

# Определение фазы и разладки движения человека по сигналам носимых устройств

А. Д. Курдюкова, Г. В. Кормаков, В. В. Стрижов

kurdiukova.ad@phystech.edu; egor2898@mail.ru; strijov@ccas.ru

Данная работа посвящена определению фазы и разладки движения человека по сигналам носимых устройств. Исследуются классы периодического движения человека или животного нескольких типов. Требуется найти начало и конец движения, а также определить момент смены типа движения. С этой целью решается задача сегментирования временных рядов. Строится фазовая траектория движения и отыскивается фактическая размерность фазового пространства. Предлагается модель оценки фазы движения и определения начала сегмента. По повторению фазовой траектории сегментируются периодические действия человека, а по ее разладке определяется смена типа движения. Качество предлагаемого метода анализируется на временных рядах, считанных с трехосевого акселерометра.

**Ключевые слова:** *временные ряды, сегментация, метод главных компонент, фазовая траектория, траекторное пространство*

**DOI:**

## 1 Введение

Решается задача анализа данных, считываемых с носимых устройств. Результаты анализа этих данных используются в различных медицинских приложениях [1, 2], в частности, при мониторинге состояния пациентов [3], для автоматизированного обнаружения падений пожилых людей [4].

Временной ряд  $\{s_t\}_{t=1}^m$  движения человека или животного назовем *квазипериодическим* с периодом  $T$ , если

$$\forall t \exists \delta \hookrightarrow s_t \approx s_{t+T+\delta}, \quad |\delta| \ll T. \quad (1)$$

Решается задача разбиения таких временных рядов на периодоподобные временные интервалы. Целью этой работы является определение начала и конца движения. Предлагается *адекватная модель построения фазовой траектории*. Рассматривается способ получения оценки размерности *собственного пространства* фазовой траектории – траекторного пространства минимальной размерности, при котором аппроксимирующая модель строит адекватное приближение ряда (1). *Критерий отсутствия самопересечений*. По повторению фазовой траектории сегментируются периодические действия человека. Предлагается

способ извлечения устойчивой начальной фазы конкретного типа движения в собственном пространстве фазовой траектории.

В работе(ах) [5] [...] решается задача сегментирования квазипериодических временных рядов. Совершается переход в собственное пространство фиксированной размерности, равной двум. Целью данной работы является переход в фазовое пространство минимальной размерности. *Фазовая траектория не имеет самопересечений с точностью до стандартного отклонения восстановленной траектории.*

## 2 Постановка задачи

Данные, считанные с трехосевого акселерометра, представляют собой временной ряд

$$X = \{x(i)\}_{i=1}^N. \quad (2)$$

Он соответствует фиксированному классу периодического движения  $y \in \mathbb{Y}$  (ходьба, бег, шаги вверх и вниз по лестнице и т.п.).

### 2.1 Декомпозиция временного ряда методом главных компонент

Временной ряд (2) представлен в виде разложения, каждое слагаемое которого с высокой точностью аппроксимируется комбинацией главных компонент траекторной матрицы

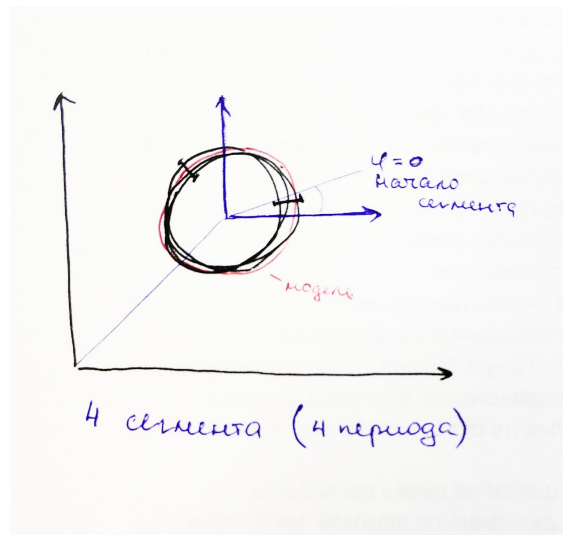
$$\mathbf{H} = \begin{pmatrix} x(1) & \dots & x(n) \\ x(2) & \dots & x(k+1) \\ \dots & \dots & \dots \\ x(N-n+1) & \dots & x(N) \end{pmatrix}.$$

