令和 6 年度　修士論文

プログラム読解における
視線運動のクラスタリング
Clustering of Eye Movements
in Program Reading

大阪公立大学大学院
情報学研究科　基幹情報学専攻
学籍番号　BGA23116
明石　拓也

2025 年 2 月 21 日

概要

情報活用能力が必要となった近年において，初等教育からプログラミングが必修化されるなどプログラミング教育の機会は増加している．一方で，プログラミングに長けた指導者の不足が問題視されている．そのため，プログラミング学習の支援となるシステムの重要性が高まっている．学習システム開発のためには，プログラミングを理解している人の読解方法の傾向をつかむことが重要となっている．

これまで，ソースコード読解時の視線運動を対象とした検証が行われている．被験者にソースコード読解を必要とするタスクを課し，読解時の視線運動をアイトラッカーでの計測によりディスプレイ画面上の視線座標という形で取得し，タスクの正誤との関係を調べる分析が主流となっている．また，過去の研究においてプログラミングを理解している人と理解していない人の間にソースコード内の注視場所に違いがあることが示されている．一方，これまでタスクに利用されてきたソースコードは，変数代入や四則演算のみで構成されるもの，条件分岐や繰り返し文を含むものであるが，いずれも単一のクラスを用いた手続き型のソースコードで，数行から数十行程度の短いものである．つまり，既存の研究では，クラスオブジェクト生成やポリモーフィズムなど，オブジェクト指向の概念を取り入れたソースコードでの検証はなされていない．

本論文では，6 つのクラスで構成され，オブジェクト生成やメソッド呼び出しを含む百行以上にわたるソースコードを用いて同様の実験を行い，クラス単位という従来の研究よりマクロな視点での分析を行う．また，目標達成のため，エディタでのスクロールを必要とする程度に長いソースコードと視線座標とを対応させるためのエディタのプラグインを開発する．分析結果の検証のため，被験者ごとの 6 つの各クラスへの注視時間割合を求め，視線運動の傾向を表す 6 次元のパラメータとする．この傾向を可視化するため，3 次元グラフを用いる．6 次元データを 3 次元グラフで可視化するため，主成分分析で次元圧縮をする．

結果として，オブジェクト指向を取り入れたタスクにおいて，正答者の視線運動は 3 次元グラフ上のある一定の範囲に固まる傾向があり，不正答者のものはよりばらつきが大きいことが分かった．主成分分析での次元圧縮の際に算出した累積寄与率は 90%以上と高く，圧縮前のパラメータでもおおむね同様の傾向であるといえる．このことから，オブジェクト指向を取り入れたソースコードを用いたタスクを課すことにより，読解者がコードを理解していない可能性を検知できることが示唆された．

目次

第 1 部　はじめに

1.1　本研究の背景

情報活用能力が必要となった近年において，プログラミング教育の機会は増加している． 日本では，2020 年度から小学校でプログラミング教育が必修化された [1]． また，令和 7 年より大学入試共通テストでも情報 I が必修化され，プログラミングに関する問題が出題されている [2].

一方で，プログラミングに長けた指導者の不足が問題視されている．そのため，プログラミング学習の支援となるシステムの重要性が高まっている． 学習システム開発のためには，プログラミングを理解している人の読解方法の傾向をつかむことが重要となっている．

これまで，ソースコード読解時の視線運動を対象とした検証が行われている [3][4][5]. 現在の研究では，被験者にソースコード読解を必要とするタスクを課し，読解時の視線運動をアイトラッカーでの計測によりディスプレイ画面上の視線座標という形で取得し，タスクの正誤との関係を調べる分析が主流となっている． これまでタスクに利用されてきたソースコードは，変数代入や四則演算のみで構成されるもの，条件分岐や繰り返し文を含むものであるが， いずれも単一のクラスを用いた手続き型のソースコードで，数行から十数行程度の短いものである．既存の研究では，クラスオブジェクト生成やポリモーフィズムなど， オブジェクト指向の概念を取り入れたソースコードでの検証はなされていない.

1.2　本研究の目的

本研究は，短い手続き型ソースコードにおいて読解者のプログラミング理解度によって視線運動に差異が発生するという知見のもと， オブジェクト指向を含む長大なソースコードにおいて読解者のプログラミング理解度による視線運動に差異が生じるか否かを明らかにすることを目的とする． この目的のため，6 つのクラスで構成され，オブジェクト生成やメソッド呼び出しを含む百行以上にわたる比較的長大なソースコードを用いて実験を行い， クラス単位という従来よりマクロな視点での分析を行う．分析結果の検証のため，被験者ごとの各クラスへの注視時間割合を求め，視線運動の傾向を表すパラメータとする． 傾向の可視化のため，3 次元グラフを用いる．高次元データを 3 次元グラフで可視化するため，主成分分析で次元圧縮をする．

