

# 🚶 Motion Assistance System 🏃



# 数据格式

本项目的数据来源于10名不同的测试者,他们穿戴IMU设备进行数据收集。共收集了24个IMU节点的数 据,对于每一个IMU节点,我们获取一个长度为12的特征向量:包含3x3的位置旋转矩阵和长度为3的加 速度向量。将以上矩阵和向量展平后拼接起来,再将所有节点的特征向量进行拼接,最终拼接测试者的 12个身体特征信息(例如躯干长度、臂围、胸围等),最后加上标签,标签是当前正在进行的动作。数 据示例如下:

head_position_11	head_position_12	•••	body_length	•••	label
-0.27487681	-0.12415444		47		"引体向上-举手"

每一行为一个时间步,每一列为一个特征。

### 后处理

需要删除一些冗余列(以下为在Excel中显示的列标):

GW -- PP IS -- RL

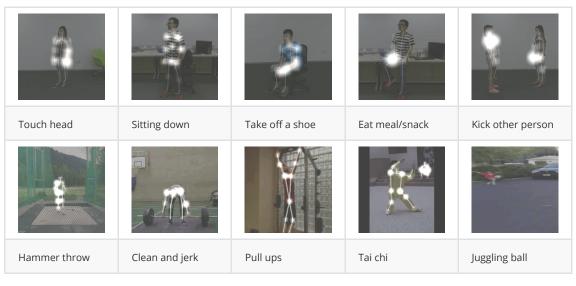
这些冗余列对应的是手指的节点位置.

### 数据集扩充问题

针对数据集扩充问题,我们现在已经有了一些样例数据,大约有500个样本,可以先使用这些样本来进行 简单的试验。

后续根据需求考虑添加样例,横向扩充与纵向扩充:

1. 横向扩充: 添加更多的样本类别, 不局限于引体向上动作.

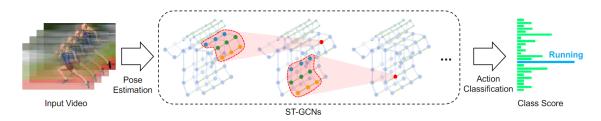


2. 纵向扩充: 添加更多的样本数量,拟扩充到万级样本量(500个样本采集所需时间约1小时).

## 任务

- 1. 分类任务:给出一段时间序列,识别出当前时间序列对应的动作。
- 2. 生成 (回归) 任务:给定一段时间序列,预测下一个时间窗口中的动作。
- 3. **特征选择任务(特征缺失任务)**: 在上述任务基础上,尝试抛弃一些IMU节点特征,在缺失特征的情况下进行实验.

### 分类任务



对于分类任务,每一个样本为一个动作对应的一段连续时间内的特征向量。构建出一个元组(Matrix,Label)。

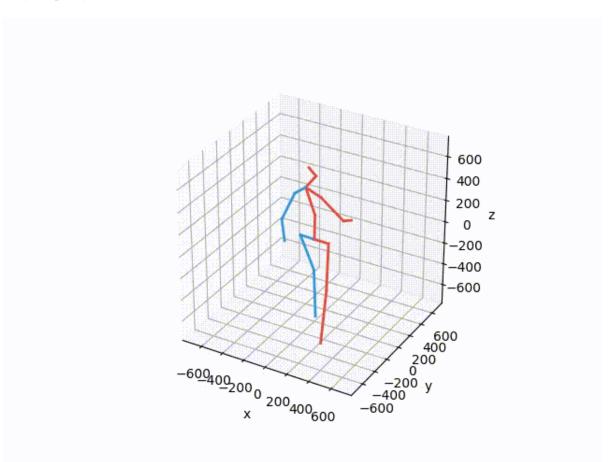
#### Matrix:

位置矩阵(展平)	加速度向量	人体特征信息	
-1-1	-1-1	0-100	

Label:

例如:"引体向上-举手"、"引体向上-放下"

### 序列到序列任务



我们期望使用这些数据完成一个序列到序列任务,具体来说:

- 1. 根据一段时间步的特征向量来预测当前时间步的标签。
- 2. 生成下一段时间步的特征向量和标签。

考虑采用深度学习模型,如LSTM或Transformer,STGNN,进行特征提取和动作预测。具体模型设计可以根据任务的复杂性和数据量来调整。

预处理需要考虑 相对位置编码,节点信息嵌入等技术。

#### 评价指标

针对不同的任务应该设置不同的评价指标,例如:

- 分类任务: 准确率 (Accuracy) 、精确率 (Precision) 、召回率 (Recall) 和F1值 (F1-Score) 。
- 生成任务:均方误差 (MSE)、平均绝对误差 (MAE)等。

### 已有可参考研究

- 1. ST-GCN (Spatial Temporal Graph Convolutional Networks)
  - 论文: <u>Spatio-Temporal Graph Convolutional Networks for Skeleton-Based Action</u>
    <u>Recognition</u>

AAAI 2018 (CCF A)

- o 方法论: ST-GCN将人体姿态表示为图结构,通过图卷积网络(GCN)来学习时空特征,实现动作识别。
- o 评价指标: Accuracy
- 。 启发式设计:可以基于ST-GCN的思想构建ST-GNN模型,将节点表示为人体关节点,边表示关节点之间的空间关系,通过GCN层和时间维度上的卷积层来学习时空特征。ST-GNN能够有效地捕获人体结构的拓扑关系,并结合时序信息进行建模,从而实现对运动行为的建模和预测。

#### 2. TGNN (Temporal Graph Neural Networks)

- 论文: <u>Temporal Graph Networks for Deep Learning on Dynamic Graphs</u>
  KDD 2020 (CCF A)
- o 方法论: TGNN专注于处理动态图数据,可以有效地处理时序关系,并结合图神经网络来进行建模。
- 评价指标: RSE、CORR (回归任务)
- 。 启发式设计:借鉴TGNN的思想,设计一个能够动态更新图结构的ST-GNN模型,以适应不同时间步的拓扑关系变化。

#### 3. Hybrid Deep Learning

- 论文: A new hybrid deep learning model for human action recognition
- 方法论:使用一种基于GRU(门控循环神经网络)的混合深度学习方法来进行人体动作识别, 完成了分类任务。
- o 评价指标: Accuracy

#### 4. 综述

论文: <u>Recent developments in human motion analysis</u>
 Pattern recognition (SCI Q1, IF 8.0)

#### 5. Human Motion Prediction

- 。 论文: <u>On Human Motion Prediction Using Recurrent Neural Networks</u> CVPR 2017 (CCF A)
- 方法论:该论文提出了均方误差(MSE)和平均绝对误差(MAE)作为动作预测任务的评价指标,能够有效地评估预测结果与真实值之间的差异。

### 对比实验设计

为了验证模型的有效性,我们可以设计对比实验,例如:

- 1. Baseline模型:使用传统机器学习模型 (如SVM、随机森林)进行初步实验。
- 2. 深度学习模型:如LSTM、GRU、Transformer等,进行深入实验和优化。
- 3. 数据增强:使用数据增强技术(如噪声加入、时间偏移)扩充数据集,观察其对模型性能的影响。