|  |
| --- |
|  |

|  |
| --- |
| Pre-Fall – Sistema inteligente para la prevención y predicción de caídas |

|  |
| --- |
| **E2.2 – Implementación de un proceso de benchmarking para la evaluación de**  **dispositivos inerciales de medición de la marcha** |

|  |  |
| --- | --- |
| Proyecto | Pre-Fall – Sistema inteligente para la prevención y predicción de caídas |
| Entregable | E2.1 – Implementación de un proceso de benchmarking para la evaluación de dispositivos inerciales de medición de la marcha |
| Fecha | 24/10/2022 |

Contenido

[Contenido 1](#_Toc115858203)

[Índice de figuras 2](#_Toc115858204)

[Resumen Ejecutivo 3](#_Toc115858205)

[1 Introducción 4](#_Toc115858206)

[2 Dispositivos de medidas IMU elegidos 5](#_Toc115858207)

[2.1 Metamotion RL+ (Mbientlab Inc.) 5](#_Toc115858208)

[2.1.1 Sensor Fusion 6](#_Toc115858209)

[2.2 Actisense 7](#_Toc115858210)

[2.3 LPMS-B2 de LP-Research Inc. 7](#_Toc115858211)

[*3* Proceso de selección de sensores inerciales para la evaluación de la marcha humana mediante *benchmarking* 9](#_Toc115858212)

[3.1 Equipamiento requerido 9](#_Toc115858213)

[3.2 Método 9](#_Toc115858214)

[4 Justificación del sensor seleccionado 0](#_Toc115858215)

[5 Conclusiones 1](#_Toc115858216)

[6 Referencias 2](#_Toc115858217)

[7 Bibliografía 3](#_Toc115858218)

Índice de figuras

[Figura 1 MetaMotionRL con su carcasa (izq.) y esquema (der.) 5](#_Toc115816948)

[Figura 2. MetaMotionRL con su carcasa (izq.) y esquema (der.) 7](#_Toc115816949)

[Figura 3. MetaMotionRL con su carcasa (izq.) y esquema (der.) 7](#_Toc115816950)

[Figura 4. MetaMotionRL con su carcasa (izq.) y esquema (der.) 8](#_Toc115816951)

Resumen Ejecutivo

El estudio del estado de la técnica de la tecnología de análisis de la marcha se ha dividido en dos grandes grupos.

En primer lugar (Sección 1), se realiza una revisión literaria de diferentes artículos científicos, seleccionando 25 como los más relevantes en el contexto del análisis de la marcha. De dichos artículos, se pretende extraer sus características acerca del método de captación de datos, ubicación de los sensores y finalidad de las evaluaciones. Los artículos seleccionados abarcan no sólo los que utilizan los sensores inerciales vestibles, sino también los que utilizan otros métodos de captación, tratando así de obtener una visión global. Se analizan, además, las técnicas de análisis de datos utilizadas para el modelado de la marcha en los artículos seleccionados.

Por otro lado (Sección 2), se realiza una búsqueda de los sistemas comerciales existentes para la detección del movimiento en la actualidad.

# Introducción

Revisadas metodologías para el estudio de la marcha con sensores inerciales [1] se ha detectado que el uso de los IMUs toma determinadas ventajas sobre otro tipo de sensores. En la comparativa realizada por [2] donde se analizan los sensores clásicos versus los sensores inerciales IMUs en adultos sanos y con patologías, se puede apreciar que los IMUs tienen diversas ventajas como su portabilidad, uso en espacios abiertos, libertad total de movimientos, facilidad de instalación en pacientes, coste económico de hardware, todo conjuntado con una consecución de registros bastante preciso.

Así, en los siguientes puntos se van a analizar 3 sensores inerciales (IMUs):

|  |  |
| --- | --- |
| **Proveedor** | **Sensores inerciales** |
| **Mbientlab Inc.** | Metamotion RL+ |
| **WiseWare Solutions** | Actisense |
| **LP-Research** | LPMBS-2 |
| **Wit-motion** | WitMotion WT901C TTL |

# Dispositivos de medidas IMU elegidos

## Metamotion RL+ (Mbientlab Inc.)

Este dispositivo inercial MetamotionRL MMRL de la empresa MBENTLAB es un dispositivo de 9 grados de libertad.

