

Cieľom tejto práce je určenie sledovaných cieľov v úlohe sledovania viacerých objektov, pri ktorej účastník sleduje niekoľko pohybujúcich sa objektov. Analyzovali sme dáta pochádzajúce z 1148 pokusov vykonaných 20 účastníkmi. Z dát sme extrahovali rôzne príznaky a navrhli postup pre určovanie sledovaných cieľov používajúci neurónové siete a skryté Markovove modely. Vykonali sme porovnanie úspešnosti týchto modelov a príznakov. Výsledky naznačujú že metódy strojového učenia umožňujú s veľkou spoľahlivosťou určovať sledované ciele.