

¿Cuál es la mejor forma de llegar?

Roedores

Experimentos de Navegación

'Laberinto' de Morris

'Laberinto' de Morris con Obstáculos

Laberinto T

Laberinto Y

Experimento de Blodget

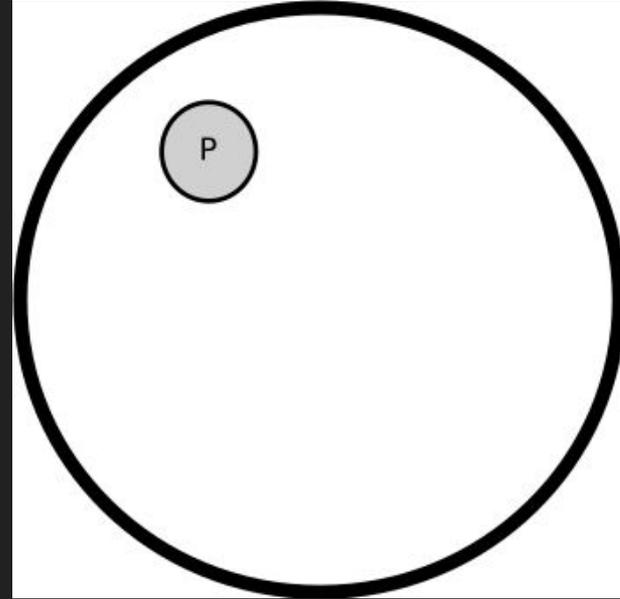
Laberinto de Atajos de Tolman

Laberinto de Morris

Una plataforma escondida en una piscina

Los animales tienden a aprender cómo escapar en algunos intentos

Buen modelo para probar 'knock-outs' (de genes u otros conceptos)



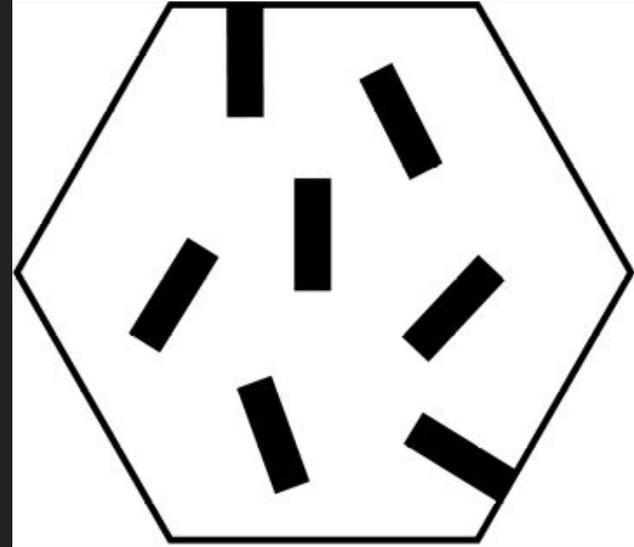
Espacio con Obstáculos

Hay obstáculos en el ambiente

El animal tiene que llegar de un punto de partida a un objetivo

También suele aprenderse rápidamente

Buen modelo para probar reacción al dinamismo o a 'degradaciones a un laberinto'

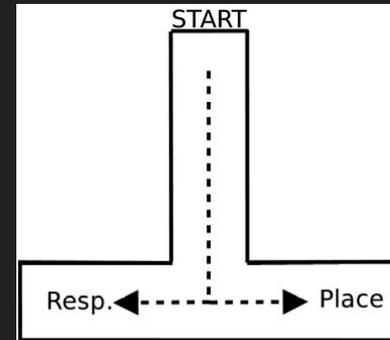
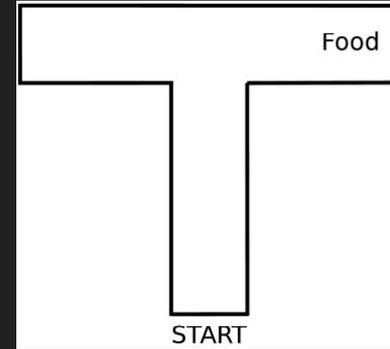