1.3　本論文の構成

本論文では，以下の構成に従って研究成果の報告を行う．
第２章では本研究に際し採用した手法の説明をする．
第３章では本研究のため行った実験の説明をする．
第４章では実験で得られたデータを加工し，分析する過程とその結果を説明する．
最後に，第５章で本研究のまとめを行う．

第 2 部　採用手法

2.1　アイトラッカーについて

アイトラッカーとは，注視点をディスプレイ画面上の座標として取得できる機器で，主にディスプレイの画面に固定して使用するスクリーンベースタイプと， ゴーグル型のウェアラブルタイプが存在する．使用する際にはキャリブレーションと呼ばれる操作を行い，アイトラッキングの精度を保つ必要がある． 本研究では，Tobii 社が提供するスクリーンベースタイプのアイトラッカーの，Tobii Pro Spark[6] と Tobii Nano Pro[7] を使用する． 使用したアイトラッカーの様子を図 1 に示す．赤い四角が設置されたアイトラッカーを指す．

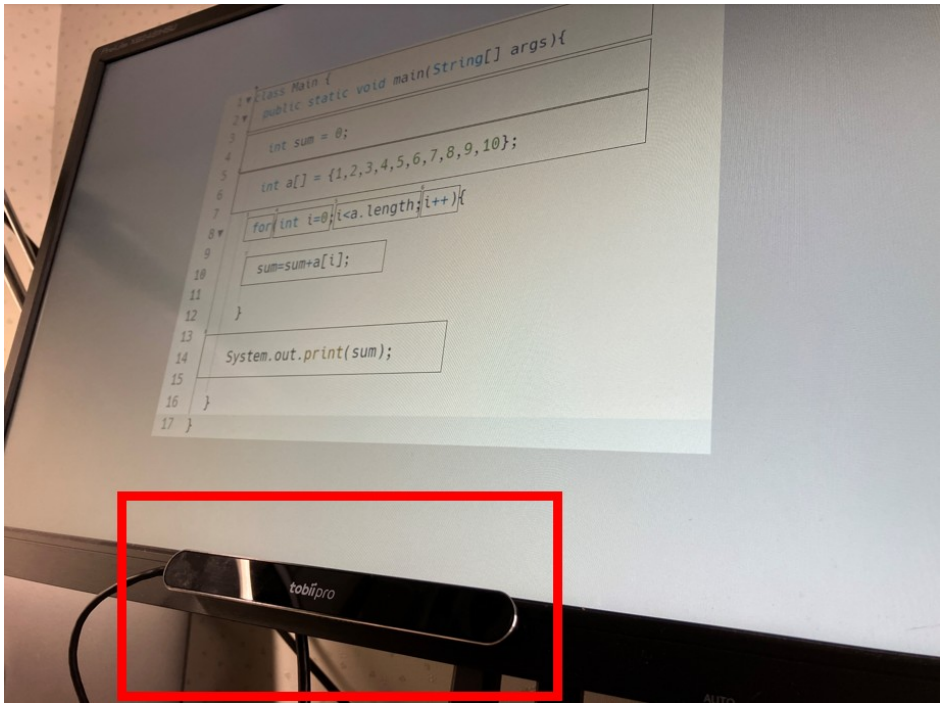

図 1: Tobii Pro Nano

2.1.1　アイトラッカーの仕組み

Tobii 社製のアイトラッカーの仕組みについて，Tobii 社は以下のように説明している [8].

2.1.2　キャリブレーションについて

キャリブレーションは目の幾何学的特徴を取得するプロセスである.

2.1.3 Tobii Pro Eye Tracker Manager

本研究では，Tobii Pro Eye Tracker Manager[9] というソフトウェアを用いてアイトラッカーのパラメータ設定やキャリブレーションを行う． 設定可能なパラメータとして，ディスプレイ画面に対するアイトラッカーの設置位置や角度などがある．

また，本ソフトを用いたキャリブレーションでは，被験者の顔の適切な位置を画面で確認しながら調節できる．

2.2 先行研究の分析手法

吉岡らは，アイトラッカーで取得した視線座標からソースコード中の行・列に変換し，さらに構文木に変換するマッピング手法を提案した [3]． 変換の手順は以下のとおりである．

・視線計測装置が被験者の各時点における注視点をディスプレイ上の座標 (例，X:121,Y:313) として時系列に出力する．

・座標-行/列変換モジュールが座標単位の視線移動とソースコードを入力として受け取り，ソースコード名と行/列の組 (例，Main.java, 行：1, 列:13) として出力する．

・このとき，得られた行・列番号からソースコード中の単語を抽出し，構文解析で得られた構文木上のノードと対応をとる．

吉岡らは，このマッピング手法を用いて視線座標をソースコード中の変数名や if,else などの単語単位でマッピングしている． その後，各単語毎の注視時間割合を求め，正解・不正解ごとの割合の差異を確認している．

