

myo_cap_gui – interface gráfica para digitalização de sinal miográfico

Palavras-chave

miografia, conversão A/D, neurociência

Área de conhecimento

Ciências exatas e da terra - Ciência da Computação - Sistemas de Computação – Processamento Gráfico (Ggraphics)

Link do grupo de pesquisa no CNPq

<http://dgp.cnpq.br/dgp/espelhogru/8003760460683702>

Linha de Pesquisa

Visão computacional

1. Introdução/Justificativa

Inclua na justificativa os benefícios esperados no processo ensino-aprendizagem dos alunos de graduação e/ou pós-graduação vinculados ao projeto. Explicite também o retorno para os cursos de graduação e/ou pós-graduação e para os professores da UFS em geral.

Através de dispositivos eletrônicos e eletrodos, é possível captar sinais provenientes de nervos motores. Essa técnica é conhecida como miografia. Quando são usados eletrodos sobre a pele, é conhecida como miografia de superfície.

Pelo fato de haver músculo e pele entre o eletrodo e os neurônios de interesse, os sinais obtidos através da miografia de superfície contêm uma grande quantidade de ruído. Através de filtros, é possível eliminar parte do ruído. Técnicas de aprendizado computacional podem ser usadas para classificar os sinais obtidos, vinculando-os a movimentos pré-estabelecidos. Uma vez treinado o classificador, o sinal poderá ser usado para controlar próteses mecânicas.

2. Interface myo_cap

2.1 Objetivos

O projeto tem como objetivo criar um sistema de software, mais especificamente uma interface gráfica, e firmware que permita que um computador se comunique com a placa TIVA, exiba na tela e salve em arquivo os sinais capturados pela placa. A Figura 1 mostra como deve ser a tela principal da interface gráfica. O sistema deve ser escrito em inglês, já que o trabalho deve ser publicado em veículo internacional no futuro.

A placa TIVA possui 12 conversores A/D, portanto, pode capturar 12 sinais a cada leitura. Será conectada a placas feitas sob medida para capturar sinais miográficos. Cada placa poderá possuir até 12 canais e os sinais podem ser multiplexados caso haja necessidade.

A interface gráfica permitirá a escolha de parâmetros de captura e de exibição. Os parâmetros de captura devem ser transmitidos à placa TIVA por meio de protocolo a ser definido. Os parâmetros de exibição afetam apenas a visualização do sinal na tela do computador.

O programa salva a série temporal em um vetor na memória. O mesmo vetor é usado quando a série é lida de um arquivo. Ao selecionar **Show capture**, o programa deve exibir os dados capturados independente se foram lidos do arquivo ou direto da placa.

Para acelerar a alocação e a execução, o vetor deve crescer em blocos ao invés de uma posição por vez. O programa deve ter controle do número de posições usadas do vetor.

A interface gráfica não conhece a configuração do hardware. Deve ser genérica de modo que funcione com qualquer configuração. O usuário, por sua vez, deve ser capaz de indicar a configuração correta do hardware, por exemplo, número de canais a serem lidos e número de placas a serem multiplexadas. A placa TIVA recebe a solicitação e retorna erro ou ok conforme sua capacidade.

Futuramente pode-se definir um conjunto de funções para consultar a placa quanto a suas capacidades e configuração, por exemplo, um conjunto de funções tiva.getMaxY e tiva.getMinY onde Y é um certo parâmetro de captura.

2.2. Arquitetura

O programa será escrito em python 2.7 para que seja compatível com as bibliotecas de captura de movimento do LeapMotion. Deve haver ao menos 3 arquivos python:

tiva.py: contém as funções de comunicação com a placa tiva.

win_main.py: contém a implementação da janela principal.

win_settings.py: implementa a caixa de diálogo onde o usuário define os parâmetros de captura.

2.3. Parâmetros de captura

Os parâmetros de captura são enviados à placa TIVA e são salvos no arquivo CSV. São definidos no início da captura e, para serem modificados, a captura deve ser interrompida.

As funções definidas abaixo retornam um par (0, "") em caso de sucesso. Retornam um inteiro diferente de zero e uma mensagem em caso de erro. A mensagem é enviada pelo firmware da placa TIVA, permitindo ao usuário saber o que a placa suporta, e corrigindo os

parâmetros de acordo.

