

Определение фазы и разладки движения человека по сигналам носимых устройств

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

`kurdiukova.ad@phystech.edu; egor2898@mail.ru; tihonov.dm@phystech.edu; 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 анализ 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

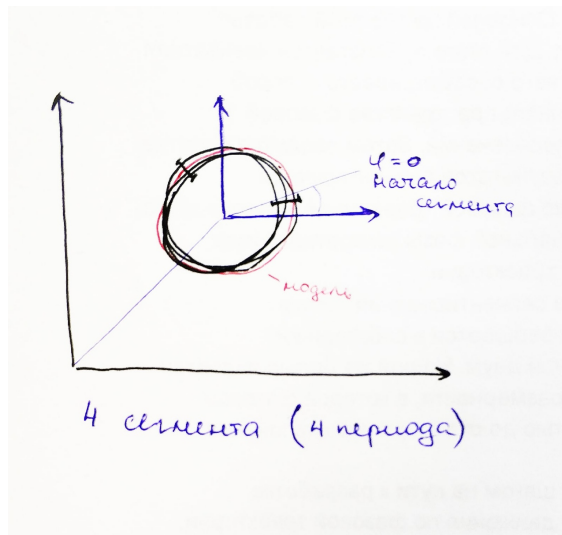
$$\mathbf{H} = \begin{pmatrix} x(1) & \dots & x(n) \\ x(2) & \dots & x(k+1) \\ \dots & \dots & \dots \\ x(N-n+1) & \dots & x(N) \end{pmatrix}.$$

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

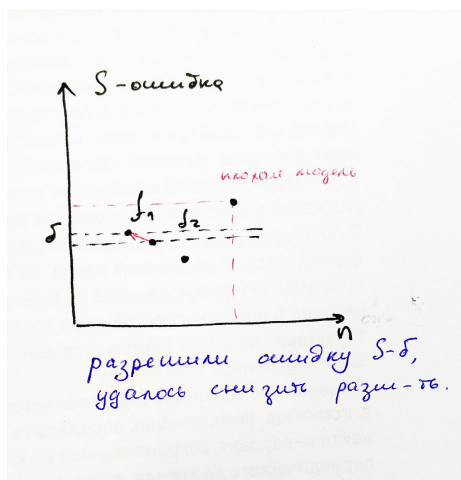
Критерий качества модели. Пусть y_1, \dots, y_p – выбранные главные компоненты, аппроксимирующие фазовую траекторию. Тогда восстановленная часть траекторной матрицы \mathbf{H}

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

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 разным значениям фазы, поэтому будем выбирать то множество, которое
 60 будет минимизировать эту разницу