2.3 iTrace について

本研究では，視線座標とソースコード中の行・列の対応の実装に，iTrace[10] を用いる．iTrace はアイトラッカーでの測定を支援するオープンソースのソフトウェア群で，公式サイトおよび GitHub で公開されている． 主に，アイトラッカーの制御・出力フローの処理等に用いる iTrace Core と，iTrace Core の出力を受け取り， ソースコードを表示しているエディタの情報と結びつけられるプラグインが用いられる．

本研究では，iTrace Core とエディタのプラグインとして iTrace Atom を使用する．以下に，この 2 つの詳細を示す．

2.3.1 iTrace Core

iTrace Core は，アイトラッカーの制御や出力フローの処理に使用できる．
本研究では，アイトラッカーの測定開始・終了操作,

2.3.2 iTrace Atom

iTrace Core に対応する Atom エディタのプラグインである．Github 上で公開されており，ダウンロードして使用できる．閲覧時（2024 年 9 月）の時点では不具合が多く，正常に動作しない状態だった． そのため，不具合を修正し，以下の機能を完成させた．
・視線座標からソースコード中の行・列への変換機能
・ソースコード中の行・列からソースコード中の単語への変換機能
・注視中の単語をエディタ上でハイライトする機能

2.4　本研究で採用する手法

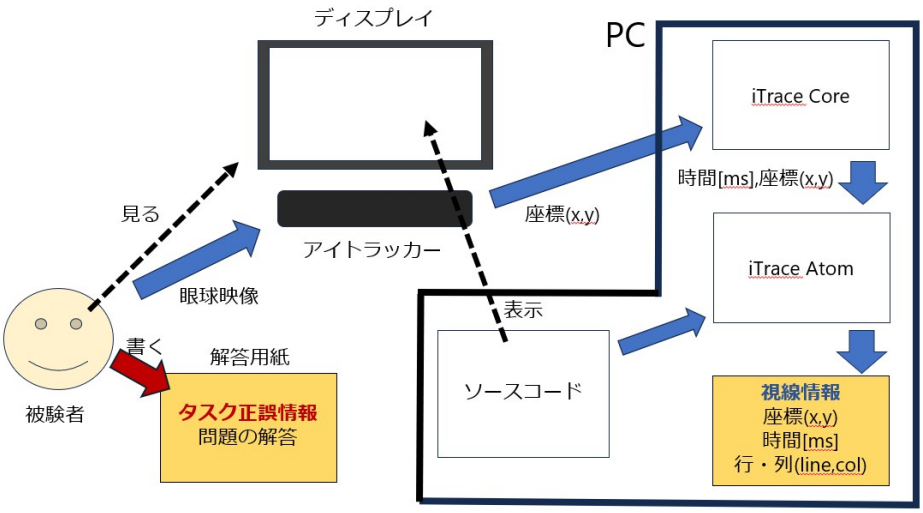

図 2: 実験装置の全体像

図 2 に，本研究で採用する視線データ計測装置の全体図を示す． 吉岡らが提案したマッピング手法を使用し，アイトラッカーで取得した視線座標を構文木中のクラスと結びつける． その後，クラス毎の注視時間割合を求め，正解・不正解ごとの差異を検証する．

第 3 部　実験

本章では，実験の目的，実験に際し行った準備，当日の手順，得られたデータの概要を示す．
実験は 2 章で説明した手法を実装した実験台を 3 台用意し，被験者を 3 人ずつ同時並行で測定する．

3.1　実験の目的

本実験は，以下の目的で行う．

1. Java の基礎知識を有する被験者が，複数のクラスで構成され 100 行以上にわたる比較的長大な Java ソースコードを読解する際の視線情報の収集
2. 上述のソースコード読解時の被験者の Java 理解度の収集

この目的達成のため，以下の手段を用いる．

1. 被験者にソースコードと，それに対応するタスクを提示し，思考・解答中の視線座標をアイトラッカーを用いて収集し，視線情報とする
2. 被験者がタスクに正答した場合はソースコードを理解していると見なし，誤答した場合は理解していないと見なす

3.2　実験対象

実験は，近畿大学工業高等専門学校・総合システム工学科・制御情報コース 4 年生の学生 33 名を対象とする．被験者全員がオブジェクト指向を含む Java プログラミングの授業を受講した経験がある．
なお，被験者全員に以下の事項を伝え，承諾書にサインしていただいた．
・実験で使用する装置が身体に害を及ぼさないこと
・計測されたデータを個人を特定できないよう十分配慮した上で研究発表に使用すること
・被験者となるかは任意であり，実験結果が学校の成績等に一切の影響を与えないこと

