# INTERNET OF THINGS PER L'INDUSTRIA DEI VIDEOGAME E DELLA REALTÀ VIRTUALE UNIVERSITÀ POLITECNICA DELLE MARCHE

## Tesina Gruppo 3

Compilazione di un dataset di forme d'onda acquisite tramite unità inerziali durante l'esecuzione di una serie di gesti standard.

Up

cw

Down

ccw

AS

Left

Z

Push

Right

AZ

Pull

#### Il dataset

Il dataset è composto da 17 acquisizioni, suddivise tra 4 utenti. Ogni utente ha il proprio set di gesti da eseguire:

• **Utente 1:** S, AS, Z, AZ

• Utente 2: Up, CW, CCW, Down

• Utente 3: CW, CW, Push, Pull

• Utente 4: Push, Pull, CW, CCW

Il dataset contiene 4 acquisizioni per ogni utente, ad eccezione dell'utente 2 che ne ha 5.

Studiando il dataset finale, si può notare che l'acquisizione 2 dell'utente 2 non sia compatibile con le altre.

Ciò è accaduto perché l'utente ha erroneamente svolto un movimento aggiuntivo dopo aver concluso il quarto gesto e lo script ha fallito tutti i tentativi di segmentazione automatica.

Questo è l'unico campione che lo script non è riuscito a segmentare automaticamente.

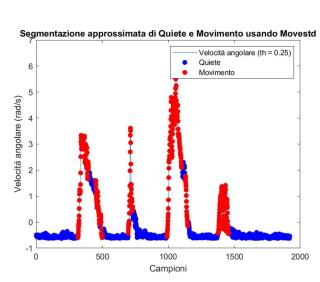
Essendo stato raccolto con il metodo **Guidato** però, l'utente ha un aiuto aggiuntivo nella segmentazione manuale.

Abbiamo deciso di lasciare il dato invariato in modo da far notare ciò che l'utente vedrebbe prima di dover segmentare manualmente il segnale.

L'ordine di esecuzione dei gesti è casuale per ogni acquisizione in modo da rendere il dataset più eterogeneo. Inoltre, ogni membro del gruppo ha eseguito almeno un'acquisizione per ciascun utente con il proprio smartphone.

Abbiamo osservato che le acquisizioni effettuate da iPhone (per esempio la 3.3 in figura) presentano un segnale tagliato prima dei 20 secondi.

Tuttavia ciò non impedisce o altera il corretto funzionamento degli script.



Le acquisizioni sono salvate su due file diversi, collegati tra loro.

Il file "samples.mat" contiene tutte le acquisizioni di tutti gli utenti e può essere visualizzato in MATLAB.

Le acquisizioni sono salvate in una struttura ad albero di tipo "struct".

Ogni acquisizione ha il segnale dell'accelerometro e gli altri segnali scelti dell'utente.

Ogni segnale è rappresentato tramite 3 array così come sono restituiti dallo smartphone.

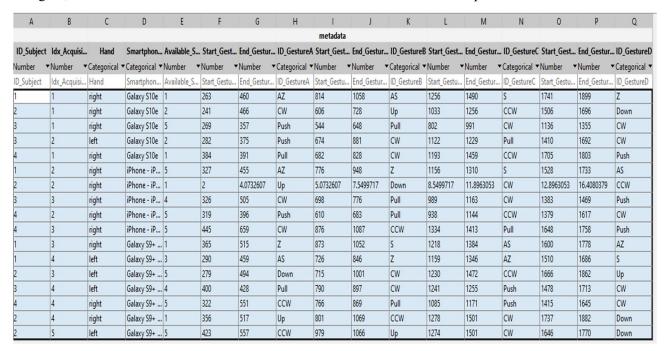
In figura, le acquisizioni dell'utente 1.

samples × samples.user × samples.user(1).acquisition			samples.user(1).acquisition	
Fields	acc acc		orientation	ang_vel
1	1971x3 dou	0	[]	[]
2	1861x3 dou	1861x3 dou	1861x3 double	1881x3 dou
3	1969x3 dou	[]	[]	[]
4	1982x3 dou	[]	1973x3 double	[]

Il file "metadata.csv" viene generato a partire da "samples.mat" appena l'acquisizione si conclude con successo.