Os inteiros representam códigos de erro previamente estabelecidos. A mensagem deve ser informativa, explicitando o que saiu errado. Por exemplo: caso um parâmetro esteja fora dos valores suportados, indicar na mensagem qual é o intervalo como em:

```
tiva.setBps: Error: BPS value = 16 outside supported interval [8..12].
```

Bits per sample (k in bps, integer): indica o número de bits por amostra. O intervalo dinâmico L é função de k, dado por 2^k . Por exemplo, 8 bps correspondem a um intervalo dinâmico de 256 valores. Deve haver uma função tiva.setBps(k) que envia o valor de bps desejado. Note que mesmo capturando em 12 bits, mandará apenas os 8 mais significativos se esse for o valor de k. O firmware retornará erro caso k seja menor que 8 ou maior que 12.

Sample rate (r in Hz): indica a taxa de amostragem em amostras por segundo. Deve haver uma função tiva.setSampleRate(rate) que envia o valor de bps desejado. O firmware retornará erro caso r esteja fora do intervalo permitido.

Channels per board (c, integer): indica o número de canais a serem lidos por placa. A placa não é capaz de detectar quantos canais estão disponíveis, portanto, serão lidos os sinais dos c primeiros conversores A/D da TIVA. Deve haver uma função tiva.setNChannels(c) que define quantos canais devem ser lidos. O firmware retornará erro caso c seja menor que 1 ou maior que 12.

Number of boards (n, integer): indica o número de placas a TIVA deve multiplexar. O valor padrão é 1. Deve haver uma função tiva.setNBoards(n) que define quantos canais devem ser lidos. O firmware retornará erro caso n seja menor que 1 ou maior que 8, já que usaremos 3 vias de seleção. Não precisa necessariamente ser potência de 2. Podemos multiplexar 3 placas, por exemplo.

Note que, caso o hardware mude no futuro, ou caso usemos mais de um hardware alternativo, o firmware deve ser adaptado e não a interface gráfica. A interface deve ser o mais genérica possível.

2.4. Parâmetros de exibição

Os parâmetros de exibição não são enviados à placa TIVA. Podem ser modificados a qualquer momento e não interferem na captura dos sinais.

Swipe (t in seconds, float. w in samples, integer): indica o tempo/número de amostras em uma varredura horizontal da tela. O valor padrão é 1s. É dado por duas caixas de texto na tela: uma com o tempo em segundos (t) e outra com o número de amostras (w). Obviamente, $w = t \cdot r$. O valor de um muda automaticamente com a mudança do outro.

Minimum Voltage (voltMin, float): indica a voltagem correspondente à intensidade 0.

Maximum Voltage (voltMax, float): indica a voltagem correspondente à intensidade L, onde

L é o tamanho do intervalo dinâmico, dado por 2^k , e k é o número de bits por amostra.

Vertical Tick (vertTick in Volts, float): intervalo entre as linhas horizontais pontilhadas do grid. O valor padrão é 1.0V

Horizontal Tick (horizTick in seconds, float): intervalo entre as linhas verticais pontilhadas do grid.

Channels (z, integer): permite a exibição de mais canais na tela. O número padrão é 4. Caso não caibam todos os canais sendo capturados, deve haver um scroll bar.

2.5. Menus

Menu File

Load capture: carrega arquivo de captura CSV previamente salvo.

Save capture: salva dados capturados em arquivo CSV.

Menu capture

Start capture: inicia a captura. Desabilita a alteração dos parâmetros de captura.

Stop capture: para a captura. Habilita a alteração dos parâmetros de captura.

Show capture: exibe os dados previamente capturados.

Menu settings

Load settings: carrega arquivo com os parâmetros de captura e exibição.

Save settings: salva arquivo com os parâmetros de captura e exibição.

Capture settings: abre diálogo para edição dos parâmetros de captura.

Display settings: abre diálogo para edição dos parâmetros de exibição.

2.6. Arquivo de saída CSV

Armazena os dados da captura, uma amostra por linha e colunas separadas por ponto e vírgula. Nas primeiras linhas armazena metadados com as configurações da captura, tanto de EMG quanto dos gestos. As linhas com metadados começam com um único sinal de #.

Linhas com comentários começam com dois sinais de # e são ignoradas.