3.3　被験者に提示するソースコードとタスク

3.3.1　ソースコード

ソースコードは Java で記述し，Main クラスを含む計 6 つのクラスで構成されるものを準備する． コードは 148 行あり，上部にタスク 3〜5 で使用するクラスを記述する（図 3）．下部には Main クラスを記述し，行で区切られた範囲に各タスクで使用する文を記述する． （図 4）．

```java
class Object {
    private String name;

    public void setName(String name) {
        this.name = name;
    }
}

class Animal {
    private String name;

    public void setName(String name) {
        this.name = name;
    }
    public String getName() {
        return this.name;
    }

    public void speak() {
        System.out.println("モーモー！");
    }
}

class Robot {
    private String os;
    private int x;
    private int y;
    private String name;

    public void setName(String name) {
        this.name = name;
    }
    public String getName() {
        return this.name;
    }

    public void setOs(String os) {
        this.os = os;
    }
    public void setNumber(int x, int y) {
        this.x = x;
        this.y = y;
    }

    public void process() {
        int out = x * y;
        System.out.println(this.os + "出力：" + out);
    }
}

class Person extends Animal {
    private int age;

    public void setAge(int age) {
        this.age = age;
    }
    public int getAge() {
        return age;
    }

    public void speak() {
        int futureAge = age + 5;
        System.out.println("人間です！");
    }
}

class Cat extends Animal {
    private int age;

    public int getAge() {
        return age;
    }
    public void setAge(int age) {
        this.age = age;
    }

    public void speak() {
        System.out.println("ニャー！");
    }
}
```

図 3: 実験で使用するソースコード（上部）

```java
public class Main {
    public static void main(String[] args) {
//=============================================================================================
        //1問目（1分）
        int x = 3;
        if(x > 5){
            x = 0;
            if(x < 2){
                System.out.println("A");
            }
            else{
                System.out.println("B");
            }
        }
        else if(x <= 5){
            x = 10;
            if(x > 5){
                x = 7;
                System.out.println("C");
            }
            else if(x == 7){
                System.out.println("D");
            }
            else{
                System.out.println("E");
            }
        }

//=============================================================================================
        //2問目（1分）
        int[] indexes = {51, 3, 4, 6};
        int[] array = {8, 3, 9, 4, 2, 4, 6, 8, 1, 5};

        int sum = 0;
        for(int i = 0; i < indexes.length; i++){
            sum += array[indexes[i]];
        }

        System.out.println(sum);

//=============================================================================================
        //3問目(2分)
        Robot robot = new Robot();
        robot.setOs("Windows");
        robot.setNumber(2, 3);
        robot.process();

//=============================================================================================
        //4問目(2分)
        Person person = new Person();

        person.setName("Taro");
        person.setAge(25);

//=============================================================================================
        //5問目(2分)
        Animal animal1 = new Person();
        Animal animal2 = new Cat();
        Animal animal3 = new Animal();

        animal1.speak();
        animal2.speak();
        animal3.speak();

//=============================================================================================
    }
}
```

図 4: 実験で使用するソースコード（下部）

3.3.2 タスク

タスクは全 5 問用意する．うち 2 問がオブジェクト指向の概念を伴わない Main クラス内で完結するタスク，うち 3 問がオブジェクト指向の概念を伴うタスクである．図 5〜図 9 にタスクの詳細を示す．

タスク 1:変数代入と if 文による条件分岐を組み合わせたタスク．標準出力の出力結果を答えさせる．オブジェクト指向の概念を伴わない．

```java
//1問目（1分）
int x = 3;
if(x > 5){
    x = 0;
    if(x < 2){
        System.out.println("A");
    }
    else{
        System.out.println("B");
    }
}
else if(x <= 5){
    x = 10;
    if(x > 5){
        x = 7;
        System.out.println("C");
    }
    else if(x == 7){
        System.out.println("D");
    }
    else{
        System.out.println("E");
    }
}
```

図 5: タスク 1 のソースコード

タスク 2:配列の参照を使用したタスク．標準出力の出力結果を答えさせる．オブジェクト指向の概念を伴わない．

```java
//2問目（1分）
int[] indexes = {51, 3, 4, 6};
int[] array = {8, 3, 9, 4, 2, 4, 6, 8, 1, 5};

int sum = 0;
for(int i = 0; i < indexes.length; i++){
    sum += array[indexes[i]];
}

System.out.println(sum);
```

図 6: タスク 2 のソースコード

タスク 3:1 種類のクラスを使用し，オブジェクト生成と外部からのメソッド実行を含むタスク．標準出力の出力結果を答えさせる．オブジェクト指向の概念を伴う．

```
//3問目(2分)
Robot robot = new Robot();
robot.setOs("Windows");
robot.setNumber(2, 3);
robot.process();
```

