

Bewegingsherkenning met een smartphone

Arne De Brabandere

arne.debrabandere@student.kuleuven.be

Menno Keustermans

menno.keustermans@student.kuleuven.be

Abstract

1 Inleiding

2 Afzonderlijke activiteiten

Het eerste probleem is om van een gegeven reeks samples van de accelerometer en gyroscoop van een smartphone de activiteit van een persoon te bepalen. We veronderstellen hier dat telkens één afzonderlijke activiteit gemeten wordt.

We willen 10 verschillende activiteiten kunnen herkennen:

- wandelen,
- lopen,
- fietsen,
- een trap opwandelen,
- een trap afwandelen,
- springen,
- niets doen (zitten, liggen, staan),
- een lift naar boven nemen,
- een lift naar beneden nemen,
- tanden poetsen.

In bovenstaande lijst hebben we tanden poetsen als moeilijke activiteit toegevoegd. De beweging lijkt sterk op niets doen en zal waarschijnlijk minder goed te herkennen zijn. Hetzelfde geldt voor de lift naar boven/beneden nemen.

Met behulp van classificatiemethodes zoeken we naar een model met een zo groot mogelijke accuraatheid om de activiteit van een meting te bepalen.

2.1 Datacollectie

We hebben voor elke activiteit 22 metingen verzameld, opgemeten door 2 verschillende personen. Om voldoende variatie te hebben, gebeurden de metingen op verschillende dagen. Ook hebben we ervoor gezorgd dat we niet telkens dezelfde broek droegen, aangezien de gemeten versnelling kan variëren in verschillende broekzakken. Elke meting bevat bovendien exact één activiteit.

De metingen werden met de MotionTracker tool gedaan. Dit is een Android-applicatie die de versnelling en rotatie (gemeten door de accelerometer en gyroscoop van de

smartphone) aan 50 Hz samplet. Als uitvoer geeft de applicatie een logbestand met de gemeten versnellingen (in de x-as, y-as en z-as met de z-as evenwijdig met de gravitatie) en rotaties (in quaternion notatie) met bijhorende timestamps.

2.2 Dataverwerking: features berekenen

Voor we classificatiemethodes kunnen gebruiken, moeten we eerst features berekenen. Dit zijn parameters die we uit de samples van de accelerometer en gyroscoop kunnen halen.

We gebruiken 4 soorten features:

- Statistische features: gemiddelde, standaardafwijking van versnelling en vermogen
- Fourier-transformatie: amplitudes horende bij bepaalde frequenties
- Wavelet-transformatie: ...
- Hidden Markov models: log-likelihood voor het model van elke activiteit

2.3 Classificatiemethodes

We gebruiken classificatiemethodes om een model te zoeken om afzonderlijke activiteiten te herkennen. We vergelijken enkele veel voorkomende methodes: beslissingsbomen, Random Forest, k-Nearest Neighbours, Naive Bayes en Support Vector Machines. De methodes leren telkens een model uit de instanties met de hierboven beschreven features voor de verschillende activiteiten. Hieronder wordt kort de werking van de vernoemde methodes beschreven:

- *Beslissingsbomen* zijn bomen waarvan de interne knopen features voorstellen en de bladknopen één (of meerdere) labels bevatten. Een tak in de boom stelt een test voor op de feature van de knoop waaruit de tak vertrekt. Om een nieuwe instantie te classificeren worden de juiste takken gevolgd tot in een bepaalde bladknoop. De instantie wordt dan geclassificeerd als het label in die bladknoop.
- *Random Forests* zijn combinaties van beslissingsbomen met een willekeurig deel van de trainingset en een willekeurig deel van de features. Bij de classificatie van een nieuwe instantie ‘stemt’ elke boom op een label. De instantie krijgt vervolgens het label met de meeste stemmen.

- *k-Nearest Neighbours* classificeert nieuwe instanties door te zoeken naar de k dichtstbijzijnde instanties in de trainingset. Dit zijn de instanties waarvan de waarden voor de features het dichtst bij die van de te classificeren instantie ligt. Hieruit wordt het meest voorkomende label gekozen.
- *Naive Bayes* is een probabilistische classifier die gebruik maakt van voorwaardelijke kansen. De kans op een label C met gegeven waarden voor de features $\mathbf{F} = (F_1, \dots, F_n)$ wordt berekend als $P(C|\mathbf{F}) = \frac{P(\mathbf{F}|C)P(C)}{P(\mathbf{F})}$ waarin $P(\mathbf{F}|C)$, $P(C)$ en $P(\mathbf{F})$ uit de trainingset kunnen berekend worden. Bij het classificeren wordt het label met de grootste kans gekozen.
- *Support Vector Machines* beschouwt de features als een multidimensionale ruimte. De instanties zijn dan punten in de featureruimte. Bij het leren worden de instanties lineair van elkaar gescheiden door hypervlakken, zodat de instanties aan de ene kant van het vlak een ander label hebben dan die aan de andere kant. Wanneer de instanties niet lineair te scheiden zijn, worden ze getransformeerd met een *kernel functie*. We gebruiken hier LibSVM, waarbij binaire (één-tegen-één) classificatie gedaan wordt: elk hypervlak scheidt de instanties van 2 verschillende labels. Een nieuwe instantie wordt geclassificeerd door elke binaire classificatie als een stem voor een label te beschouwen. Het label met het grootste aantal stemmen wordt gekozen.

2.4 Experimenten en resultaten

We evalueren de methodes met 10-fold cross-validatie. Hierbij worden de instanties op 10 verschillende manieren opgesplitst zodat telkens 90% van de instanties als trainingset wordt gebruikt om een model uit te leren. Op de overige 10% wordt het model geëvalueerd. De accuraatheid van elke methode wordt dan berekend als het gemiddelde percentage van correct geclassificeerde instanties in de verschillende testsets.

In figuur X wordt de accuraatheid van de verschillende methodes vergeleken. We zien dat Random Forest de hoogste accuraatheid geeft voor onze metingen. Ook beslissingsbomen (J48) geeft een goede accuraatheid, net zoals Naive Bayes. De hogere accuraatheid van Random Forest ten opzichte van beslissingsbomen is waarschijnlijk te verklaren door het feit dat Random Forest minder kans op overfitting heeft.

3 Sequenties van activiteiten

3.1 Datacollectie

3.2 Dataverwerking

3.3 Algoritme

3.4 Experimenten en resultaten

4 Conclusie

5 Verder werk