Для нахождения аппроксимации выполняется сингулярное разложение ковариационной матрицы  $\mathbf{H}$

$$\frac{1}{l} \mathbf{H}^T \mathbf{H} = \mathbf{V} \mathbf{\Lambda} \mathbf{V}^T, \quad \mathbf{\Lambda} = \text{diag}(\lambda_1, \dots, \lambda_l).$$

после чего определяются главные компоненты  $\mathbf{y}_k = \mathbf{H} \mathbf{v}_k$  для соответствующих собственных значений  $\mathbf{H}^T \mathbf{H}$ .

В данной работе требуется построить модель  $f \in \mathfrak{F}$ , аппроксимирующую фазовую траекторию с помощью минимального числа главных компонент. Каждая модель аппроксимирует временной ряд заданного класса  $y$ . Критерием оптимальной размерности является отсутствие самопересечений фазовой траектории с точностью до стандартного отклонения восстановленной траектории. Требуется разбить фазовую траекторию на столько сегментов, сколько периодов содержится во временном ряде (2).



## 2.2 Переход в собственное пространство фазовой траектории

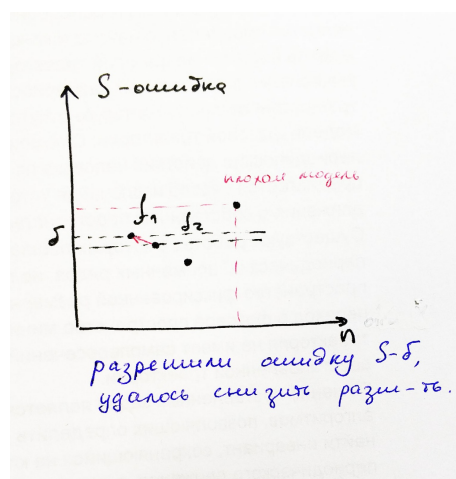
Критерий качества модели. Пусть  $y_1, \dots, y_p$  – выбранные главные компоненты, аппроксимирующие фазовую траекторию. Тогда восстановленная часть траекторной матрицы  $\mathbf{H}$

$$\tilde{\mathbf{H}} = \mathbf{H}_1 + \dots + \mathbf{H}_p, \quad \mathbf{H}_j = \sqrt{\lambda_j} \mathbf{v}_j \mathbf{y}_j^T.$$

С помощью антидиагонального усреднения матрицы  $\tilde{\mathbf{H}}$  восстанавливается временной ряд  $\tilde{X}$ . В качестве критерия качества модели используется функционал MAPE (средняя абсолютная процентная ошибка)

$$\text{MAPE} = \frac{1}{\tau} \sum_{i=1}^{\tau} 100 \frac{|\tilde{x}_i - x_i|}{|x_i|}.$$

Сложностью модели является размерность фазового пространства.

