

PERCEPÇÃO VISUAL HUMANA

PTC3547 – CODIFICAÇÃO E TRANSMISSÃO MULTIMÍDIA

Guido Stolfi – EPUSP – 03/2024

1. Estrutura do Olho Humano

À primeira vista, a estrutura básica do olho é semelhante a um instrumento óptico simples: como acontece em uma câmara fotográfica, a imagem real de um objeto observado é projetada por uma lente convergente sobre uma superfície, constituída de células sensíveis à luz. Fibras nervosas levariam então a imagem ao cérebro através de impulsos elétricos.

Esta é uma descrição simplista, baseada nas descobertas de Kepler e Descartes, relativas à fisiologia do globo ocular, e que está muito distante da real dimensão do fenômeno. A percepção visual é na verdade um processo de *reconstrução* da realidade exterior, realizado *pelo córtex cerebral*, a partir de informações fragmentadas captadas pelos olhos.

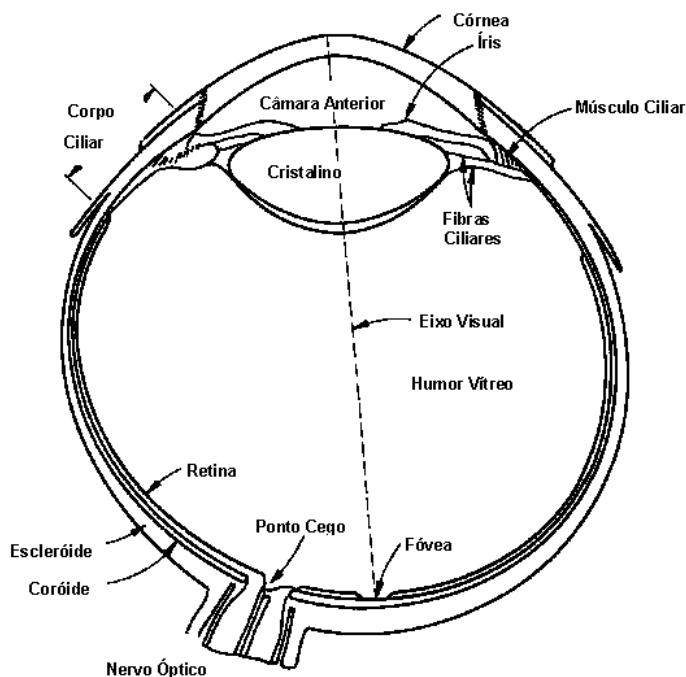


Fig. 1.1 – Estrutura do Olho

O estudo deste processo de percepção deve então considerar, em primeiro lugar, as características e limitações do olho, na qualidade de um sensor óptico peculiar.

A figura 1.1 ao lado apresenta uma seção horizontal do olho humano.

A córnea e o cristalino formam um conjunto de lentes que projetam sobre a retina uma imagem real dos objetos visualizados.

Os músculos ciliares ajustam a distância focal equivalente, através da deformação do cristalino. A íris serve de diafragma, ajustando a quantidade de luz que entra pela abertura da pupila. Além disso, ao reduzir a abertura, diminui as aberrações de esfericidade e aumenta a nitidez da imagem.

O humor vítreo é uma solução aquosa de proteínas, que, além de prover nutrientes para o cristalino, atua como um filtro protetor, absorvendo a luz ultravioleta e infravermelha.

Os olhos são mantidos em constante movimento por meio de um conjunto de músculos (fig. 1.2). Algumas funções destes movimentos são:

- **Convergência binocular:** focalizar ambos os olhos sobre um mesmo objeto, compondo uma imagem estereoscópica (com percepção de profundidade);
- **Exploração do campo visual:** a observação de detalhes de um ambiente ou imagem é feita pela região central da visão (fóvea); a imagem projetada na retina é deslocada pelos

movimentos da cabeça e dos globos oculares, de modo que os pontos de interesse da imagem são explorados pela fóvea;

- **Acompanhamento de objetos em movimento:** a percepção de movimento envolve tanto a detecção de deslocamentos da imagem projetada sobre a retina (movimento retinal) quanto o acompanhamento ocular de um objeto, procurando manter a sua imagem estática em relação à retina (movimento ocular);
- **Transformação de variações espaciais em variações temporais:** sabe-se que uma imagem permanentemente projetada sobre a retina, na mesma posição, desaparece da nossa percepção em pouco tempo. O nosso mecanismo de visão mantém os olhos em constante movimento, de forma a renovar continuamente os estímulos luminosos.

A maioria das fibras do nervo óptico transmite impulsos que são disparados apenas por variações temporais de luminosidade.

Através de pequenos movimentos exploratórios (denominados *movimentos sacádicos*), o processo visual transforma diferenças espaciais de luminância em variações temporais de iluminação retinal, que provocam o disparo de informações para o cérebro.

O cérebro reconstrói a imagem observada a partir dessas informações, cancelando nesse processo todas as irregularidades estáticas do campo visual ocular, como por exemplo, o Ponto Cego e as sombras projetadas pelos nervos e vasos sanguíneos na retina.

Assim sendo, a composição da cena, ou *percepção visual* propriamente dita, dá-se efetivamente no cérebro, a partir dessas informações elementares fornecidas pelo olho.

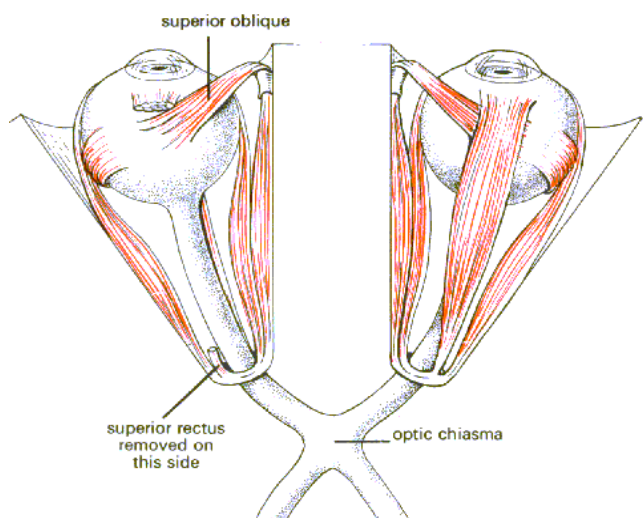


Fig. 1.2 - Musculatura do Globo Ocular

1.1 Retina

A retina é uma película constituída de células nervosas interligadas; pela sua estrutura e constituição, podemos dizer que é uma extensão do córtex cerebral. Na parte externa da retina encontram-se as células receptoras de luz, que contêm pigmentos específicos (*rodopsina* e *iodopsina*) os quais, ao absorverem a luz, sofrem uma alteração química que dispara impulsos nervosos.

Na retina temos duas classes de células sensíveis à luz:

- **Cones:** São células sensíveis à intensidade e à cor (compreendem três sub-tipos: **L**, **M** e **S**, sensíveis respectivamente ao amarelo, verde e azul); são responsáveis pela Visão Fotópica, ou visão de luz intensa. Dos cerca de 7.000.000 de cones existentes na retina, cerca de 50% estão situados na Fóvea. Muitos cones, cujos diâmetros variam de 1 a 5 μm , são ligados individualmente a terminações nervosas dedicadas.
- **Bastonetes:** Células sensíveis apenas à intensidade, responsáveis pela Visão Escotópica, ou visão em condições de pouca luz. Há cerca de 75 a 150 milhões de bastonetes na retina, mas são praticamente inexistentes na Fóvea. Por serem ligados em grupos às terminações

nervosas, formam conjuntos mais sensíveis à luz do que os Cones, porém com menor capacidade de resolução de detalhes. A visão escotópica não proporciona sensação de cor.

