步态识别行人分类实验



实验目的

- 综合运用之前课程中学习的各种机器学习算法,完成步行传感器数据的分类实验
- 通过完整的数据处理,算法选择,实验设计,结果分析流程掌握并深刻理解各种机器学习算法
- 具备使用机器学习算法解决实际问题的能力
- 培养科学研究的一般思路和方法

实验任务

- 对给定的数据进行预处理
- 将数据处理成为算法可以使用的格式
- 对传感器数据进行分类,判断其属于哪一个人

实验环境

- 硬件: x86_64 Centos 3.10.0 服务器/GPU 服务器、GPU、PC 上位机
- 软件: SimpleAl 实验平台、Docker 下 Ubuntu16.04 镜像、python3.5

背景

手机传感器[1]

为满足手机的日常使用场景,现代智能手机内置了多种传感器,本实验主要介绍两种

- 加速传感器:加速度传感器,顾名思义就是一种能够测量加速度的电子设备。运用压电效应实现,重力感应模块由一片"重力块"和压电晶体组成,当手机发生动作的时候,重力块会和手机受到同一个加速度,这样重力块作用于不同方向的压电晶体上的力也会改变,这样输出的电压信号也就发生改变,根据输出电压信号就可以判断手机的方向了。
- 陀螺仪: 陀螺仪是一种用于测量角度以及维持方向的设备,原理是基于角动量守恒原理。陀螺仪的用途主要是手机的摇一摇,或者在某些游戏中可以通过移动手机改变视角或VR应用。

步态

- 步态是指行人走路时所表现的姿态及走路所有的动作,这是一种复杂的行为特征,每个人都拥有一种与众不同的步态
- 步态唯一性的物理基础是每个人生理结构的差异性,不同的腿骨长度、不同的肌肉强度等共同决定了步态的唯一性
- 步态是一种非接触的生物特征识别技术,在识别的过程中不需要人的行为配合
- 步态识别是一种新兴的生物特征识别技术

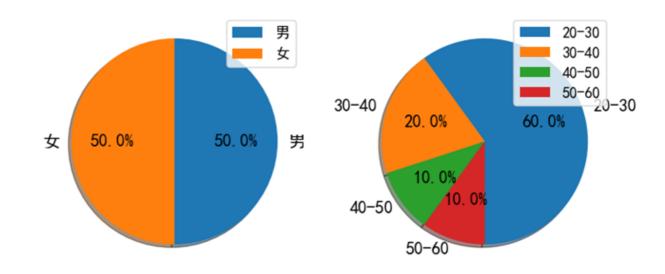
研究步态的意义

- 利用步态进行身份识别
- 利用步态进行健康检查、疾病诊断
- 利用步态进行行为预测、步行状态分析

数据

数据采集信息

• 行人个数: 10。行人性别、年龄分布见下图。



• 数据采集条件: 行人右手手持手机在自由状态下行走10分钟



- 数据格式: 时间戳 X轴数据 Y轴数据 Z轴数据
- 采样频率: 50HZ, 即每20ms采样一次
- 数据收集时间: 2017-10-26

数据详情

数据在文件夹 data 中, data 中共有20个文件,分别为 accData0.txt ~ accData9.txt 和 gyrData0.txt ~ gyrData9.txt 。10个accData对应10个人收集的加速度传感器数据,10个gyrData对应10个人收集的陀螺仪传感器数据。

🧸 accData0.txt	2017/10/26 21:25	文本文档	1,336 KB
accData1.txt	2017/10/26 21:25	文本文档	1,334 KB
👼 accData2.txt	2017/10/26 21:25	文本文档	1,333 KB
🧸 accData3.txt	2017/10/26 21:25	文本文档	1,329 KB
🧸 accData4.txt	2017/10/26 21:25	文本文档	1,341 KB
accData5.txt	2017/10/26 21:25	文本文档	1,338 KB
👼 accData6.txt	2017/10/26 21:25	文本文档	1,335 KB
👼 accData7.txt	2017/10/26 21:25	文本文档	1,331 KB
🧸 accData8.txt	2017/10/26 21:25	文本文档	1,329 KB
🧸 accData9.txt	2017/10/26 21:25	文本文档	1,337 KB
👼 gyrData0.txt	2017/10/26 21:25	文本文档	1,394 KB
👼 gyrData1.txt	2017/10/26 21:25	文本文档	1,364 KB
👼 gyrData2.txt	2017/10/26 21:25	文本文档	1,402 KB
👼 gyrData3.txt	2017/10/26 21:25	文本文档	1,383 KB
👼 gyrData4.txt	2017/10/26 21:25	文本文档	1,378 KB
🗸 gyrData5.txt	2017/10/26 21:25	文本文档	1,377 KB
👼 gyrData6.txt	2017/10/26 21:25	文本文档	1,398 KB
👼 gyrData7.txt	2017/10/26 21:25	文本文档	1,377 KB
👼 gyrData8.txt	2017/10/26 21:25	文本文档	1,409 KB
gyrData9.txt	2017/10/26 21:25	文本文档	1,382 KB

accData0.txt - 记事本

文件(F) 编辑(E) 格式(O) 查看(V) 帮助(H)