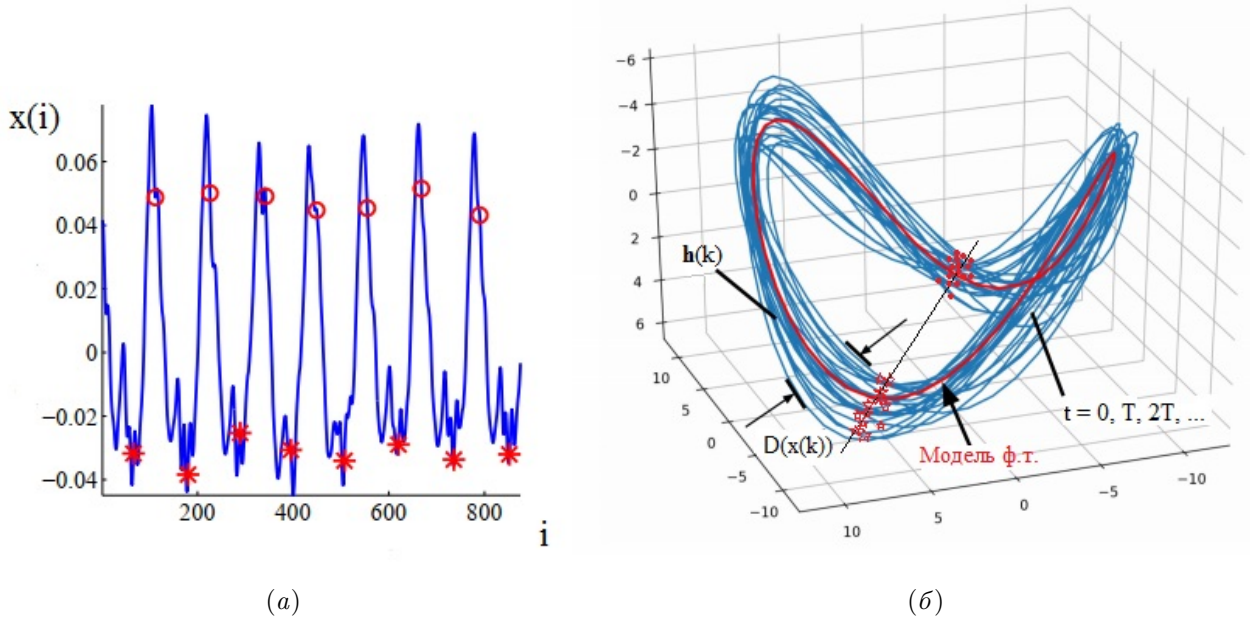


## 2.3 Определение фазы с алгоритмом сегментации

Рассмотрим пример квазипериодического ряда, представленного на рис.1. Красными кружочками и звездочками обозначены концы полупериодов:  $i_t^+$  и  $i_t^-$ . Величина периода

55 изменяется со временем, а фазовая траектория плавно отклоняется от своей аппрокси-  
 56 мации. Точки временного ряда, соответствующие концам полупериодов временного ряда,  
 57 образуют кластер в собственном пространстве. Множества  $I^+ = \{i_t^+\}_{t=1}^T$  и  $I^- = \{i_t^-\}_{t=1}^T$  –  
 58 кандидаты на искомое множество  $I$  точек сегментации временного ряда. Точки  $x(i_t), i_t \in I$   
 59 соответствуют разлнным значениям фазы, поэтому будем выбирать то множество, которое  
 60 будет минимизировать эту разницу

$$61 \quad I = \arg \min_{* \in \{+, -\}} \sum_{i_t^*, i_q^* \in I^*} \|(y_1(i_t^*), \dots, y_p(i_t^*)) - (y_1(i_q^*), \dots, y_p(i_q^*))\|.$$



**Рис. 1** Квазипериодический временной ряд и его фазовая траектория.

62 Выбранны главные компоненты  $y_1, \dots, y_p$ , аппроксимирующие фазовую траекторию.  
 63 Будем полагать, что они нормированны. В собственном пространстве размерности  $p$  фа-  
 64 зовая траектория не имеет самопересечений с точностью до среднеквадратичного откло-  
 65 нения. Будем рассекать фазовую траекторию гиперплоскостью, наиболее приближенной  
 66 к плоскости симметрии фазовой траектории. Для нахождения плоскости симметрии вос-  
 67 пользуемся методом, описанным в [6, 7]. Пусть  $y_1 = 0$  совпадает с плоскостью симметрии.  
 68 Для множества точек  $(y_1, \dots, y_p)$  вводит вспомогательный вектор  $Y = [y_1^T, \dots, y_p^T]^T$ .  
 69 Тогда вектор  $Y_s$ , соответствующий симметричному множеству точек, минимизирующий  
 70 отклонение  $\|Y_s - Y\|_2$ , получается из  $Y$  посредством линейного преобразования