Laberinto T

Una simple T con comida siempre a la derecha

En la fase de prueba, se rota la T con respecto al cuarto

Buen modelo para probar antagonismo de comportamientos



Laberinto Y

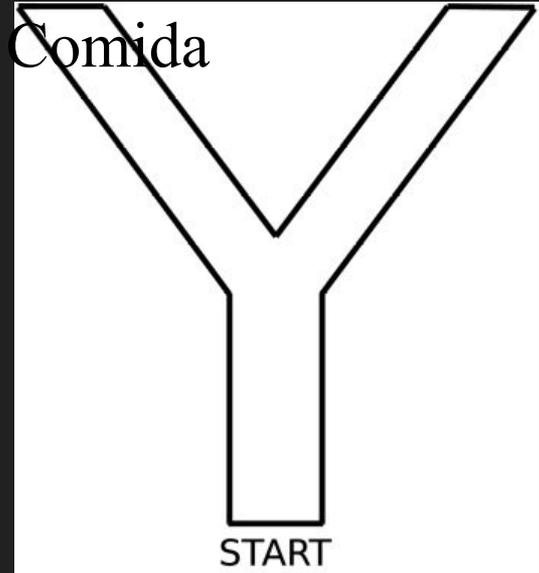
Parecido a la T

En un lado hay comida y en otro agua

En la fase de prueba, se ponen individuos con sed o hambre

Se reporta que los animales van al brazo deseado en el primer intento

Buen modelo para probar la interacción con “contexto”



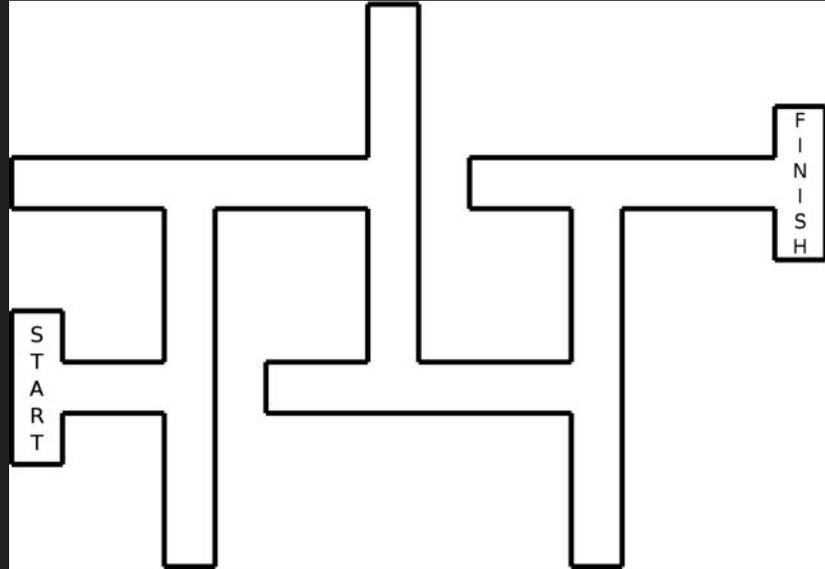
Laberinto de Blodget

Cuatro laberintos T en secuencia

Un grupo de individuos pre-exploran el ambiente

Los que pre-exploran aprenden más rápido la tarea de llegar a la comida

Buen modelo para probar la influencia del 'mapa cognitivo' en tareas de aprendizaje



Laberinto de Atajos de Tolman

Un laberinto inicial tiene un 'tunel' a un lugar con comida

Luego, se bloquea el tunel original y aparecen otras potenciales salidas

Se reporta que los individuos prefieren las que 'apuntan' al lugar con comida en los primeros intentos