A figura 1.3 mostra detalhes das terminações nervosas na retina, e suas conexões com os cones e bastonetes. Os gânglios são interligados entre si lateralmente, através de dendritos. Estas ligações laterais permitem que a retina efetue um pré-processamento da informação visual, afunilando os estímulos provenientes das cerca de 150.000.000 de células sensoriais para aproximadamente 1.000.000 de fibras contidas no nervo óptico.

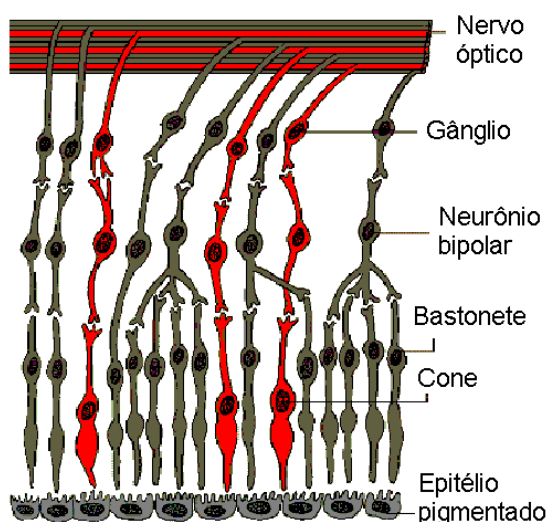


Fig. 1.3 - Estrutura da Retina

A quantidade de impulsos nervosos disparados pelas células sensoriais é aproximadamente proporcional ao logaritmo do iluminamento retinal. Em média, são necessários no mínimo 5 a 10 fótons para provocar um impulso nervoso, em condições de baixa iluminação.

O processamento efetuado pelos gânglios remove essa proporcionalidade: a maioria das fibras do nervo óptico transporta informações de *variação relativa* de luminosidade. Algumas fibras disparam impulsos ao detectarem aumento de luz; outras sinalizam diminuição de luz; outras ainda sinalizam as duas situações. São poucas as fibras que transportam impulsos diretamente proporcionais à luminosidade estática.

1.2 Fóvea

A **Fóvea** é uma região especializada da retina, com área aproximada de $1,5 \text{ mm}^2$, subentendendo um ângulo de visão transverso de cerca de 2 graus. Dentro desta região temos a Visão Central, predominantemente fotópica, com resolução de detalhes de luminosidade de cerca de 1 a 2 minutos de grau (correspondendo a detalhes de 1 a 2 mm a uma distância de 3m).

A resolução de detalhes de cor (ou crominância), no entanto, é apenas de 5 a 10 minutos de grau. Fora da fóvea, temos a região de Visão Periférica, que se caracteriza por menor resolução espacial, pouca percepção de cor e maior sensibilidade à luz e movimento.

Na Figura 1.5 temos a distribuição aproximada das células (Cones e Bastonetes) em função da distância angular, medida em relação à fóvea. O Ponto Cego corresponde à região de entrada do nervo óptico no olho, onde não há células receptoras.



Fig. 1.4 - Visualização do Ponto Cego

O ponto cego ocupa uma região de até 4 graus de extensão no nosso campo visual. O fato de que não percebemos sua existência, em situações normais, mostra que o cérebro constrói a percepção do campo visual através do processamento de informações *ativas* (impulsos nervosos) enviadas pela retina. A *ausência de informação* não significa *ausência de luz* na imagem.

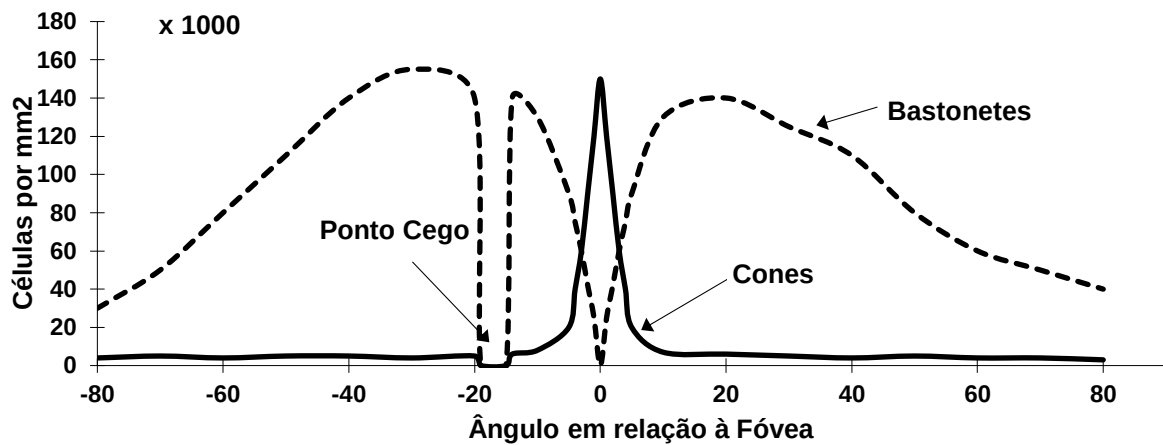


Fig. 1.5 - Distribuição dos Cones e Bastonetes

2. Adaptação à Luminosidade e Faixa Dinâmica

O olho humano pode adaptar-se a uma faixa extensa de níveis de iluminamento, desde sol a pino até a luz das estrelas (Vide figura 2.1). Desde o limite inferior da visão escotópica até o limite de ofuscamento, a nossa visão tolera variações de luminância da ordem de 10^{10} a 10^{11} . O controle da área de entrada de luz na pupila pela atuação da íris (variando de 3 a 50 mm² no máximo) não é suficiente para explicar a extensão desta faixa dinâmica.

Na realidade, quando há iluminação suficiente, a pupila contrai-se de forma a utilizar apenas a área central do sistema óptico (córnea + cristalino), onde as aberrações ópticas são menores; ela se abre totalmente apenas em condições de baixa luminosidade. O diâmetro mínimo de abertura (cerca de 2 mm) limita a difração da luz num grau consistente com a resolução limite na fóvea.

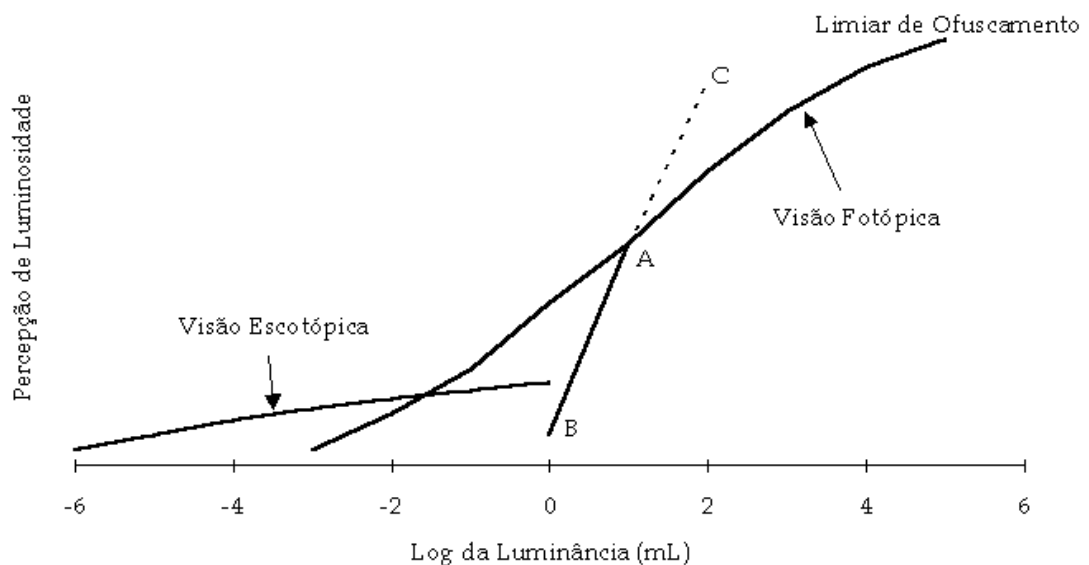


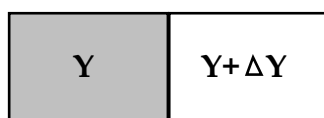
Fig. 2.1 - Faixa Dinâmica da Percepção Subjetiva da Luminosidade