図 7: タスク 3 のソースコード

タスク 4:2 種類のクラスを使用し，オブジェクト生成とセッターの呼び出しを含むタスク．2 種類のクラスは片方がもう片方を継承する関係にある． ソースコード内で，それぞれのオブジェクトのセッターが定義された行を答えさせる．オブジェクト指向の概念を伴う．

```
//4問目(2分)
Person person = new Person();

person.setName("Taro");
person.setAge(25);
```

図 8: タスク 4 のソースコード

タスク 5:3 種類のクラスを使用し，メソッドのオーバーライドを含む．標準出力の出力結果を答えさせる．オブジェクト指向の概念を伴う．

```
//5問目(2分)
Animal animal1 = new Person();
Animal animal2 = new Cat();
Animal animal3 = new Animal();

animal1.speak();
animal2.speak();
animal3.speak();
```

図 9: タスク 5 のソースコード

3.4　実験台の構成

本実験では，1 つの実験台につき一人を座らせ，視線運動の測定を行う． 実験台は計 3 台用意する（図 10）．各実験台を構成する機器を以下に示す．

3.4.1　ディスプレイ

3 台の実験台全てで画面サイズ 1920×1200 ピクセルのディスプレイを使用する．

3.4.2　コンピュータ

3 台の実験台全てで Windows11 がセットアップされたコンピュータを使用する．

3.4.3　アイトラッカー

3 台の実験台のうち，2 台が Tobii Pro Spark を搭載し，1 台が Tobii Pro Nano を搭載する．

3.4.4　マウス

被験者にエディタを操作していただくため用意する．

3.4.5　顎台

3 台の実験台全てでアイトラッキングの精度を保つため，被験者の顔を固定可能な顎台を用意する．

図 10: 実験部屋の様子

3.5　実験手順

実験は，以下の手順で行う．

1. 実験台のセットアップ
2. 承諾書記入
3. キャリブレーション
4. 実験の詳細説明
5. 練習問題
6. 5 つのタスク提示・視線座標計測

実験手順を詳細に解説する．

3.5.1　実験台のセットアップ

被験者の交代の度に実験台を図 11 のようにセットアップする．確認事項を以下に示す．

1. 承諾書・解答用紙の配置
2. 練習問題用ソースコードの表示
3. キャリブレーションの準備

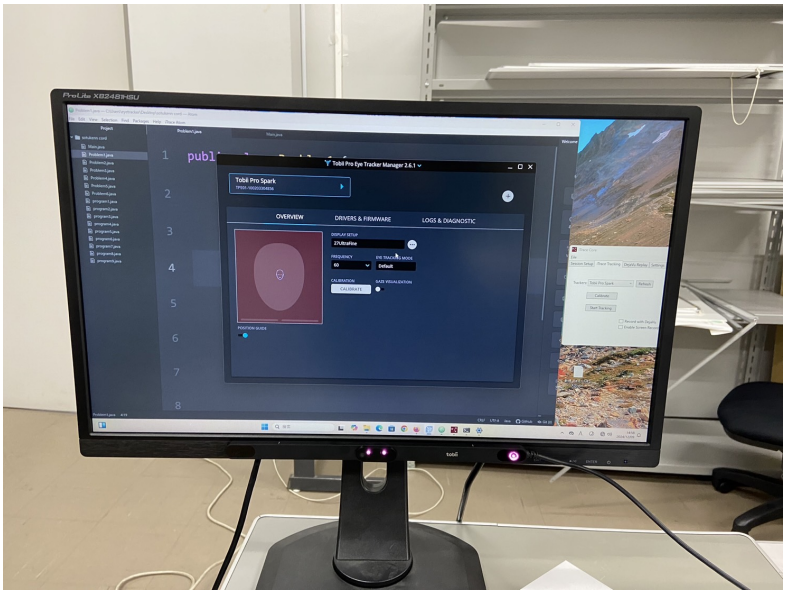

図 11: セットアップされた実験台

3.5.2　承諾書記入

被験者に承諾書の内容を確認していただき，サインしていただく．

3.5.3　キャリブレーション

Tobii Eye Tracker Manager を用いてキャリブレーションを行う．要再測定の表示が出た場合は再測定をする．

3.5.4　実験の詳細説明

被験者に以下の事項をお伝えする．

1. ソースコードを読解しながらタスクを解くこと
2. 測定終了まで顎台から顔を離さず，首を動かさないこと
3. ソースコード読解時はエディタのスクロール操作のみ行い，書き込みはしないこと
4. 問題が解き終わり次第，挙手で合図を出して画面から目をそらし，解答用紙に記入すること

3.5.5　練習問題

計測の前に，被験者に実験に慣れていただくことと，データが正しく取れることの確認のため，練習問題を実施する． 問題の内容は練習問題用ソースコードの全ての行を読むこととする． 練習問題終了時にデータ保存先フォルダを確認し，正しく保存されているかを確認する．