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

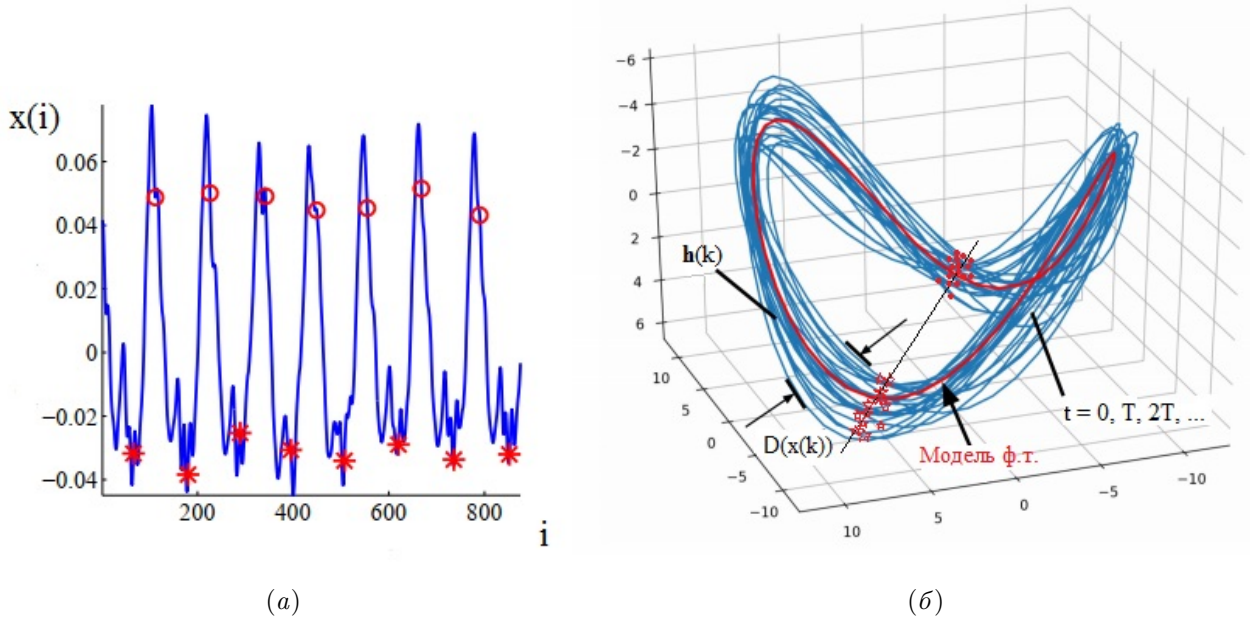


Рис. 1 Квазипериодический временной ряд и его фазовая траектория.

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]. Сечение фазовой траектории происходит в пространстве размерности больше, чем два.

Выбирается произвольная точка $x(k_0)$ временного ряда (2). Ее фаза полагается равной нулю. Пусть \mathbf{h}_0 – направляющий вектор из начала координат в выбранную точку на фазовой траектории. Сроится касательная к фазовой траектории в выбранной точке. Пусть \mathbf{a} – направляющий вектор касательной. Проводится гиперплоскость через выбранную точку и начало координат (главные компоненты полагаем нормированными). По касательной выбирается вектор нормали к гиперплоскости

$$\mathbf{n} = \mathbf{a} - \pi_{\mathbf{h}_0}(\mathbf{a}).$$

Уравнение секущей гиперплоскости

$$(\mathbf{y} - \mathbf{h}_0, \mathbf{n}) = 0.$$

Уравнение прямой с направляющим вектором \mathbf{h}_0 в параметрической форме

$$\mathbf{y} = t\mathbf{h}_0, \quad t \in \mathbb{R}.$$

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 же пересечение произошло дальше, чем половина от максимального размаха траектории, то ожидается точка с фазой, равной π .

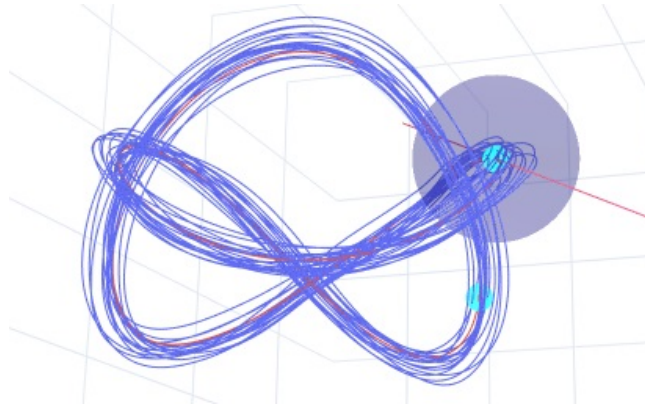


Рис. 2 Сечение фазовой траектории.

99 4 Вычислительный эксперимент

100 В этом разделе исследуется зависимость средней абсолютной ошибки МАРЕ от размер-
101 ности фазового пространства, из которого происходит воостановление временного ряда. В
102 пространстве *оптимальной размерности* фазовая траектория разбивается на сегменты,
103 соответствующие периодам рассматриваемого движения. Эксперименты проводятся на ре-
104 альных данных, полученных с акселерометра мобильного устройства во время ходьбы.
105 Соответствующий временной ряд изображен на рис. 1.

