1. Начальная позиция события: вычислять как среднюю позицию конечного сэмпла предыдущего события и начального сэмпла текущего события или же как первый сэмпл, отнесённый к текущему событию?
2. Конечная позиция события: вычислять как среднюю позицию конечного сэмпла текущего события и начального сэмпла следующего события или же как последний сэмпл, отнесённый к текущему событию?
3. Позиция фиксации: вычислять как центр масс всех сэмплов фиксации? Включать ли начальную и конечную позицию, если они вычисляются как описано выше в 1-м варианте в п. 1 и 2?
4. Дисперсия и радиус позиций сэмплов фиксации: аналогичные вопросы
5. Имеет ли смысл рассчитывать угловые позиции (в угловых градусах относительно, например центра экрана)? Видимо, нет, т.к. позиционный анализ подразумевает, как правило, использование областей интереса, а их положение задаётся в пикселях. С другой стороны, положение областей интереса может быть также задано в угловых отступах относительно референтной точки.
6. Если событие состоит из 1 сэмпла (явный выброс), то его игнорировать при расчёте параметров, но сохранять как событие, либо вообще рассматривать как артефакт? Если не игнорировать, то как оценить его продолжительность и т.п.?
7. Для саккад, состоящих из 2-х сэмплов невозможно оценить ускорение. Отбрасывать такие саккады как короткие? Или просто не рассчитывать для них параметры, основанные на оценках ускорения (например, асимметрия, пиковое ускорение)?
8. Для некоторых саккад наблюдается наличие только фазы ускорения. Для таких саккад невозможно рассчитать показатель асимметрии саккады («характеризует соотношение продолжительности фаз ускорения и торможения во время саккады»). Как поступать в этом случае?