A maior parte da capacidade de acomodação da visão provém da mudança de sensibilidade das próprias células, e deve-se à variação da velocidade de recomposição do pigmento conforme a intensidade do estímulo. Este processo de acomodação não é instantâneo, e podemos dizer que, uma vez que o olho esteja adaptado a um determinado nível de intensidade média (por exemplo, no ponto **A** na fig. 2.1), a faixa dinâmica *local* reduz-se para algo em torno de 100 a 200 vezes.

Isto significa que, dentro de um ambiente com luminância média **A**, um objeto com luminância cerca de 20 vezes menor que **A** é percebido como preto (ponto **B** na fig. 2.1), enquanto que um objeto 5 a 10 vezes mais luminoso que **A** chega a provocar ofuscamento (ponto **C**). Devido a esta característica, os sistemas artificiais de reprodução de imagem (fotografia, TV, cinema etc.) conseguem reproduzir satisfatoriamente as sensações subjetivas de claro / escuro, mesmo com relações de contraste de apenas 100:1.

3. Percepção de Luminosidade

A capacidade da visão humana de distinguir diferenças de luminosidade pode ser aproximada pela Lei de Weber, que se baseia em um modelo logarítmico da percepção subjetiva de estímulos. Com relação a dois estímulos de luminância Y e $Y + \Delta Y$, para os quais a diferença de brilho é apenas perceptível, temos:



Diferença Apenas
Perceptível de Brilho

$$\Rightarrow \frac{\Delta Y}{Y} \approx 0.02 \text{ (Lei de Weber)}$$

A figura 3.1 mostra um gráfico da amplitude relativa de luminância correspondente a uma diferença apenas perceptível de brilho (denominada Fração de Weber) em função do nível médio de luminância Y . Dentro de uma faixa apreciável da visão fotópica, esta fração vale aproximadamente 0,02.

Por outro lado, para um sistema de reprodução de imagens vale a situação restrita da curva **B-A-C** da figura 2.1, uma vez que não é objetivo de nenhum processo reproduzir a luminosidade absoluta de uma cena, e sim apenas a faixa dinâmica perceptível em torno do ponto de acomodação. Para essa situação restrita, a resposta subjetiva de brilho $\times$ luminância (denominada “*Lightness*”), determinada experimentalmente pela CIE (*Comission Internationale de l'Eclairage*), pode ser aproximada pela expressão abaixo (vide gráfico na fig. 3.2):

$$\text{BrilhoAparente} = \begin{cases} 116(Y/Y_n)^{\frac{1}{3}} - 16 & \text{se } Y/Y_n > 0.008856 \\ 903.3(Y/Y_n) & \text{se } Y/Y_n \leq 0.008856 \end{cases}$$

Onde Y_n = Referência de Branco (Brilho máximo)

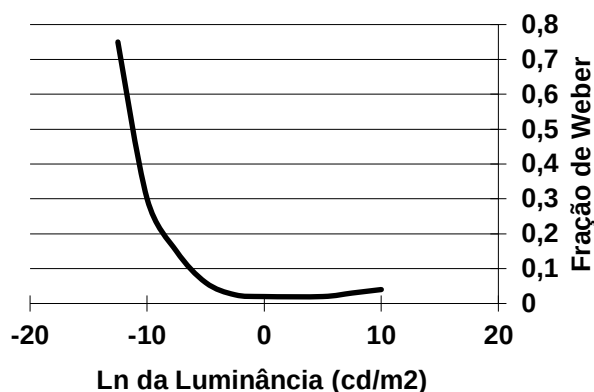


Fig. 3.1 - Sensibilidade para variações de luminância

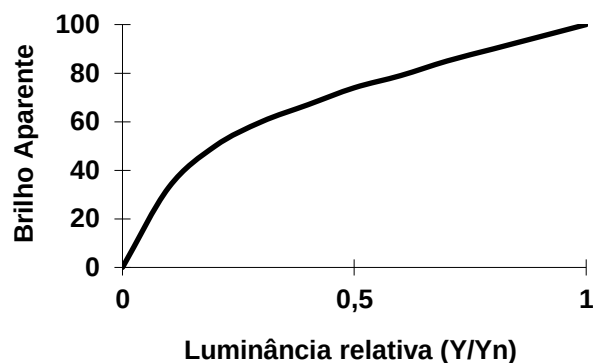


Fig. 3.2 - Percepção de Brilho em torno de um ponto de acomodação

3.1 Correção Gama

Em um sistema de TV é interessante transmitir a informação na forma de um sinal que seja proporcional ao brilho aparente, e não à luminância real, para que o efeito de um eventual ruído aditivo seja percebido como uma degradação uniforme para todos os níveis de luminosidade.

Por outro lado, os receptores de TV foram desenvolvidos originalmente a partir da utilização do Tubo de Raios Catódicos (TRC, ou cinescópio) como elemento de reprodução de imagens. Neste dispositivo, há uma relação não-linear entre a tensão de controle e a luminosidade resultante na tela. Esta relação é da forma $Y = k \cdot V^\gamma$ onde γ geralmente assume valor igual a 2,2. Considerando a curva da fig. 3.2 aplicada sobre a curva de luminosidade do TRC, obtemos (por mera coincidência) uma relação quase linear entre a tensão aplicada e a percepção de brilho aparente (ver fig. 3.3).

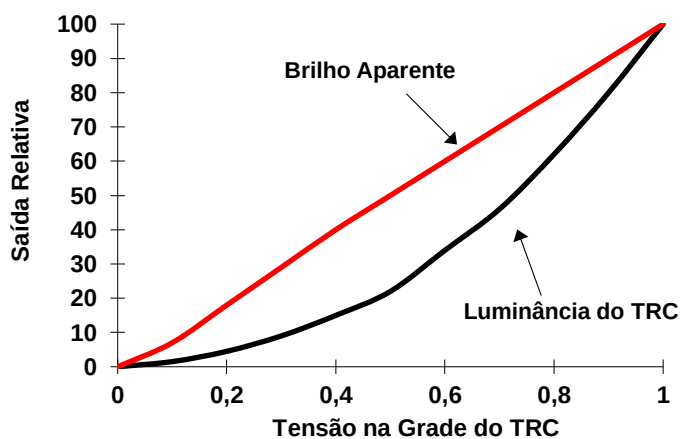


Fig. 3.3 - Brilho aparente e luminância de um Tubo de Raios Catódicos

Considerando essa característica quase complementar, adotou-se então uma correção da forma $V = k B_0^{\frac{1}{\gamma}}$ onde V é o sinal a ser transmitido e B_0 é o sinal de entrada, proporcional à luminância da imagem (como fornecido por uma câmara).