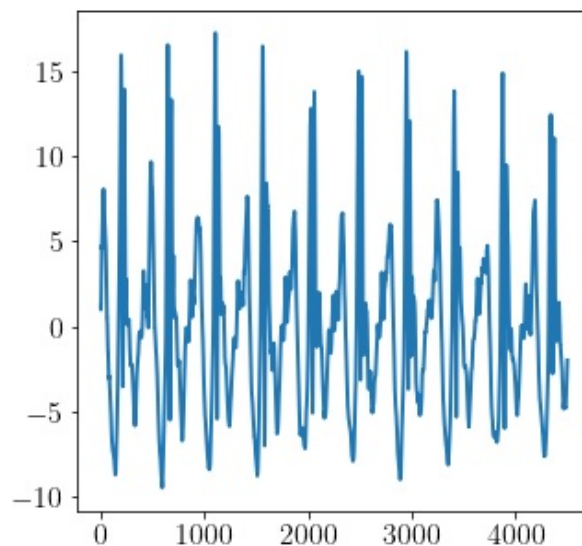


Рис. 3 Исследуемый временной ряд.

106 Разложение временного ряда с помощью метода главных компонент и его восстано-
107 вление описано в работе [5]. Количество выбранных главных компонент определяет раз-
108 мерность фазового пространства. По соответствующим собственным векторам восстанав-
109 ливается временной ряд. Анализ ошибки МАРЕ в зависимости от размерности фазового

пространства позволяет определить оптимальную размерность пространства, в котором фазовая траектория не имеет ярко выраженных самопересечений.

В качестве анализа качества сегментации предлагается рассмотреть стандартное отклонение сегментированных точек от точек исходного временного ряда, имеющих максимум автокорреляции при длине окна, равной длине периода движения. Также требуется, чтобы количество сегментированных точек совпадало с количеством периодов исходного временного ряда.

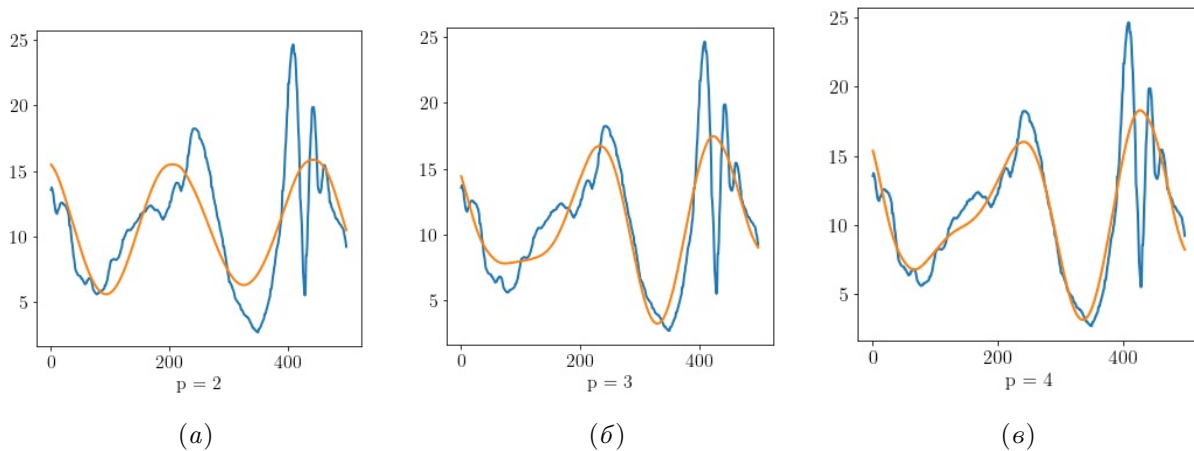


Рис. 4 Исходный временной ряд и его разложение для различных размерностей фазового пространства.