Può essere visualizzato sia su MATLAB che esternamente (blocco di testo, Excel...).

In figura, la visualizzazione interna di MATLAB dei metadati di tutte le 17 acquisizioni.



Tutti i campi dei metadati vengono riempiti prima ancora di passare alla fase di processing, ad eccezione dei sample di inizio e fine dei gesti; quest'ultimi verranno compilati dallo script di processing durante la segmentazione automatica.

Campo	Significato		
ID_Subject	Identificativo del soggetto che sta eseguendo il gesto		
Idx Acquisition	Numero progressivo da che indica il numero dell'acquisizione relativamente al		
Tux_Acquisition	soggetto		
Hand	Mano con cui è stato eseguito il gesto, intesa come right o left		
Smartphone_model	Inserire il modello dello smartphone utilizzato		
	Sensori disponibili per l'acquisizione corrente		
	1. Accelerometro		
Angilable Consons	2. Magnetometro		
Available_Sensors	3. Orientamento		
	4. Giroscopio		
	5. Tutti		
Start_GestureA	Sample o secondo* di inizio del primo gesto eseguito		
End_GestureA	Sample o secondo* di fine del primo gesto eseguito		
ID_GestureA	Nome del primo gesto eseguito		
Start_GestureB	Sample o secondo* di inizio del secondo gesto eseguito		
End_GestureB	Sample o secondo* di fine del secondo gesto eseguito		
ID_GestureB	Nome del secondo gesto eseguito		
Start_GestureC	Sample o secondo* di inizio del terzo gesto eseguito		
End_GestureC	Sample o secondo* di fine del terzo gesto eseguito		
ID_GestureC	Nome del terzo gesto eseguito		
Start_GestureD	Sample o secondo* di inizio del quarto gesto eseguito		
End_GestureD	Sample o secondo* di fine del quarto gesto eseguito		
ID_GestureD	Nome del quarto gesto eseguito		

<sup>\*</sup> Solo se viene usato il metodo Guidato durante l'acquisizione

### Script principale - GestureMain.m

Questo script permette di eseguire gli altri due script attraverso un menù testuale.

È uno script non indispensabile per il funzionamento degli altri due, ma può risultare comodo qualora si volessero fare più operazioni consecutive.

#### Script di acquisizione - DataAcquisition.m

Lo script richiede la connessione a MATLAB Mobile.

Tramite un menù testuale, l'utente può scegliere i sensori da attivare:

- 1. Accelerometro
- 2. Magnetometro
- 3. Orientamento
- 4. Giroscopio
- 5. Tutti

Durante le acquisizioni abbiamo notato che l'accelerometro era il sensore più adatto per studiare le variazioni del segnale e quindi i gesti.

Dunque, abbiamo deciso di raccogliere il segnale dell'accelerazione in ogni acquisizione, a prescindere dalla scelta effettuata.

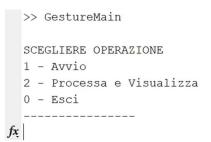
Successivamente, sceglie il set di gesti da eseguire e la mano da utilizzare.

I set disponibili (utenti) sono:

- 1. **Utente 1:** S, AS, Z, AZ
- 2. Utente 2: Up, CW, CCW, Down
- 3. Utente 3: CW, CW, Push, Pull
- 4. Utente 4: Push, Pull, CW, CCW

I gesti vengono quindi presentati in ordine casuale per essere acquisiti.

Viene aperta anche un'immagine che mostra tutti i gesti con il corretto asse e movimento per aiutare l'utente.