Abaixo está um exemplo de arquivo de saída.

```
## File generated by myo_cap software
## Available from github.com/ddantas/myo_cap
## Timestamp: 2018-05-23_20-57-32
##
## EMG capture settings
##
# sampleRate: 2000
# channelsPerBoard: 4
# nBoards: 1
# bitsPerSample: 12
##
## Data
t; ch0; ch1; ch2; ch3
0.0000; 2048; 2048; 2048; 2048
0.0005; 2047; 2048; 2049; 2048
0.0010; 2047; 2048; 2049; 2048
0.0015; 2048; 2047; 2048; 2049
...
...
```

2.7. Arquivo de configurações

Usa o mesmo formato dos metadados do arquivo de saída. Armazena as configurações de exibição e emulação de EMG.

```
## File generated by leap_cap software
## Available from github.com/ddantas/leap_cap
## Timestamp: 2018-05-23_20-57-32
##
## EMG capture settings
##
# sampleRate: 2000
# channelsPerBoard: 4
# nBoards: 1
# bitsPerSample: 12
##
## EMG display settings
##
# swipeSamples: 2000
# vMin: -3.3
# vMax: 3.3
# vertTick: 1.0
# horizTick: 200
# showChannels: 4
```

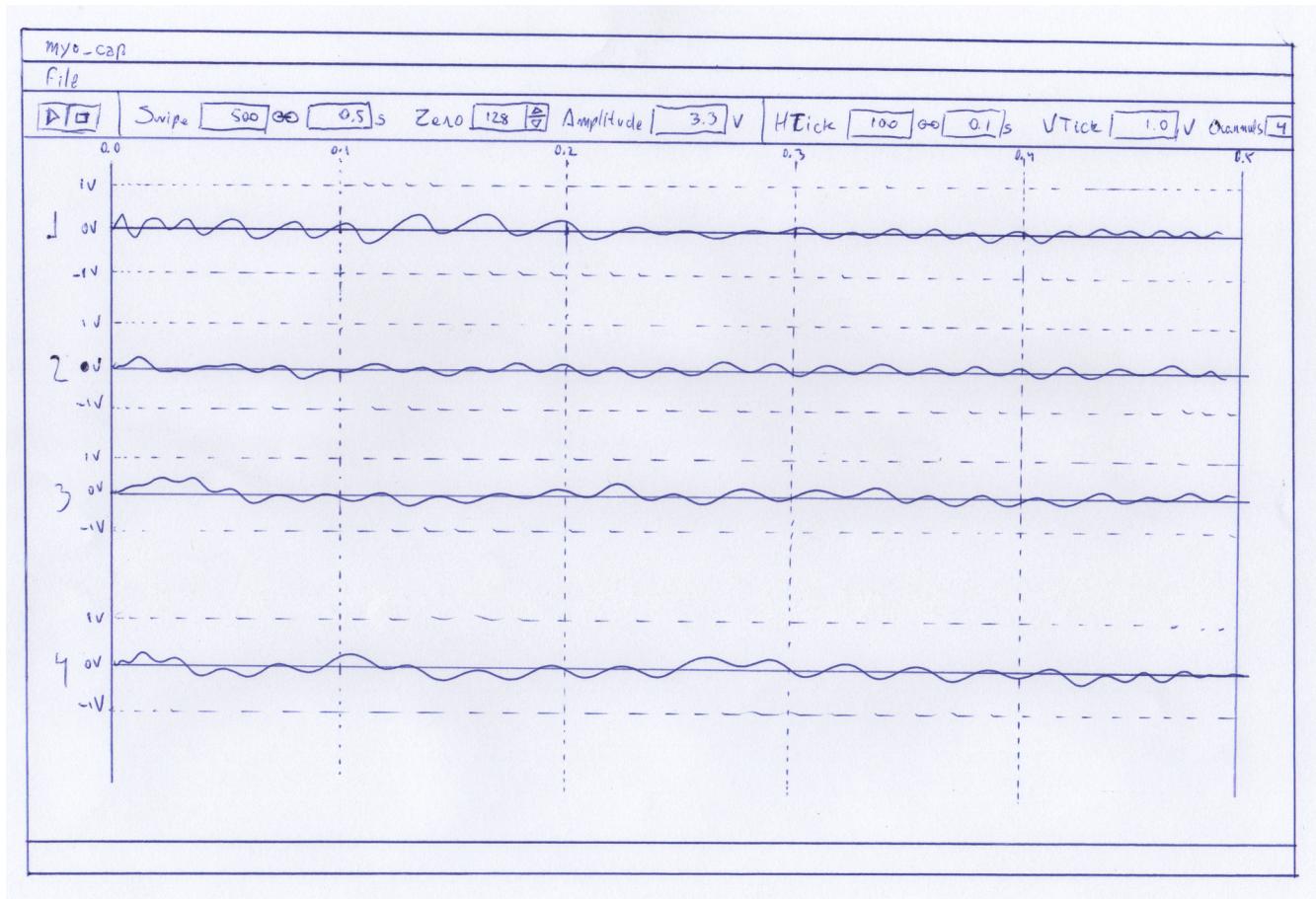


Figura 1: aspecto da interface gráfica.