Esta conversão (denominada *Correção Gama*) compensa aproximadamente a não-linearidade conjunta do cinescópio e da percepção visual, fazendo com que o sinal transmitido seja praticamente proporcional à *sensação subjetiva de luminosidade*. Isto garante no

receptor uma sensação de brilho B aproximadamente igual ao brilho B_0 da imagem original.

A característica complementar entre a luminância do TRC e a percepção subjetiva de brilho é uma coincidência, restrita a esta categoria de dispositivos de exibição de imagem. Não se aplica, por exemplo, para visores de cristal líquido, LEDs e muitas outras famílias de dispositivos de

visualização. Nestes casos, é necessário simular esta característica artificialmente para manter a proporcionalidade entre o sinal transmitido e a luminosidade aparente.

A figura 3.5 compara o efeito de ruído aditivo sobre uma imagem transmitida com $\gamma = 1$ e com $\gamma = 2,2$. Pode-se observar que o efeito do ruído na parte escura da imagem é muito menor no caso de $\gamma = 2,2$. Já o consequente aumento do ruído na parte clara, nesta situação, é insignificante, comparado com a redução da visibilidade do ruído nas demais partes da imagem.

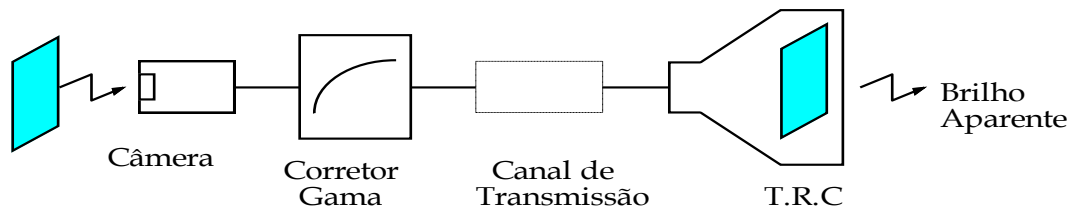


Fig. 3.4 - Correção Gama em um Sistema de TV

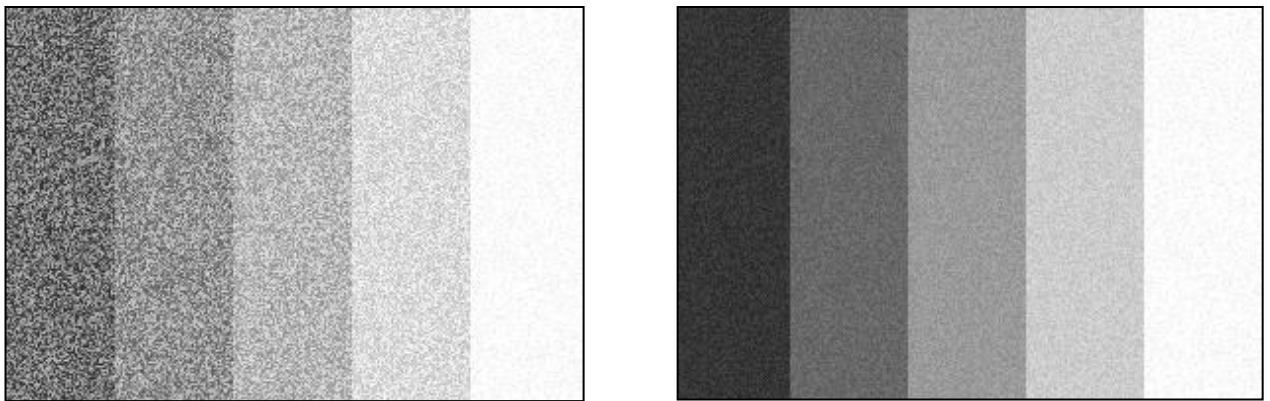


Fig. 3.5 – Imagem com Ruído Aditivo, $\gamma = 1$ (esq.) e $\gamma = 2,2$ (dir.)

4. Resolução Visual

A capacidade de resolução de detalhes espaciais da visão humana pode ser medida por experimentos que avaliam a percepção de contraste (claro/escuro) na visualização de padrões de linhas alternadas. Um destes experimentos é a Carta de Campbell (fig. 4.3). Consiste de um padrão com variações senoidais da luminância. Estas variações representam estímulos com uma determinada *frequência espacial* (que pode ser expressa em *ciclos por grau*), variando no sentido vertical, e com um determinado *contraste*, variando de 0 a 100% no sentido horizontal. Conforme a distância do observador à imagem, certas regiões são percebidas como áreas uniformes, quando a percepção de contraste cai abaixo do limiar de resolução para uma dada frequência espacial.

A percepção relativa de contraste em função da frequência espacial caracteriza a “resposta em frequência” da visão; a curva correspondente para um observador padrão pode ser vista na figura 4.1. Podemos constatar que a resolução de crominância (distinção entre tonalidades de cor com mesma luminosidade aparente) é muito menor que a resolução de luminância (contraste claro/escuro). O “pico” na resposta em frequência da luminância, em torno de 3 a 4 ciclos por grau, evidencia uma maior sensibilidade da visão para *variações locais* de luminosidade.

Dois mecanismos de processamento neuronal, realizados pela retina, explicam certas características da resposta em frequência da visão:

- **Inibição lateral:** uma célula receptora que estiver fortemente iluminada provoca a inibição da resposta das células vizinhas, através das interconexões horizontais entre os gânglios.

Este efeito corresponde a um filtro passa-altas, que amplifica a percepção de contornos nas imagens;

- *Campos receptivos*: as mesmas interconexões podem atuar, em níveis de luminosidade reduzidos, de forma a agrupar os estímulos provenientes de vários receptores, aumentando a sensibilidade e a relação sinal/ruído, porém reduzindo a resolução (equivalente a um filtro passa-baixas).

O efeito da inibição lateral pode ser relacionado com o fenômeno das "Bandas de Mach" (figura 4.2), pelo qual a visão humana parece exagerar a amplitude de transições de luminosidade entre regiões homogêneas adjacentes (equivalente a um sobressalto no brilho aparente).