3.5.6　5 つのタスク提示・視線座標計測

測定用ソースコードとタスクを提示し，被験者に解いていただく． 各タスクごとに測定用ソースコードの Main クラス内に記述された読解開始の合図と同時にタスクの内容を口頭で説明する．

3.6　実験結果

実験により，33 人の視線座標データを取得した．そのうち，正確に保存されなかったデータと測定時のプログラムに誤りがあったデータを除き， 後の分析に使用できるデータを抽出する．抽出後のタスクごとのデータ数と，正誤数を表 1 に示す． なお，タスク 5 において，3 つある解答のうち，それぞれの内容はあっているものの記述順が異なっている場合に「惜しい」判定とする．

表 1: 実験により取得された使用可能データと，各タスクごとの正誤数

タスク名	使用可能なデータ数	正答数	誤答数	惜しい
タスク 1	26	6	20	-
タスク 2	10	3	7	-
タスク 3	10	3	7	-
タスク 4-1	26	2	24	-
タスク 4-2	26	7	19	-
タスク 5	26	13	8	5

第 4 部　データの分析

本章では，実験で得られたデータを加工し，クラスごとの注視時間割合に変換する過程と，その後の分析の一連の流れを示す． 加工・分析の流れを解説する．

生データ xml →変数付き csv →注視時間割合→主成分分析・3D プロット描画

4.1　生データ xml から注視時間割合までの処理

実験により得られた生データは xml 形式で保存される．表 2 に，生データが持つパラメータを記す．

表 2: 生データに含まれるデータ一覧

パラメータ名	値の意味	値の例
screen_width	ディスプレイ画面の横 px 数	1920
screen_height	ディスプレイ画面の縦 px 数	1200
plugin_type	プラグインの種類	ATOM
gaze	視線情報	後述

gaze パラメータはアイトラッカーのサンプリング数だけ存在し，それぞれ表 3 のパラメータを持つ． なお，アイトラッカーのサンプリングレートは Tobii Pro Spark，Tobii Pro Nano ともに 60Hz である．

表 3: 生データに含まれる視線情報

パラメータ名	値の意味	値の例
event_id	2	133784518694431017
plugin_time	サンプリングの UNIX 時間 [ms]	1733978269442
x	ディスプレイ画面上の x 座標 [px]	480
y	ディスプレイ画面上の y 座標 [px]	418
source_file_line	ソースコード中の行	2
source_file_col	ソースコード中の列	9
word	視線が位置していた単語	int
gaze_target	視線が位置していたファイルの名前	Problem1.java
gaze_target_type	対象ファイルの拡張子	java
source_file_path	対象ファイルのファイルパス	Problem1.java
editor_line_height	エディタの行の高さの設定値	40
editor_font_height	エディタのフォントサイズの設定値	120

上述の生データから特定の情報を抜き出し，プログラムで扱いやすいよう csv に加工する． この際，サンプリング間の速度と AOI(Area Of Instance) も計算し，csv の列に加える．計算後の変数付き csv の主なパラメータを表 4 に示す．

表 4: 変数付き csv の主なパラメータ

パラメータ名	値の意味	値の例
time	計測開始からの経過時間 [ms]	123
x	ディスプレイ画面上の x 座標 [px]	480
y	ディスプレイ画面上の y 座標 [px]	418
line	ソースコード中の行	2
col	ソースコード中の列	9
velocity	速さ [px/ms]	0.5893286
AOI	クラス番号	1

求めた変数付き csv から，6 つのクラスごとの注視時間割合ベクトルを算出する．

4.2　3D プロットの観察

求めた被験者ごとの注視時間割合ベクトルを主成分分析にて 3 次元に落とし，3D プロットで可視化する． 各被験者をドットとし，タスクの正誤ごとに色分けして表示する．図 12〜図 15 に，各タスクごとの 3D プロットを示す．