$$71 \quad Y_s = QY.$$

Тогда в качестве рассекающей гиперплоскости будем выбирать ту, которая минимизирует отклонение

$$\|\tilde{Y}_s - \tilde{Y}\|_2.$$

Вектор  $\tilde{Y}$  состоит из компонент вектора  $Y$  в системе координат, повернутой вокруг начала отсчета таким образом, чтобы ось  $y_1$  была совмещена с нормалью, задающей гиперплоскость.

### 3 Сечение фазовой траектории в пространстве оптимальной размерности

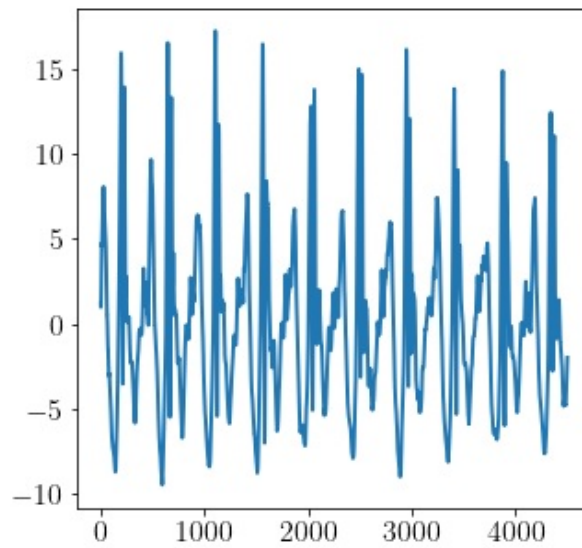
Требуется провести секущую гиперплоскость в собственном пространстве, разбивающую фазовую траекторию на сегменты, соответствующие полупериодам временного ряда (2). Предлагаемый алгоритм является обобщением метода, предложенного в работе [5], но сечение фазовой траектории происходит в пространстве большей размерности, чем два.

Выбирается произвольная точка временного ряда. Строится касательная к фазовой траектории в выбранной точке. Проводится гиперплоскость через выбранную точку и начало координат (главные компоненты полагаем нормированными). По касательной выбирается вектор нормали к гиперплоскости. Точки пересечения фазовой траектории с гиперплоскостью наносятся на исходный временной ряд. Ожидается, что если пересечение произошло ближе, чем половина от максимального размаха траектории, то точка имеет фазу, равную нулю (если таковую положить для выбранной изначально точки). Если же пересечение произошло дальше, чем половина от максимального размаха траектории, то ожидается точка с фазой, равной  $\pi$ .