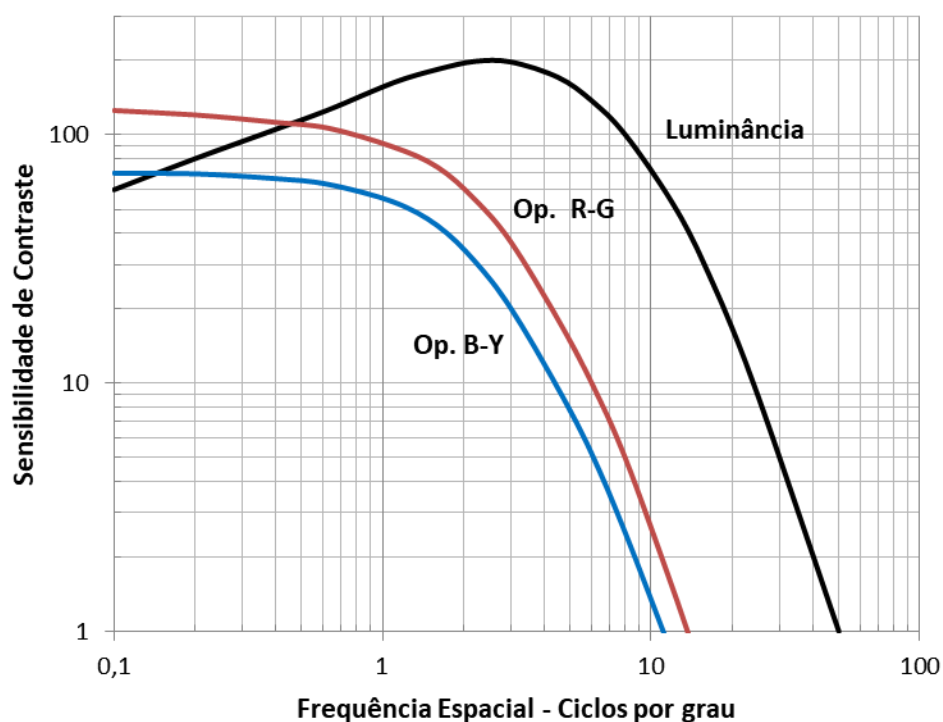


Fig. 4.1 - Resolução espacial da visão humana

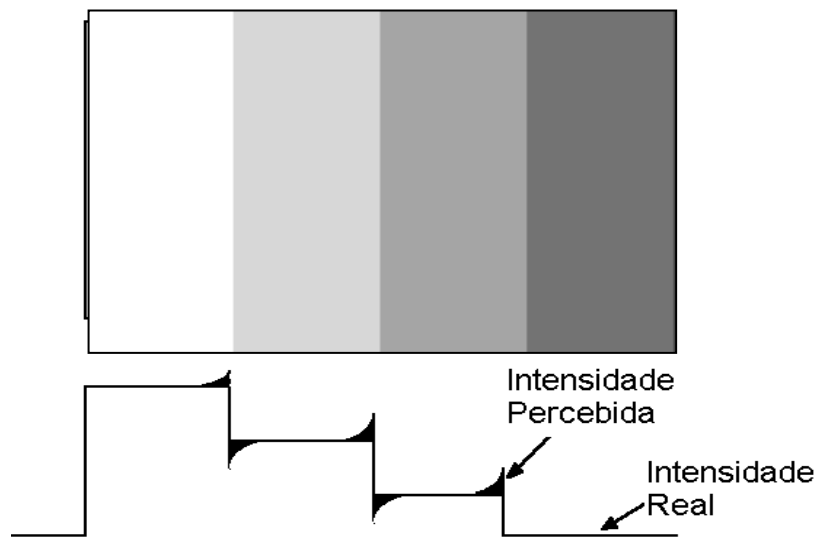


Fig. 4.2 - Bandas de Mach

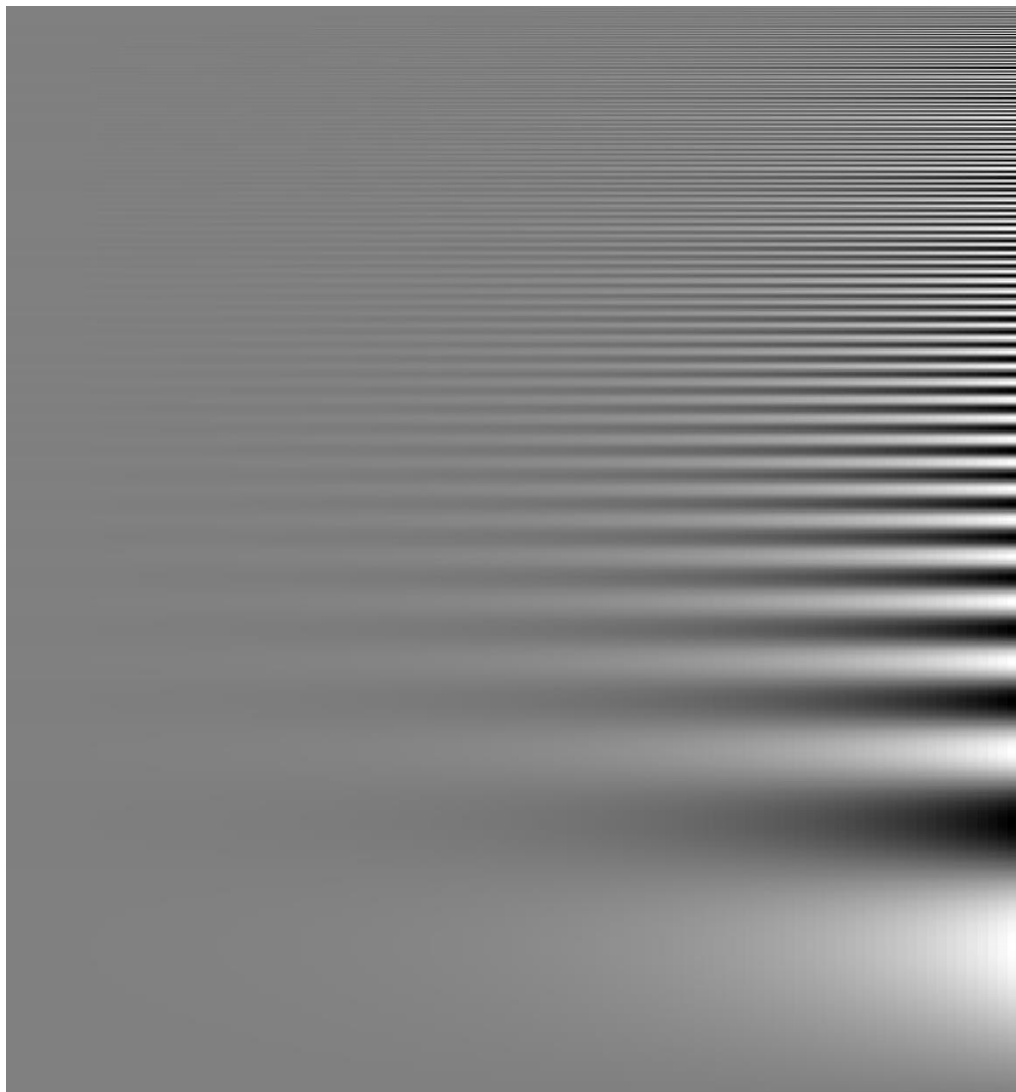


Fig. 4.3 – Carta de Campbell

5. Resolução Temporal e Cintilação

Outro aspecto importante da visão, relevante para Televisão, Cinema e Iluminação, refere-se à *Frequência Crítica de Cintilação*, definida como aquela acima da qual não é mais perceptível a presença de modulação na luminância de uma imagem. Dependendo das condições de iluminação, do campo da visão (periférica ou central), do ângulo aparente do objeto sujeito à cintilação, e do próprio indivíduo, esta frequência varia de 15 a 100 Hz aproximadamente.

Lembramos que lâmpadas de descarga a gás, como fluorescentes e vapores metálicos, quando alimentadas pela rede elétrica de corrente alternada, emitem luz de forma pulsada, com frequência igual ao dobro daquela da rede elétrica (120 Hz para os locais alimentados por 60 Hz). Mesmo lâmpadas incandescentes apresentam leve oscilação da intensidade luminosa em 120 Hz.

Na figura 5.1 temos a frequência crítica apresentada em função da luminância média, para objetos pequenos (1 grau) e grandes (20 graus), para visão central e periférica. Na figura 5.2, vemos a sensibilidade à cintilação de texturas em função da dimensão dos detalhes (frequência espacial).