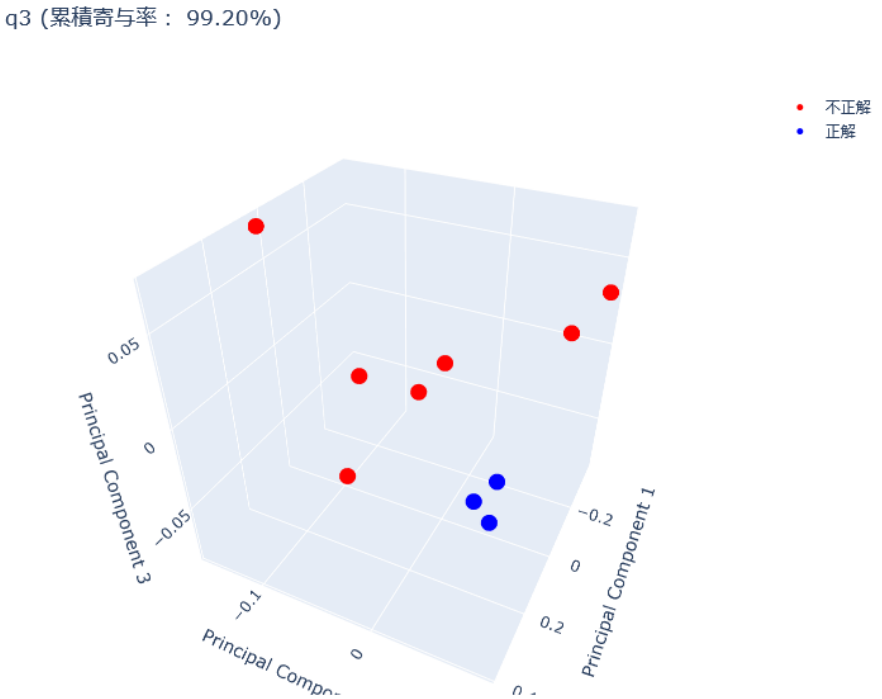

図 12: タスク 3 の分布

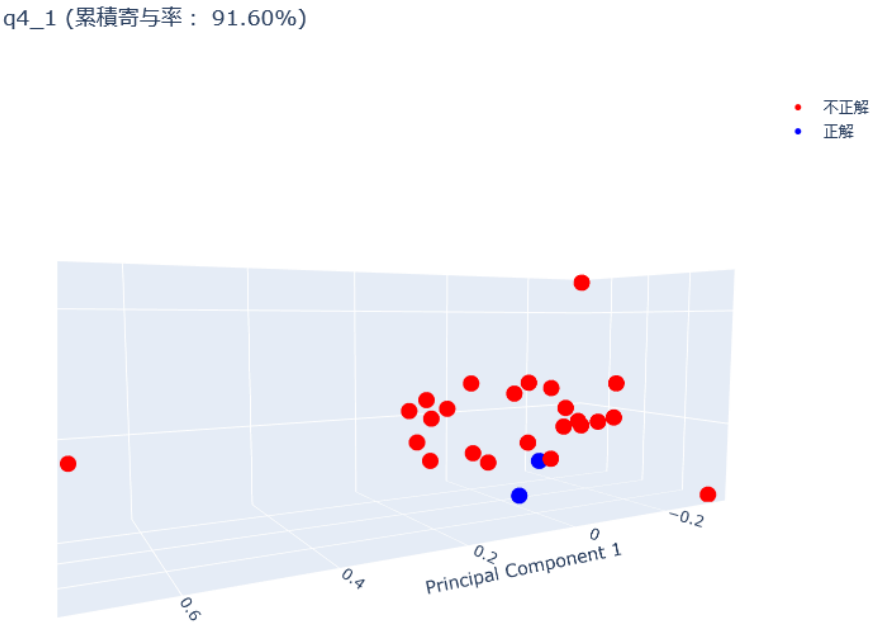

図 13: タスク 4-1 の分布

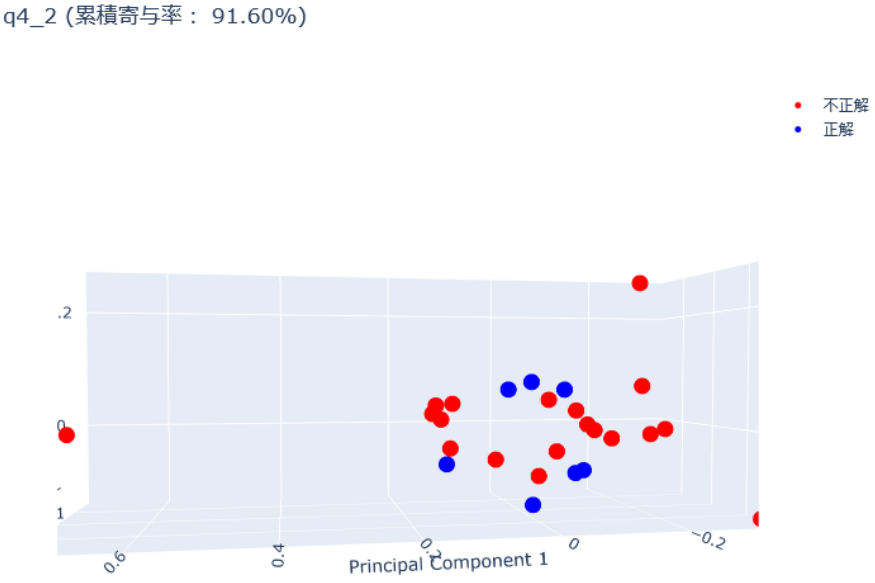

図 14: タスク 4-2 の分布

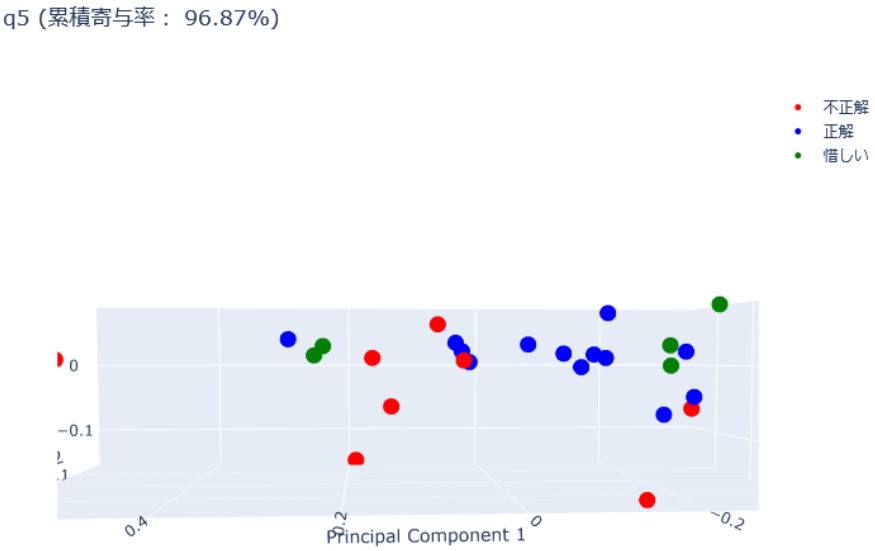

図 15: タスク 5 の分布

タスク 5 を除くタスクにおいて，正答者のプロットが不正解者のものと比較して固まって位置していることが分かる． また，タスク 5 においても，正解者と不正解者で異なる分布になっていることが分かる．

第 5 部　結論

本研究により，オブジェクト指向を取り入れたタスクにおいて，正答者の視線運動は 3 次元グラフ上のある一定の範囲に固まる傾向があり， 不正答者のものはよりばらつきが大きいことが分かった．主成分分析での次元圧縮の際に算出した累積寄与率は 90%以上と高く， 圧縮前のパラメータでもおおむね同様の傾向であるといえる．このことから，オブジェクト指向を取り入れたソースコードを用いたタスクにおいてもプログラミング理解度に応じて視線運動に差異が生じていることが分かった．

次に，分布の違いを利用して未知データの分類が可能といる意見について考察する．今回用いたクラスごとの注視時間割合ベクトルのデータでは，上述の通り正解者と不正解者で範囲がきれいに分かれているわけではなく，正解者が一定の範囲に集まり，不正解者がより広い範囲に分散するという結果となった． そのため，単純な

今後は，より多くのデータを集めて正答者の視線運動の傾向をつかみ， その傾向から外れている場合に読解者がコードを理解していない可能性を検知できないか検証することが求められる．

謝辞

本研究は, 大阪公立大学情報学研究科・情報処理領域の大野修一先生, 桃山学院大学ビジネスデザイン学部・准教授の岩佐英彦先生, 近畿大学工業高等専門学校・総合システム工学科・制御情報コース 5 年生の岡村晏志様, および視線情報測定に協力して頂いた近畿大学工業高等専門学校・総合システム工学科・制御情報コース 4 年生 33 名の協力により得られた成果である. ここに記して謝意を表します.