L'acquisizione può essere effettuata con 2 metodi diversi:

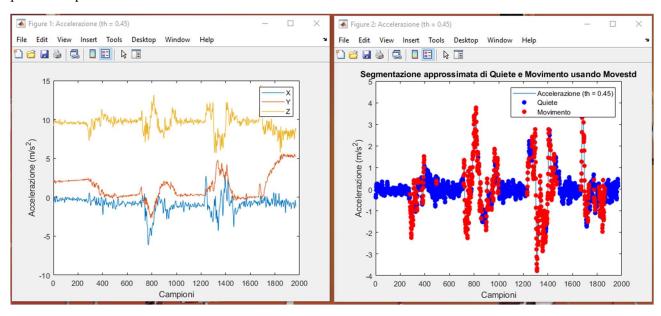
Il metodo <b>Normale</b> mostra su schermo i 4 gesti da acquisire e richiede di premere il tasto solo per avviare e fermare l'acquisizione. Le pause sono gestite dall'utente.	Gesti da eseguire, in questo ordine: CW CCW Down Up Fare una pausa di almeno 1 secondo tra un gesto e l'altro. Premere un tasto una volta finito.
Il metodo <b>Guidato</b> mostra su schermo 1 gesto alla volta e richiede di premere il tasto per ogni gesto completato.  Le pause sono gestite e visualizzate a schermo. I tempi in cui sono stati eseguiti i singoli gesti vengono salvati nei metadati per un'analisi approssimativa.	Premi un tasto per avviare il logging Logging avviato. Rimanere in posizione iniziale Eseguire gesto 1: Push Premi un tasto quando il gesto è completo. Attendere Massimo 15.6 secondi rimanenti. Eseguire gesto 2: CW Premi un tasto quando il gesto è completo. Attendere Massimo 8.5 secondi rimanenti. Eseguire gesto 3: CW Premi un tasto quando il gesto è completo.

La maggior parte delle acquisizioni sono state eseguite tramite il metodo Guidato da due membri. Mentre il primo membro esegue i gesti, l'altro segue le istruzioni fornite dallo script e aiuta nell'acquisizione premendo i pulsanti.

Se l'acquisizione supera i 20 secondi viene scartata, altrimenti viene scritta su file, pronta per essere visualizzata e processata.

#### Script di visualizzazione e processing – DataProcessing.m

Questo script permette di scegliere tramite un menù testuale l'acquisizione salvata su file da visualizzare. Il segnale viene mostrato sia al suo stato naturale che in uno stato segmentato approssimativamente in periodi di quiete e movimento.



Nel caso in cui l'acquisizione contenga segnali da più sensori, si apre un sottomenù testuale che permette di scegliere quale segnale visualizzare.

L'opzione "Tutti" mostra i 2 grafici per ogni segnale.

```
Scegliere sensori da visualizzare:

1 - Accelerometro
2 - Magnetometro
3 - Orientamento
4 - Giroscopio (Velocità angolare)
5 - Tutti
1
```

Per fare la segmentazione approssimativa del secondo grafico, lo script trasforma il segnale in un segnale a media zero e calcola la deviazione di movimento standard tramite movstd.

Eseguiti questi passaggi, le 3 dimensioni del segnale vengono unite in un singolo segnale più facile da elaborare.

I periodi di quiete e movimento del segnale vengono separati tramite un confronto con la soglia impostata dall'utente.

A partire dalla segmentazione approssimativa, lo script tenta di eseguire la segmentazione automatica. Per prima cosa, filtra gli indici di quiete e movimento per eliminare gli indici prossimi tra loro e scoprire solo i punti in cui c'è un cambiamento tra quiete e movimento (funzione filterData).

A questo punto, vengono eseguiti dei confronti incrociati tra gli indici filtrati di quiete e movimento per rimuovere i falsi positivi, ovvero dei punti anomali che potrebbero essere interpretati per gesti dallo script. In questo fase, per esempio, vengono rimossi dei punti di movimento imprevisti dentro una pausa, oppure dei punti di quiete imprevisti dentro il movimento del gesto.

Finiti tutti i controlli, se sono stati trovati esattamente 8 punti di interesse, la segmentazione è andata a buon fine e il csv viene riempito con i campi mancanti, altrimenti lo script riprova automaticamente con soglie diverse.