Un control color blanco

Descripción generada automáticamente con confianza mediaImagen que contiene tabla, interior, taza, pastel

Descripción generada automáticamenteDiagrama

Descripción generada automáticamente con confianza media

Figura MetaMotionRL con su carcasa (izq.) y esquema (der.)

Los datos técnicos del sensor son los siguientes:

|  |  |
| --- | --- |
| **Peso** | 56.7 gr |
| **FormFactor minituarizado** | 27mm × 27mm x 4mm con carcasa |
| **Modo de uso** | Streaming mode: 8h-24h  Recording mode: 2h-48h |
| **Tipo de Batería** | 70-100mAH micro-USB recargable.  Tiempo de carga: 2h |
| **Resistencia** | IP40 con carcasa |
| **Cumplimiento normativo** | CE, FCC, IC, RoHS |
| **API Programable** | Swift, C++, Java, Javascript y Python |
| **Transferencia de Datos** | Bluetooth Low Energy 4.0 Smart® |
| **SD Card** | 8 Mb |
| **Giroscopio** | Rango: ± 125, ± 250, ± 500, ± 1000, ± 2000°/s  Resolución: 16 bit  Tasa de muestreo: 0.001Hz – 100Hz stream – 800Hz log |
| **Acelerómetro** | Rango: ± 2, ± 4, ± 8, ± 16 g  Resolución: 16 bit  Tasa de muestreo: 0.001Hz – 100Hz stream – 800Hz log |
| **Magnetómetro** | Rango: ±1300μT (x,y-axis), ±2500μT (z-axis)  Resolución: 0.3μT  Tasa de muestreo: 0.001Hz – 25Hz |
| **Sensor Fusion** | Salidas: Quaternion, Euler Angles (Yaw, Pitch, Roll), Linear Acc, Earth Acc (Gravity), Robust Heading  Precisión: < 1º RMS  Tasa de muestreo: 100 Hz |

Los 9 grados de libertad se dividen en los siguientes sensores:

* BMI160: 6 grados de libertad Acelerómetro + Giroscpio
* BMM150: 3 grados de libertada Magnetómetro
* BOSCH: 9 grados de libertad sensor fusion

### Sensor Fusion

El software de fusión de sensores BSX de Bosch Sensortec es una solución completa de fusión de 9 ejes que combina las mediciones de un giroscopio de 3 ejes, un sensor geomagnético de 3 ejes y un acelerómetro de 3 ejes para proporcionar un vector de orientación absoluto robusto. El software de fusión de sensores BSX proporciona información de orientación en forma de *quaternions* o ángulos de Euler.

El algoritmo fusiona los datos sin procesar del sensor del acelerómetro de 3 ejes, el sensor geomagnético de 3 ejes y el giroscopio de 3 ejes de una manera inteligente para mejorar la salida de cada sensor. Esto incluye algoritmos para la calibración compensada de cada sensor, monitoreo del estado de calibración y fusión del filtro Kalman para proporcionar vectores de orientación refinados y sin distorsiones. Dado que el software de fusión de 9 ejes Bosch Sensortec se desarrolla junto con el hardware del sensor, se logra un rendimiento optimizado en términos de dinámica e inmunidad a los efectos de distorsión.

El acceso directo al hardware del sensor de Bosch permite al usuario establecer modos de operación específicos del caso de uso con respecto a las tasas de datos y los umbrales de ruido. La solución proporciona un sistema avanzado de fusión de sensores de 9 ejes listo para usar que reduce la complejidad para los clientes y ayuda en el desarrollo rápido de aplicaciones de sensores avanzados.

## Actisense

Mano sosteniendo un aparato electrónico

Descripción generada automáticamente con confianza bajaImagen que contiene interior, tabla, pastel, pequeño

Descripción generada automáticamente

Figura . Actisense

## LPMS-B2 de LP-Research Inc.

El LP-Research Motion Sensor Bluetooth versión 2 (LPMS-B2) es una unidad de medición inercial inalámbrica (IMU) en miniatura/sistema de referencia de altitud y rumbo (AHRS).

Imagen que contiene medidor

Descripción generada automáticamenteDiagrama, Dibujo de ingeniería

Descripción generada automáticamenteImagen de la pantalla de un celular con letras

Descripción generada automáticamente con confianza media

Figura 3. LPMBS-2 de LP-Research. Vista Carcasa (izq-centro) y placa PCB (derecha).