1508939178859 -3.7253778 1.3024458 10.429143 1508939178895 -3,6966474 0.82360536 10.515334 1508939178896 -3.169923 0.92895025 9.950302 1508939178907 -2.6719291 0.90979666 9.3661175 1508939178927 -2.6910827 0.48841715 9.11712 1508939178947 -2.873042 0.2777274 8.839393 1508939178967 -3.0550013 0.41180268 8.714894 1508939178990 -3.1028855 0.5363012 8.66701 1508939179007 -3.0933087 0.80445176 8.590396 1508939179027 -3.064578 1.2545617 8.6095495 1508939179047 -3.0262709 1.7429788 8.7532015 1508939179067 -2.930503 2.0590134 8.465898 1508939179088 -2.8921957 2.2409728 8.159439 1508939179108 -2.873042 2.2505496 7.97748 1508939179127 -2.7389667 2.1164744 8.226477 1508939179147 -2.6623523 1.8195933 8.456321 1508939179168 -2.7102363 1.7238252 8.475474 1508939179190 -2.7868507 1.8770541 8.379706 1508939179208 -2.8634653 2.030283 8.37013

对于每一个数据文件(加速度传感器数据和陀螺仪传感器数据),里面有30500行,即每一行对应一条数据。每一行有四个数字,以空格分隔,第一个是时间戳,第二个是X轴数据,第三个是Y轴数据,第四个是Z轴数据

请注意:虽然采集数据的时候设定了固定的采样频率50HZ,但是实际得到的数据并不是严格的间隔20ms。

1508939179227 -2.7485435 2.2026656 8.264784

你需要做什么

- □标定数据。10个文件对应了10个人的数据,将处理完的数据的标签设置成为其对应的人
- ■选择合适的机器学习算法,对处理好的数据进行分类(10分类任务)
- 不断调整算法的参数或结构进行优化以取得更好的结果

实验要求

注意: 为便于最终的效果对比, 请务必遵守以下要求, 否则将会影响成绩

- 1. 请自行将原始数据处理成为算法可用的数据并自行划分训练集、验证集和测试集。但是请保证 **测试集合** 中的数据量不少于**300**组
- 2. 划分训练集和测试集的时候请使用随机划分或者前N%为训练集,后(100-N)%为测试集的划分方式,不允许间隔划分或选取特殊位置的数据作为测试集
- 3. 请务必保证你提交的源代码 可以运行。因此请将处理数据的所有逻辑也一起提交
- 4. 对于提交的实验结果,请提供相关的运行 截图 或 实验结果

需要提交的材料

实验9-学号-姓名.[zip | 7z | tar], 其中包含:

- 1. <u>实验报告.[doc | docx | txt | pdf | md]</u>,其中包括以下章节(不再使用之前的报告模板,括 号内的百分比表示该部分内容的大概篇幅占比,你可以根据实际情况进行调整):
 - o 数据处理(30%):请说明数据处理的方法,为什么要这样处理,并提供相关代码逻辑的截图
 - o 实验过程(50%):请说明实验的整个过程。主要包括**算法**的选择,算法相关参数或结构的设定,实验的 **思路** 和具体流程。
 - 结果及结论(10%):展示实验结果。由于神经网络等算法每次运行的结果可能稍有不同,请提交效果最好的一次,但务必提交相关的截图或者运行结果。
 - 程序说明(10%):请说明你的代码的运行方式和程序入口
- 2. 源代码 (文件夹),其中包括所有的源码。若有对原始数据的中间处理结果,也请放到这里

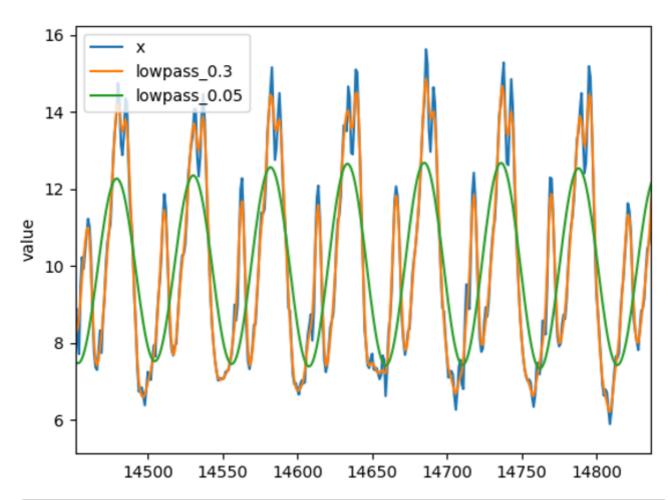
一些有用的提示

数据处理

数据预处理

在划分数据之前可以尝试对数据进行预处理,包括但不仅限以下方法:

1. 滤波:对原始数据进行滤波可以有效地去除噪声平滑曲线 [2]。下图为使用巴特沃斯低通滤波器,截断频率分别0.3hz和0.05hz对原始传感器数据进行滤波



```
# 低通滤波代码
from scipy import signal
b, a = signal.butter(8, 0.02, 'lowpass')
filtedData = signal.filtfilt(b, a, data) #data为要过滤的信号
```

2. 数据增强:可以使用插值等算法对数据进行增强处理。如使用RNN网络进行训练时,输入网络的每一个数据的数据点个数必须相等,但是划分数据之后每一个数据内的数据点个数可能不相等,此时可以通过插值处理得到固定数据点个数的数据

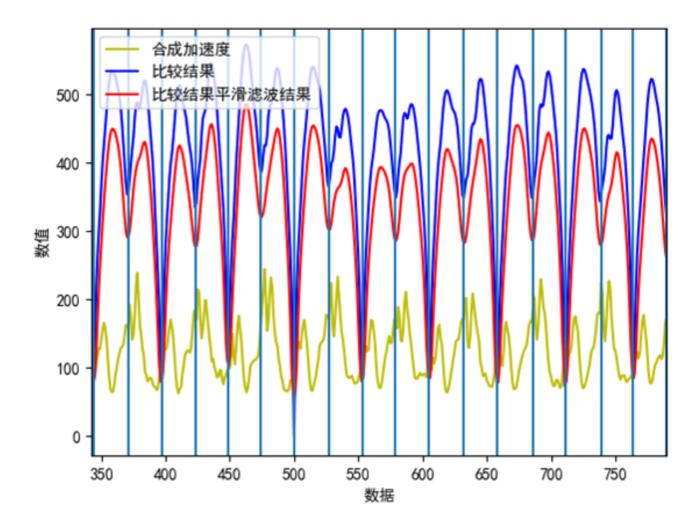
数据划分

需要将连续的时间序列数据划分为若干组数据,包括但不仅限以下方法:

1. 滑动窗口分割: 选择合适的窗口宽度和滑动步长, 对数据进行划分

```
# 滑动窗口代码
with open(os.path.join(PATH/TO/DATA/FLODER,"accData0.txt")) as acc_file:
    acc_datas = acc_file.readlines()
    for i,acc_data in enumerate(acc_datas):
        t,x,y,z = [float(i) for i in acc_data.split(" ")]
        acc_datas[i] = [x,y,z]
    p = 0
    while True:
        if p + WINDOW_LENGTH < len(acc_datas):
            yield acc_datas[p:p+WINDOW_LENGTH]
            p = p + WINDOW_LENGTH//2 # 每两个窗口有50%的重合部分
```

2. 步态周期分割:由于步态数据呈现明显的周期性,可以据此进行数据划分[3]。如下图,选取一段数据作为模板,将模板在整个数据上滑动计算模板和数据之间的欧氏距离,得到呈现周期性规律的图像,据此划分步态周期



算法选择

原则上不对使用的算法进行限制。可以使用传统机器学习算法,如KNN,SVM等算法,也可以使用深度神经网络,对于网络的选择和结构也不做要求。给定在此数据集上进行分类一些常见算法的baseline结果,所以理论上你通过调整参数和网络结构所能取得的最好成绩应该比baseline要好。

算法	分类准确率(%)	说明
贝叶斯网络	90	
逻辑回归	92	
多层感知机	94	
KNN	94	K=1
KNN	93	K=2
KNN	94	K=3
J48	92	
随机森林	95	
SVM	92	
神经网络	97	1D卷积(5)+池化(3)+1D卷积(5)+池化(3)+全连接(10)
神经网络	95	GRU(128)+全连接(10)
神经网络	97	LSTM(32)+全连接(10)
神经网络	95	LSTM(32)+Dropout(0.01)+全连接(10)

如何获得更好的成绩

实验完成以下中的任意一条都会极大地提高你的成绩

- 获得最高的 分类准确率
- 对于数据中十个人里每一个,都提供了两个数据文件(accDatai.txt)和 gyrDatai.txt),分别包含第 i 个人的加速度传感器数据和陀螺仪传感器数据。你可以使用单独一个文件中的数据进行分类。如果你同时使用两种数据,请探索如何将两种数据有机地结合在一起使用,并探索相较于单独使用一种数据,同时使用两种数据是否会提升分类准确度,请通过详细的实验或者理论进行证明
- 通过调整网络结构或者改变模型参数,有效地提高分类准确率,并从理论和实验两方面证明这种改进的 意义

截止时间

2019-05-05 24:00之前将实验报告的压缩包文件提交至13061044@buaa.edu.cn

参考资料

- [1] 手机上到底有哪些传感器,它们都有什么作用呢?你知道吗?
- [2] 利用Python scipy.signal.filtfilt() 实现信号滤波

[3] Muhammad Muaaz, Rene Mayrhofer: Smartphone-Based Gait Recognition: From Authentication to Imitation. IEEE Trans. Mob. Comput. 16(11): 3209-3221 (2017)