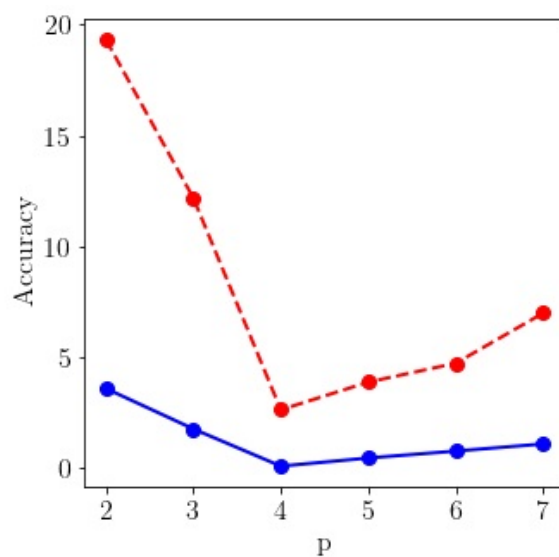


Рис. 5 График зависимости точности аппроксимации и количества самопересечений фазовой траектории от размерности фазового пространства.

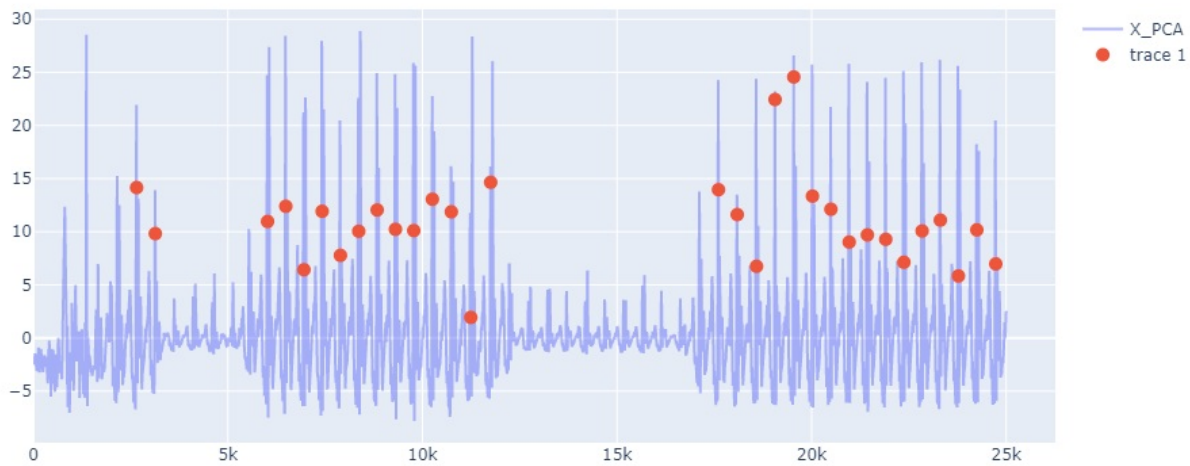


Рис. 6 Результат алгоритма сегментации.

117 5 Заключение

118 В данной работе был проведен вычислительный эксперимент по определению опти-
119 мальной размерности фазового пространства. Был предложен алгоритм поиска точек вре-
120 менного ряда одинаковой фазы, обобщающий идею, описанную в работе [5], на случай раз-
121 мерности большей, чем два. Проведено исследование качества сегментации в зависимости
122 от размерности фазового пространства.

123 Решение поставленных задач является важным шагом на пути к разработке алгорит-
124 мов, позволяющих определить разладку движения по фазовой траектории, найти инвари-
125 ант, сохраняющийся на классах эквивалентности конкретного типа периодического дви-
126 жения, а также распознать суперпозицию нескольких движений. Эти результаты крайне
127 важны с точки зрения понимания и моделирования человека, биомедицинского примене-
128 ния и внесли бы значительный вклад в область анализа биосигналов.

129 Литература

- 130 [1] JBJ Bussmann, YM Van de Laar, MP Neeleman, and HJ Stam. Ambulatory accelerometry to
131 quantify motor behaviour in patients after failed back surgery: a validation study. *Pain*, 74(2-
132 3):153–161, 1998.
- 133 [2] Bijan Najafi, Kamiar Aminian, Anisoara Paraschiv-Ionescu, François Loew, Christophe J Bula,
134 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