La unidad realiza mediciones precisas de orientación y desplazamiento relativo mediante el uso de tres sensores MEMS[[1]](#footnote-1) diferentes (giroscopio de 3 ejes, acelerómetro de 3 ejes y magnetómetro de 3 ejes) se logran datos de orientación de los 9 grados de libertad. Además, los sensores de temperatura y presión barométrica permiten una determinación precisa de la altitud de la unidad.

Diagrama

Descripción generada automáticamente

Figura . Funcionamiento del algoritmo Sensor Fusion para LPMBS-2 de LP-Reserach.

Datos técnicos:

|  |  |
| --- | --- |
| **Peso** | 12 gr |
| **FormFactor minituarizado** | 39×39×8mm con carcasa |
| **Modo de uso** |  |
| **Tipo de Batería** | Lithium battery > 6h (3.7 v@ 230mAh) |
| **Resistencia** |  |
| **Cumplimiento normativo** | FCC, CE |
| **API Programable** | Librería C++ para Windows, Libría Java para Android, LpmsControl software y Open Motion Analysis Toolkit (OpenMAT) para Windows |
| **Transferencia de Datos** |  |
| **Giroscopio** | 3-axis, ± 125 / ± 245 / ± 500 / ± 1000 / ± 2000 dps, 16 bits |
| **Acelerómetro** | 3-axis, ±2 / ± 4 / ± 8 / ± 16 g, 16 bits |
| **Magnetómetro** | 3-axis, ± 4 / ± 8 / ± 12 / ± 16 gauss, 16 bits |
| **Sensor Fusion** | Filtro extendido de Kalman |

# Proceso de selección de sensores inerciales para la evaluación de la marcha humana mediante *benchmarking*

## Equipamiento requerido

## Método

|  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **Sensores Inerciales** | *Acceso y extracción* | *Tamaño* | *Autonomía* | *Comunicaciones* | *Facilidad de Uso Cotidiano* | *Score* |
| **MetamotionRL2+**  **(Mbientlab Inc.)** | 4 | 2 | 1 | 4 | 2 | 13 |
| **ActiSense**  **(WiseWare Technologies)** | 3 | 3 | 4 | 4 | 3 | 17 |
| **LPMBS-2**  **(LP-Research Inc.)** | 3 | 4 | 1 | 4 | 4 | 16 |
|  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **Acceso y extracción** | | *Valor* |
| **0** | Imposibilidad de acceso a los ficheros en su extracción de datos | |
| **1** | Método no ágil que sólo permite conectar el dispositivo como unidad de almacenamiento externo sin poder acceder al mismo mientras regsitra | |
| **2** |  | |
| **3** | |  |
| **4** | |  |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **Tamaño** | | *Valor* |
| **0** | Imposibilidad de acceso a los ficheros en su extracción de datos | |
| **1** | Método no ágil que sólo permite conectar el dispositivo como unidad de almacenamiento externo sin poder acceder al mismo mientras regsitra | |
| **2** |  | |
| **3** | |  |
| **4** | |  |

# Justificación del sensor seleccionado

# Conclusiones

El estudio de la bibliografía existente ha determinado que existen multitud de métodos para la adquisición de los datos o imágenes que permitirán posteriormente un análisis de las características de la misma. Estos métodos se pueden basar tanto en dispositivos vestibles como en dispositivos no vestibles, a través de diferentes tecnologías. El análisis de los diferentes trabajos ha confirmado que todos los métodos aquí descritos tienen validez para el análisis de la marcha por lo que Pre-Fall puede constituirse utilizando sensores inerciales, como se planteaba en la propuesta de proyecto. Los sensores de este tipo tendrían la misma validez científica que un sistema de adquisición de imagen basado en marcadores, pero con un coste muchísimo menor y ofreciendo una mayor versatilidad.

# Referencias

# Bibliografía

|  |  |
| --- | --- |
| [1] | E. P. Juri Taborri, «Gait Partitioning Methods: A Systematic Review,» *MDPI,* 2016. |
| [2] | F. Petraglia, L. Scarcella, G. Pedrazzi, L. Brancato, R. Puers y C. Costantino, «Inertial sensors versus standard systems in gait analysis: A systematic review and meta-analysis.,» *Eur. J. Phys. Rehabil. Med,* pp. 55, 265–280, 2019. |

1. MEMS: Micro-Electro-Mechanical System: se refiere a la tecnología electromecánica de dispositivos microscópicos, sobre todo los que tiene partes móviles. [↑](#footnote-ref-1)