3. Interface myo_cap

3.1. Objetivos

Este projeto tem como objetivo criar um sistema de software, mais especificamente uma interface gráfica, que permita a captura simultânea de sinais de eletromiografia (EMG) e gestos feitos pela mão de um usuário do sistema.

A captura de sinais de EMG será feita através de um dispositivo de captura especializado. O dispositivo é composto por uma TivaWare, responsável pela conversão A/D, placas de captura, multiplexação, cabos e eletrodos, dispostos sobre a superfície do braço do usuário. Alternativamente, o sistema pode usar como entrada um arquivo CSV com os sinais de EMG, permitindo o teste do sistema sem a presença do dispositivo.

A captura de gestos poderá ser feita de duas maneiras diferentes. A mais simples será através de um teclado, capaz de indicar quais dedos estão pressionando uma tecla. Outra maneira mais sofisticada será através do LeapMotion, um dispositivo capaz de capturar com boa precisão o quanto está flexionado cada um dos dedos da mão do usuário.

O dispositivo e respectivo software de captura estão em desenvolvimento e disponíveis no github. Já existem protótipos com um e quatro canais funcionais. Existem também um protótipo do software capaz de capturar e salvar em arquivo os sinais de EMG. As especificações do hardware e código fonte do software estão no link abaixo:

https://github.com/ddantas/myo_cap

O aluno responsável por esse projeto deve, na medida do possível, aproveitar o código fonte já disponível, evitando refazer o que é responsabilidade de outros alunos, mais especificamente, código relacionado à captura e exibição de sinais de EMG: escolha de parâmetros de captura de sinais de EMG, comunicação com o dispositivo de EMG, escolha de parâmetros de exibição de sinais de EMG.

Deve portanto focar em criar as funções de captura de gestos pelo teclado e LeapMotion, e na implementação da interface gráfica que exibirá os gestos a serem realizados pelo usuário.

3.2. Arquitetura

O programa será escrito em python 2.7 para que seja compatível com as bibliotecas de captura de movimento do LeapMotion. Deve haver ao menos 3 arquivos python:

leap.py: contém as funções de comunicação com o LeapMotion.

win_main.py: contém a implementação da janela principal.

win_gesture_settings.py: implementa a caixa de diálogo onde o usuário define os parâmetros de captura.

3.3. Parâmetros de captura de sinais de EMG

Tanto a interface gráfica para definir os parâmetros de captura quanto as funções que enviam os parâmetros para a placa devem ser aproveitadas do sistema de captura de EMG.

Os parâmetros de captura são enviados à placa TIVA e são salvos no arquivo CSV. São definidos no início da captura e, para serem modificados, a captura deve ser interrompida.

Para mais detalhes, ver Seção **2.3**.

3.4. Parâmetros de exibição de sinais de EMG

A interface gráfica para exibir e definir os parâmetros de exibição de sinais de EMG devem ser aproveitadas do sistema de captura de EMG.

Para mais detalhes, ver Seção **2.4**.

3.5. Parâmetros de captura de gestos

Os parâmetros de captura de gestos são salvos, juntamente com os parâmetros de captura de sinal de EMG, no arquivo CSV.

Device: LeapMotion ou Keyboard.

Routine: nome de arquivo contendo a rotina de captura, ou seja, a sequência de gestos. O formato é definido na Seção **3.7. Rotina de captura**.

Hand: especificação da mão a ser capturada. Valores possíveis: {L, R} para esquerda ou direita.

3.6. Menus

Menu File

Load capture: carrega arquivo de captura CSV previamente salvo.

Save capture: salva dados capturados em arquivo CSV.

Load EMG signal: carrega dados de EMG para emular o uso do dispositivo de captura de sinais de EMG, permitindo testar o sistema mesmo sem o dispositivo.

Menu Capture

Start capture: inicia a captura. Desabilita a alteração dos parâmetros de captura.

Stop capture: interrompe a captura. Habilita a alteração dos parâmetros de captura.

Show capture: exibe dados de gestos e EMG previamente capturados.

Menu Settings

Load settings: carrega arquivo com os parâmetros de captura e exibição.