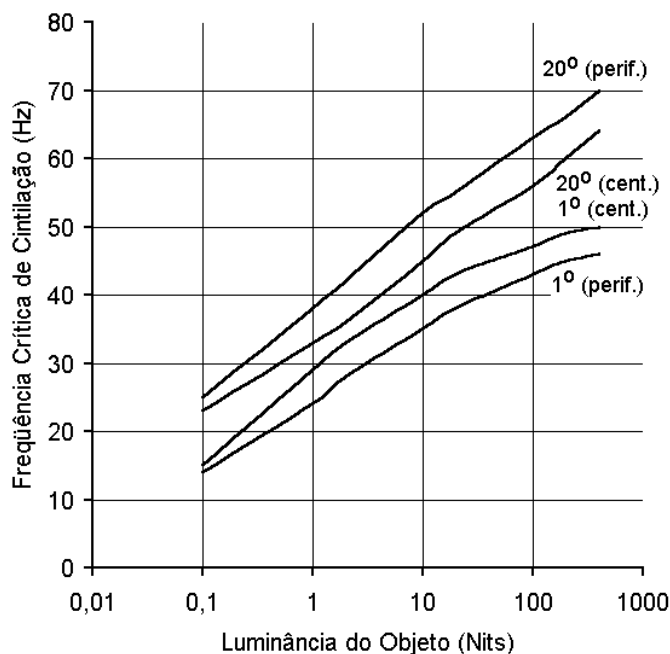


Fig. 5.1 - Percepção de Cintilação

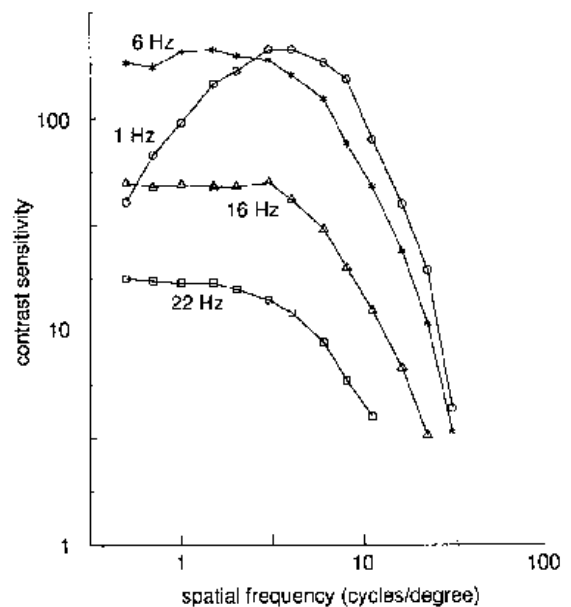


Fig. 5.2 - Sensibilidade à Cintilação de Detalhes

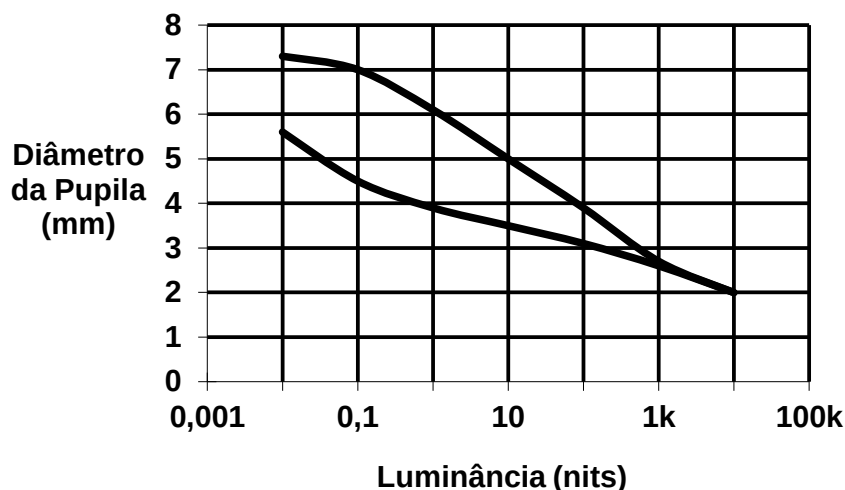


Fig. 5.3 – Diâmetro da Pupila em função da luminância ambiente

A tabela 5.1 apresenta a relação entre a luminância da tela de monitores de vídeo e as correspondentes frequências críticas de cintilação, válidas para 95% da população (ISO/TC159/1987), para campos de visão de 10 e 70 graus. Para os níveis de luminância típicos de telas de TV, a frequência crítica chega a ser da ordem de 70 Hz. As variações nos limites devem-se ao fato de que o diâmetro da pupila varia de um indivíduo para outro, especialmente para níveis de luminância abaixo de 1000 nits (vide figura 5.3).

A frequência crítica de cintilação está relacionada com o tempo necessário para que o cérebro avalie a quantidade média de impulsos nervosos disparados pelas células da retina, de forma a medir a luminosidade da imagem observada.

Luminância da Tela (Nits)	Área da Pupila (mm ²)	Iluminamento Retinal (Trolands)	Frequência Crítica p/ 10° (Hz)	Frequência Crítica p/ 70° (Hz)
10	10.75 ~ 19.63	215 ~ 392	48.4 ~ 54.4	60.6 ~ 66.9
30	9.08 ~ 15.21	544 ~ 912	57.6 ~ 62.8	70.2 ~ 75.5
100	8.04 ~ 11.34	1608 ~ 2268	68.9 ~ 71.9	81.8 ~ 84.9
300	7.07 ~ 9.62	4242 ~ 5772	78.2 ~ 81.3	91.4 ~ 94.6
1000	6.16	12320	88.9	102.4
3000	4.52	27120	96.7	110.5
10000	3.14	62800	105.1	119.2

Tabela 5.1 - Relação entre Luminância da Tela de Monitores de Vídeo e Frequências Críticas de Cintilação, para 95% da População (ISO/TC159/1987) - Campos de Visão de 10 e 70 graus

6. Percepção de Movimento

Dois mecanismos independentes são responsáveis pela percepção de movimento:

- **Movimento retinal:** um objeto em movimento em relação ao ponto de visão projeta uma imagem que se desloca sobre a retina (Fig. 6.1 a). Os receptores sensíveis a variações de

luminosidade enviam sinais ao cérebro, que processa estas informações, extraindo a direção, tamanho e contornos do objeto a partir da correlação desses estímulos; porém proporcionando baixa resolução de detalhes. Este processo é particularmente importante na visão periférica.

- **Movimento ocular:** através do movimento conjunto da cabeça e do globo ocular, sob comandos do cérebro, a visão percebe características de movimento de um objeto sendo acompanhado pela fóvea. Ou seja, sua imagem, projetada na retina, permanece estacionária, excetuando-se os movimentos sacádicos superpostos ao movimento médio do objeto (Fig. 6.1 b). Nestas condições, as características de resolução espacial da visão são mantidas, apesar do movimento.

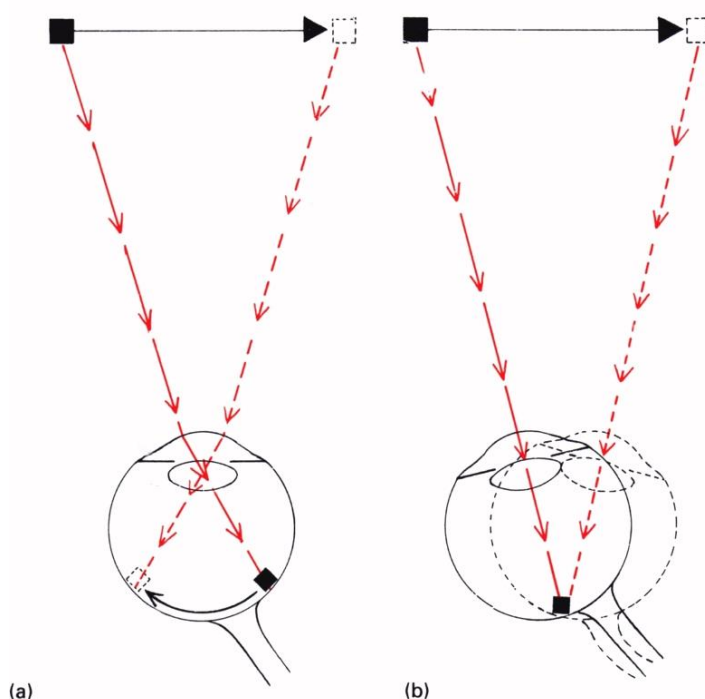


Fig. 6.1 – Movimento Retinal (a) e Ocular (b)