### 4 Вычислительный эксперимент

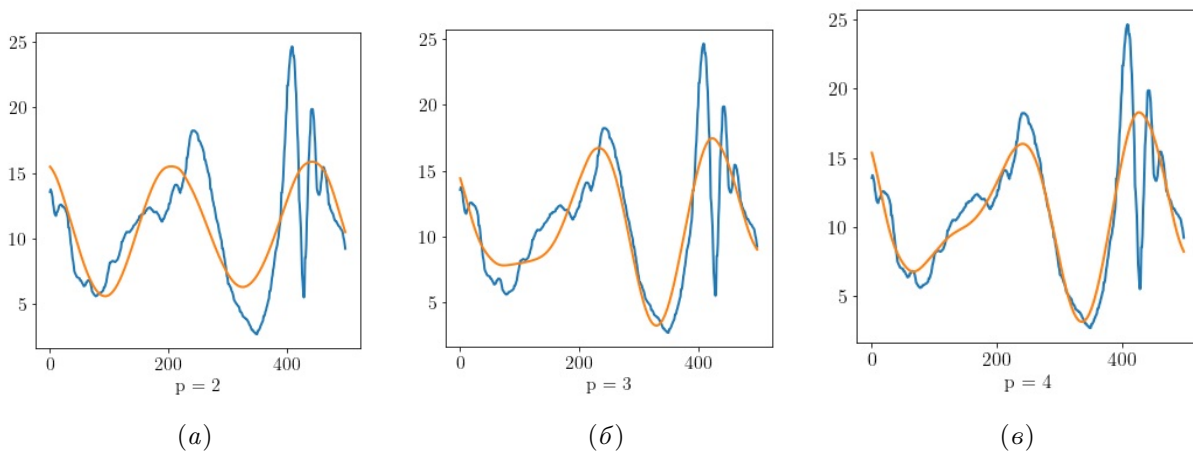
В этом разделе исследуется зависимость средней абсолютной ошибки MAPE от размерности фазового пространства, из которого происходит во восстановление временного ряда. В пространстве *оптимальной размерности* фазовая траектория разбивается на сегменты, соответствующие периодам рассматриваемого движения. Эксперименты проводятся на реальных данных, полученных с акселерометра мобильного устройства во время ходьбы. Соответствующий временной ряд изображен на рис. 1.

Разложение временного ряда с помощью метода главных компонент и его восстановление описано в работе [5]. Количество выбранных главных компонент определяет размерность фазового пространства. По соответствующим собственным векторам восстанавливается временной ряд. Анализ ошибки MAPE в зависимости от размерности фазового пространства позволяет определить оптимальную размерность пространства, в котором

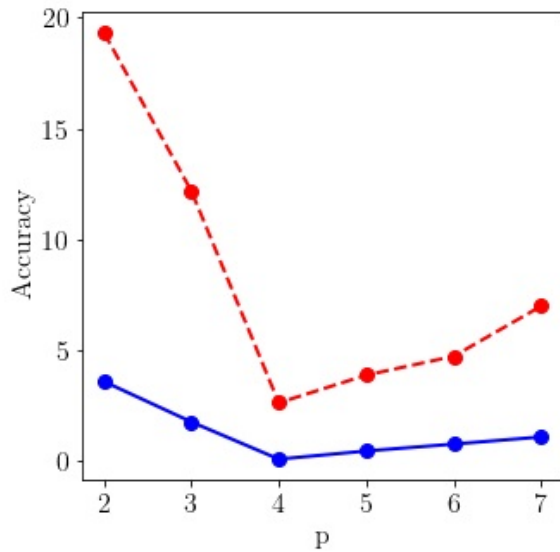


**Рис. 2** Исследуемый временной ряд.

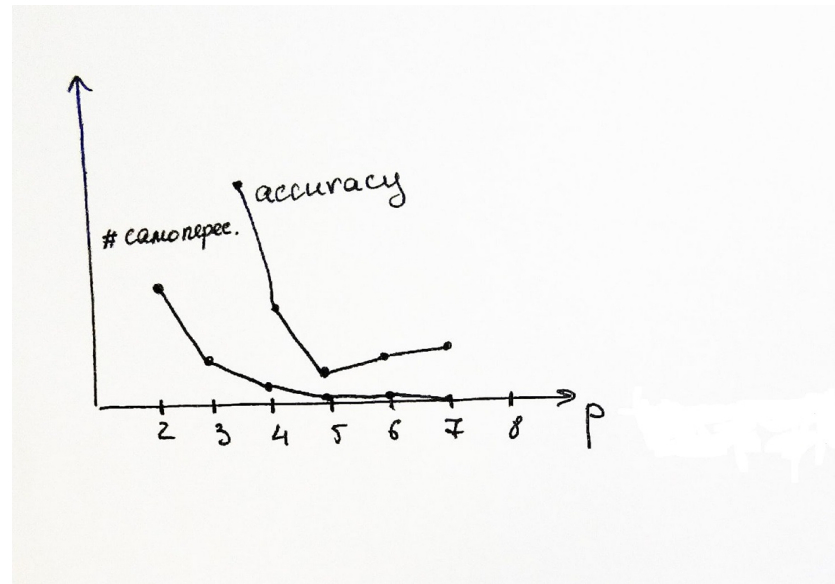
104 фазовая траектория не имеет ярковыраженных самопересечений. Процесс сегментирова-  
 105 ния фазовой траектории в пространстве меньшей размерности так же описан в [5].