Save settings: salva arquivo com os parâmetros de captura e exibição.

EMG capture settings: abre diálogo para edição dos parâmetros de captura de EMG: Bits per sample, Sample rate, Channels per board, Number of boards.

EMG display settings: abre o diálogo para edição dos parâmetros de exibição do sinal de EMG: Swipe, Zero, Amplitude, Vertical tick, Horizontal tick e Channels.

EMG emulation: Menu com checkbox. Caso habilitado, é necessário carregar um arquivo de sinal de EMG. Exibe diálogo com mensagem: "Please load EMG signal by accessing menu File > Load EMG signal"

Gesture capture settings: abre diálogo para edição dos parâmetros de captura de gestos: Device, Routine, Hand side.

3.7. Rotina de captura

A rotina de captura especifica quais gestos serão capturados e por quanto tempo. É um arquivo CSV com duas colunas: a primeira indica o gesto a ser feito e a segunda o tempo em segundos. Linhas em branco ou iniciadas com o caractere # são ignoradas.

Os gestos são compostos por duas palavras unidas por *underscore* (_). A primeira indica os dedos a serem movimentados e a segunda indica o movimento.

A primeira palavra pode ser uma das seis a seguir: {hand} ou {1th, 2in, 3md, 4an, 5mn}, correspondentes aos cinco dedos, polegar, indicador, médio, anular e mínimo.

A segunda palavra pode ser uma das quatro a seguir: {open, close} ou {flex, curl, flex(curl)}, correspondentes a todos os dedos esticados, todos os dedos flexionados, primeira articulação flexionada, segunda e terceira articulações flexionadas e três articulações flexionadas.

Todas as combinações possíveis são dadas pela união dos produtos cartesianos entre os conjuntos {hand} X {open, close} e {1th, 2in, 3md, 4an, 5mn} X {flex, curl, flex(curl)}, totalizando 17 gestos.

Abaixo está um exemplo de arquivo de rotina de captura.

```
hand_open;2
hand_close;2
hand_open;2
hand_close;2

## 1 - thumb
1th_flex;2
hand_open;2
1th_flex;2
```

```
hand_open;2  
1th_flex_curl;2  
hand_open;2  
1th_flex_curl;2  
hand_open;2
```

3.8. Arquivo de saída CSV

Armazena os dados da captura, uma amostra por linha e colunas separadas por ponto e vírgula. Nas primeiras linhas armazena metadados com as configurações da captura, tanto de EMG quanto dos gestos. As linhas com metadados começam com um único sinal de #.

Linhas com comentários começam com dois sinais de # e são ignoradas.

Abaixo está um exemplo de arquivo de saída.

```
## File generated by leap_cap software  
## Available from github.com/ddantas/leap_cap  
## Timestamp: 2018-05-23_20-57-32  
##  
## EMG capture settings  
##  
# sampleRate: 2000  
# channelsPerBoard: 4  
# nBoards: 1  
# bitsPerSample: 12  
##  
## Gesture capture settings  
##  
# device: keyboard  
# routine: default.csv  
# hand: right  
##  
## Data  
th_flex; th_curl; in_flex; in_curl; md_flex, md_curl; an_flex; an_curl; mn_flex; mn_curl; ch0;  
ch1; ch2; ch3  
0; 0; 0; 0; 0; 0; 0; 0; 2048; 2048; 2048; 2048  
0; 0; 0; 0; 0; 0; 0; 0; 2048; 2048; 2048; 2048  
0; 0; 0; 0; 0; 0; 0; 0; 2048; 2048; 2048; 2048  
100; 100; 0; 0; 0; 0; 0; 0; 2048; 2048; 2048; 2048  
...
```

3.9. Arquivo de configurações

Usa o mesmo formato dos metadados do arquivo de saída. Armazena as configurações de exibição e emulação de EMG.

```
## File generated by leap_cap software
## Available from github.com/ddantas/leap_cap
## Timestamp: 2018-05-23_20-57-32
##
## EMG capture settings
##
# sampleRate: 2000
# channelsPerBoard: 4
# nBoards: 1
# bitsPerSample: 12
##
## EMG display settings
##
# swipeSamples: 2000
# vMin: -3.3
# vMax: 3.3
# vertTick: 1.0
# horizTick: 200
# showChannels: 4
##
## EMG emulation settings
##
# emulationFlag: true
# emulationData: 2018-05-04_14-39-15.csv
##
## Gesture capture settings
##
# device: keyboard
# routine: default.csv
# hand: right
```