detection of second-order motion, *Technical report* of *IEICE*, NC98-191, 293/298 (1999)
- [16] D.C.Lee: Adaptive processing for feature extraction: Application of two-dimensional Gabor function, *Remote Sensing*, 17, 4, 319/334 (2001)
- [17] S.Marčelja: Mathematical description of the responses of simple cortical cells, *Optical Society of America*, 70, 11, 1297/1300 (1980)
- [18] J.Daugman: Uncertainty relation for resolution in space, spatial frequency, and orientaion optimized by two-dimensional visual cortical filters, *Optical* Society of America, 2, 7, 1160/1169 (1985)
- [19] I.Hayashi and J.R.Williamson: Acquisition of fuzzy knowledge from topographic mixture networks with attentional feedback, Proc. The International Joint Conference on Neural Networks (IJCNN'01), 1386/1391 (2001)
- [20] I.Hayashi and H.Maeda: A Formulation of fuzzy TAM network with Gabor type receptive fields, Proc. the 4th International Symposium on Advanced Intelligent Systems (ISIS2003), 620/623 (2003)
- [21] S.J.Cropper, A.M.Derrington: Motion of chromatic stimuli: First-order or second-order?, Vision Research, 34, 49/58 (1994)