**Рис. 3** Исходный временной ряд и его разложение для различных размерностей фазового пространства.



(а)



(б)

**Рис. 4** График зависимости точности аппроксимации и количества самопересечений фазовой траектории от размерности фазового пространства пространства.

## 5 Анализ ошибки

Дана выборка. Рисунок с разметкой на фазу и полуфазу. Тест – другой временной ряд с аналогичным типом движения. С помощью PCA переходим в пространство размерности 2. Итеративно увеличиваем размерность пространства, пока точность классификации не станет максимальной. Классификатор – линейный SVM.

Оценка параметров гиперплоскости с помощью бустрапа - ?

График качества классификации в зависимости от размерности.

Смотрим на качество уменьшения и восстановления другого временного ряда и ряда с размеченной выборкой.

Возможно: 1) поиграться с марджисом в размерности на 1 больше, на 1 меньше и в самой оптимальной. 2) проверить, что прямая, соединяющая размеченные точки, перпендикулярна гиперплоскости, построенной SVM. 3) можно посмотреть на зависимость уверенности (адекватности разделимости) SVM от размерности.

## 6 Заключение

Первая часть заключения.

Вторая часть заключения. Решение поставленных задач является важным шагом на пути к разработке алгоритмов, позволяющих определить разладку движения по фазовой траектории, найти инвариант, сохраняющийся на классах эквивалентности конкретного типа периодического движения, а также распознать суперпозицию нескольких движений.

Эти результаты крайне важны с точки зрения понимания и моделирования человека, биомедицинского применения и внесли бы значительный вклад в область анализа биосигналов.

## Литература

- [1] JBJ Bussmann, YM Van de Laar, MP Neeleman, and HJ Stam. Ambulatory accelerometry to quantify motor behaviour in patients after failed back surgery: a validation study. *Pain*, 74(2-3):153–161, 1998.
- [2] Bijan Najafi, Kamiar Aminian, Anisoara Paraschiv-Ionescu, François Loew, Christophe J Bula, and Philippe Robert. Ambulatory system for human motion analysis using a kinematic sensor: monitoring of daily physical activity in the elderly. *IEEE Transactions on biomedical Engineering*, 50(6):711–723, 2003.
- [3] Agnes Grünerbl, Amir Muaremi, Venet Osmani, Gernot Bahle, Stefan Oehler, Gerhard Tröster, Oscar Mayora, Christian Haring, and Paul Lukowicz. Smartphone-based recognition of states and state changes in bipolar disorder patients. *IEEE Journal of Biomedical and Health Informatics*, 19(1):140–148, 2014.
- [4] Xin Ma, Haibo Wang, Bingxia Xue, Mingang Zhou, Bing Ji, and Yibin Li. Depth-based human fall detection via shape features and improved extreme learning machine. *IEEE journal of biomedical and health informatics*, 18(6):1915–1922, 2014.
- [5] Anastasia Motrenko and Vadim Strijov. Extracting fundamental periods to segment biomedical signals. *IEEE journal of biomedical and health informatics*, 20(6):1466–1476, 2015.
- [6] AN Karkishchenko and VB Mnukhin. Recovery of points symmetry in images of objects with reflectional symmetry. *Machine Learning and Data Analysis*, 1(5):621–631, 2013.
- [7] AN Karkishchenko and VB Mnukhin. Reflective symmetrization of feature points in images. In *11th Conference (International) on Pattern Recognition and Image Analysis: New Information Technologies (PRIA-11-2013) Proceedings. Samara*, pages 209–212, 2013.

Поступила в редакцию