7. Percepção de Distância e 3D

Vários mecanismos, cada um ativo dentro de certa faixa de alcance, contribuem para que a visão humana determine distâncias na visualização de objetos:

1. Focalização (acomodação) do cristalino: fornece informação intensa para curtas distâncias (menos de 1 metro);
2. Convergência binocular (disparidade): informação fortíssima para curtas distâncias, com resolução da ordem de milímetros dentro do alcance físico; decresce até distâncias médias (~100 m);
3. Paralaxe de movimento: depende da velocidade e extensão do movimento; em condições de visualização normal, com o observador parado, é intensa para distâncias curtas (alguns metros);
4. Fator de escala de objetos conhecidos: fornece estimativa forte para qualquer distância (centímetros a quilômetros), porém depende de aprendizado;
5. Texturas: a visibilidade das texturas de objetos conhecidos (p. ex.: vegetação, elementos arquitetônicos, etc.) dá estimativas de distância dentro de uma grande escala;
6. Saturação e contraste: variações na saturação de cores e contraste da imagem, causadas pela absorção e difusão da atmosfera, fornecem estimativas razoáveis para grandes distâncias (quilômetros).

A *consistência* das informações proporcionadas por todos esses mecanismos, simultaneamente, determina a intensidade da ilusão de realidade que pode ser produzida por um sistema de visualização. Por exemplo, objetos distantes representados em uma fotografia, examinada a curta distância, não são aceitos como “reais”, uma vez que a convergência, focalização e paralaxe identificam claramente os objetos como sendo próximos, enquanto que o fator de escala e as texturas representadas correspondem a objetos distantes. Essas informações conflitantes levam o cérebro a rejeitar a percepção da existência de objetos “distantes” na fotografia, destruindo a ilusão de realidade. A mesma imagem, porém, ampliada e observada a uma distância maior, pode dar melhor impressão de realidade, mesmo que os objetos subentendam o mesmo ângulo visual (figura 7.1), já que os mecanismos de foco ocular e paralaxe atuam com menor intensidade.

Percebe-se então que é necessária uma tela de grandes dimensões para proporcionar ilusão convincente de profundidade para o observador.

O conflito entre esses mecanismos é um dos fatores que inibem a popularização da TV em 3 dimensões, uma vez que, em geral, apenas o mecanismo de disparidade é explorado pelos sistemas de visualização em 3D.

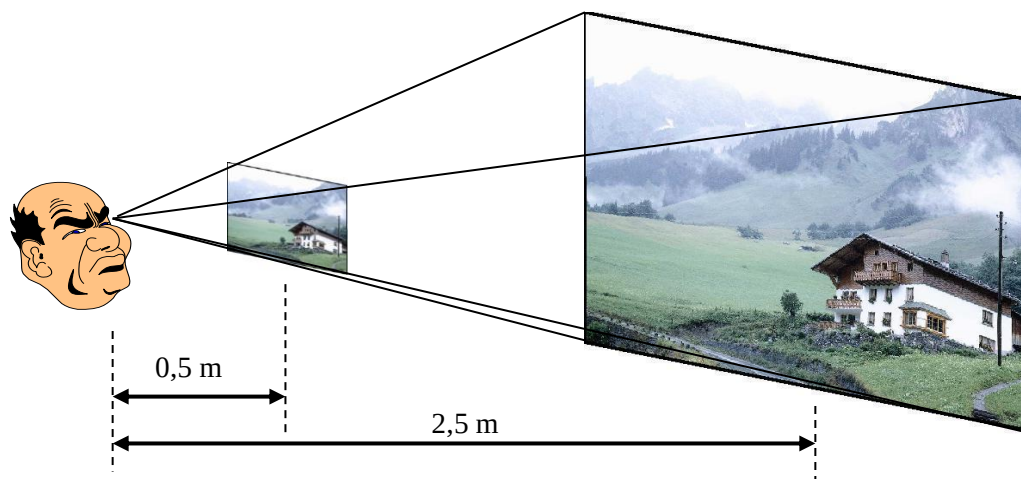


Fig. 7.1 – Diferenças de Percepção de Distâncias

7.1 Visualização 3D por Ilusão da Disparidade

O método mais comum utilizado para provocar a sensação de terceira dimensão em dispositivos de exibição de imagem é a ilusão de disparidade, pelo qual cada olho do espectador visualiza uma imagem diferente. Geralmente utilizam-se óculos com polarizadores complementares em cada lente (+45 / -45 graus, ou polarização circular dextrogira / levogira) associados a um dispositivo de exibição capaz de superpor duas imagens com polarização complementar. Este é o processo utilizado no cinema. Para telas de TV normais, pode-se usar obturadores ópticos (dispositivos de cristal líquido) nos óculos, enquanto a tela exibe alternadamente duas imagens diferentes, comutadas a uma taxa da ordem de 120 Hz (para não causar cintilação).

Na figura 7.2 são indicadas as grandezas relevantes envolvidas no processo de ilusão de disparidade. Sendo d_i a Distância Interocular (em média, 62 mm); sendo t a distância do observador à tela, e sendo x a distância de um objeto a ser representado em 3D, o olho direito deve receber uma imagem na qual a posição do objeto aparece no ponto D enquanto o olho esquerdo recebe outra imagem com o objeto na posição E . A diferença de posição p entre as duas imagens, na tela, é dada por

$$p = d_i \cdot \frac{x - t}{x}$$

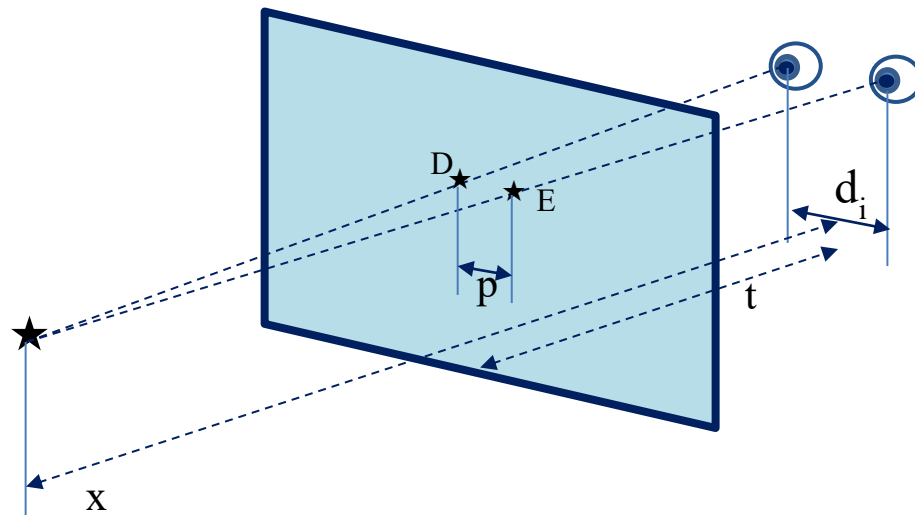


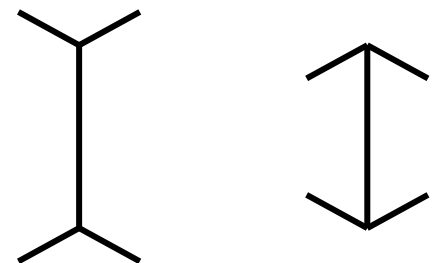
Fig. 7.2 – Parâmetros da Visualização 3D

Obviamente, a sensação de distância percebida por um espectador vai depender da sua distância interocular (pode variar de 55 até 75 mm), da distância t' que ele estiver em relação à tela, e também do tamanho real da sua tela, além do ângulo de visualização (o valor de p depende do tamanho relativo da tela e da posição angular do observador).