参考文献

[1] 文部科学省," 小学校プログラミング教育の手引（第三版）", 文部科学省,https://www.mext.go.jp/a_menu/shotou/zyouhou/detail/1375607.htm,(参照: 2025-2-13)

[2] 大学入試センター," 情報 サンプル問題", 文部科学省,https://www.mext.go.jp/content/20211014-mxt_daigakuc02-000018441_9.pdf,（参照：2025-2-13）

[3] 泰地 酒井, 昌一 浦野, 視線分析の傾向分析による特徴抽出, 人工知能学会全国大会論文集,2021

[4] 亮 花房, 慎平 松本, 雄介 林, 宗 平嶋, 視線運動を用いたプログラム読解パターンのデータ依存関係に基づく分析ーー代入演算と算術演算で構成されるプログラムを対象としてーー, 教育システム情報学会誌,2018

[5] 吉岡春彦, 上野秀剛, 構文木と視線移動の自動マッピング手法を用いたプログラム理解過程の分析, ソフトウェアエンジニアリングシンポジウム 2023,2023

[6] Tobii Pro Spark https://www.tobii.com/ja/products/eye-trackers/screen-based/tobii-pro-spark

[7] Tobii Pro Nano https://www.tobii.com/ja/products/discontinued/tobii-pro-nano

[8] https://www.tobii.com/ja/blog/how-eye-tracking-working, 閲覧日 2025 年 2 月 21 日

[9] Tobii Pro Eye Tracker Manager https://connect.tobii.com/s/etm-download

[10] iTrace https://www.i-trace.org/

[11] ATOM https://atom-editor.cc/