8. Ilusões Ópticas

Algumas imagens são interpretadas de forma paradoxal pela nossa visão; são as chamadas ilusões ópticas. Mais do que simples curiosidades, elas nos dão pistas sobre o funcionamento dos processos de percepção visual que ocorrem no cérebro.

A ilusão de Muller-Lyers (fig. 8.1) pode ser explicada pelo fato de que a nossa visão interpreta a figura da esquerda como a aresta interior formada por duas paredes, chão e teto; enquanto a figura da direita seria a aresta frontal de um paralelepípedo. A nossa visão procura corrigir a dimensão percebida, considerando que a proximidade afeta a dimensão aparente de um objeto ($ab = cd$ na figura 8.4). O mesmo efeito ocorre na ilusão das Mesas de Shepard (fig. 8.2).



**Fig. 8.1 – Ilusão de Muller-Lyers
(as duas linhas verticais são iguais)**

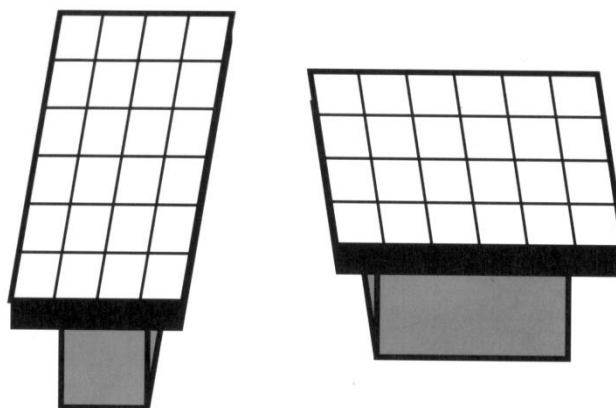


Fig. 8.2 – Mesas de Shepard (os dois tampos são iguais)

O padrão de linhas paralelas da Fig. 8.3 parece estimular a sensação de movimento, e evidencia a irregularidade da distribuição dos elementos sensores na retina.

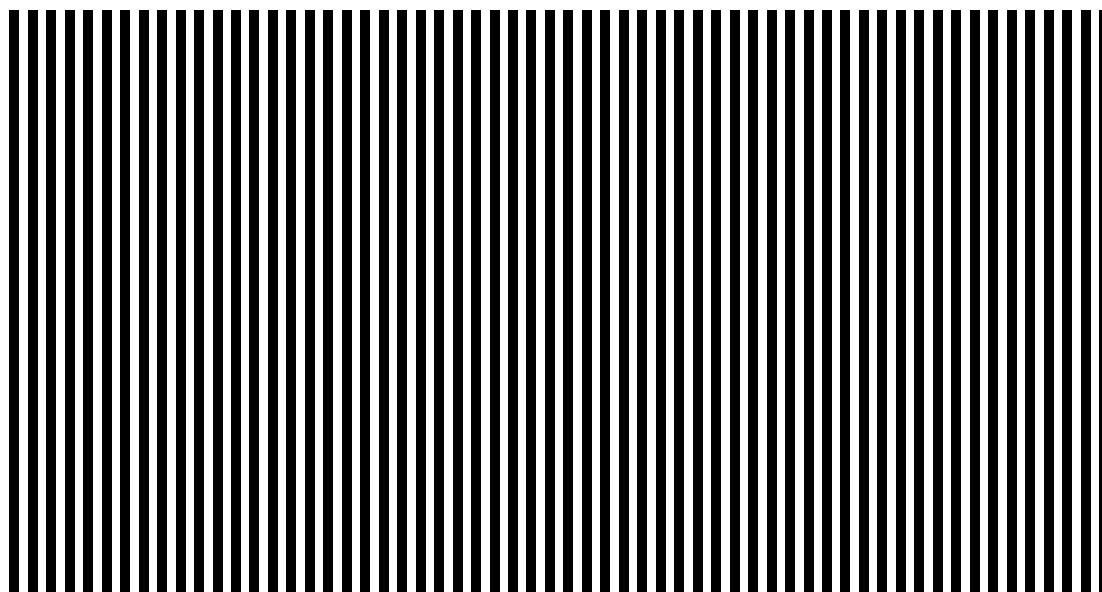


Fig. 8.3 – Ilusões de Movimento e Irregularidade do Campo de Visão

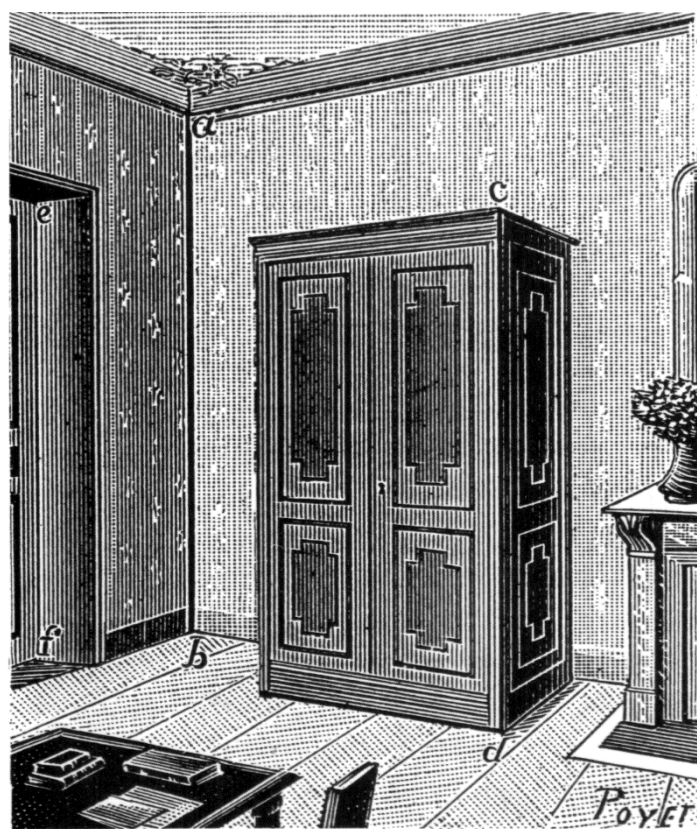


Fig. 8.4 – Justificativa da Ilusão de Muller-Lyers

9. Bibliografia e Referências

Colour Television - S. V. Novakovsky - MIR, 1975

Digital Image Processing - Rafael C. Gonzales, Richard E. Woods - Addison Wesley, 1992

Eye and Brain: The Psychology of Seeing - Richard L. Gregory - Princeton University Press, 1997 (Fig. 1.2, 6.1)

MPEG Video Compression Standard - John Mitchell et al. - Chapman & Hall, 1996 (Fig. 5.1, 5.2)

Television Engineering Handbook - K. Blair Benson, ed. - Mc Graw-Hill, 1985

Understanding Digital TV - Brian Evans - IEEE Press, 1995

Video Engineering - Andrew F. Inglis, Arch C. Luther - Mc Graw-Hill, 1996

Visual Intelligence - Donald D. Hoffman - W. W. Norton, 1998

Standard Handbook for Electrical Engineers - Donald G. Fink, H. Wayne Beaty, ed. - Mc Graw-Hill, 1993

The Science of Illusions – Jacques Ninio – Cornell University Press, 2001 (Fig. 8.2, 8.4)