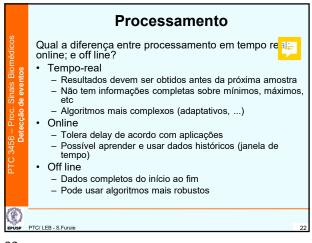
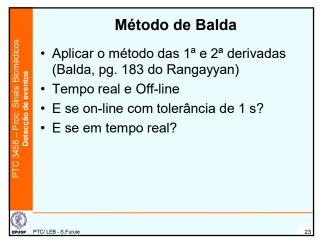


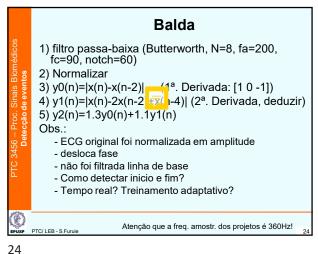
Diagrama do projeto Filtro passa-baixa FIR=media de 8, fc=20Hz) módulo e fase do filtro 2) Murthy1 3)Pan-Tompkins1 4) Correlação1 5) Filtro casado1 Obs.: atentar que a frequencia de amostragem dos sinais da base é 360 Hz 21

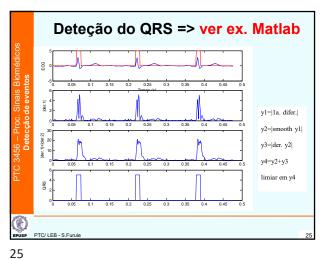
20





22 23

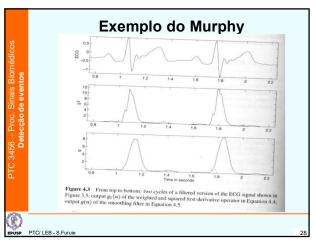


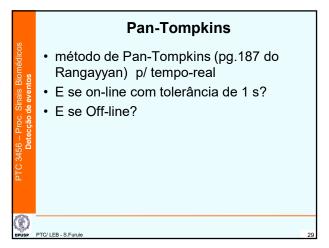


Método de Murthy • método de Murthy e Rangaraj (pg. 185 do Rangayyan) · Tempo real e Off-line • E se on-line com tolerância de 1 s? • E se em tempo real? PTC/ LEB - S.Furuie 26

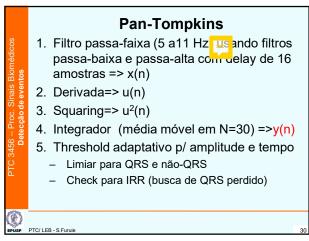
Murphy/Rangaraj Filtrar (Butterworth, passa-baixa,N=8, fc=40Hz) e normalizar Obter várias "derivadas" deslocadas yi $y_i(n) = |x(n-i+1)-x(n-i)|^2.(N-i+1)$ 1ª derivada ao quadrado, con properação decrescente p/ distancia temporal da derivada (Ex., 1, 1, 1) $y_1(n)=|x(n)-x(n-1)|^2.(8)$ $y_2(n)=|x(n-1)-x(n-2)|^2.(8-1)$ $y_8(n)=|x(n-7)-x(n-8)|^2.(8-7)$ 3. Obter média de y (N=8) $g_1(n) = y_1(n) + y_2(n) + ... + y_8(n)$ 4. smoothing de g₁ usando média móvel $g(n)=(g_1(n)+g_1(n-1)+...+g_1(n-M+1))/M$ 5. Busca de inicio e fim (threshold=0.5 g_{max}) Obs.: - tempo real? PTC/ LEB - S.Furuie

27





28 29



Pan-Tompkins: limiar adaptativo

Candidato a Pico: caso sinal pre-processado y muda de direção (muda sinal da derivada). Note que y é maior ou igual a 0, pois é média de valores positivos.

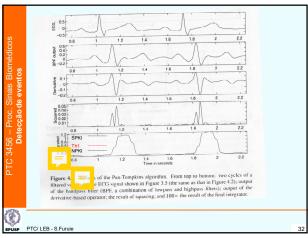
If (y > THRESHOLD_11) then
{y é QRS => atualizar o valor do pico padrao
SPKI=0.125 y + 0.875 SPKI (notar que é filtro AR p/ SPKI)
}

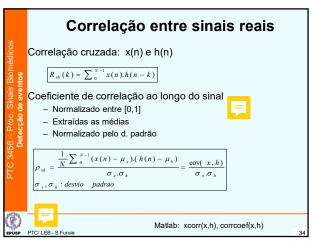
Pullo => atualizar o nivel do ruido
{
NPKI=0.125 y + 0.875 NPKI (notar que é filtro AR p/ NPKI)
}

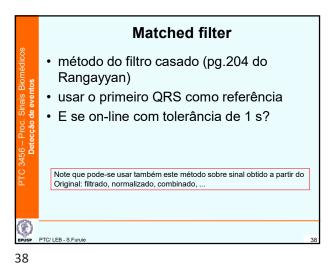
E atualizar os thresholds
THRESHOLD_11 = NPKI + 0.25(SPKI –NPKI)
THRESHOLD_12 = 0.5 THRESHOLD_11

Caso o IRR seja maior do que um limite também adaptativo, procura-se retroativamente, com THRESHOLD_12 e atualizar SPKI

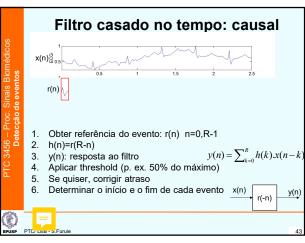
Como inicializar SPKI e NPKI?







Correlação e matched filter $R_{xh}(\tau) = \int_{-\infty}^{\infty} x(\tau+t).h^*(t).dt$ Se x(t) e h(t) forem reais: $R_{xh}(\tau) = \int_{-\infty}^{\infty} x(\tau+t).h(t).dt$ Note que: $R_{xh}(\tau) = \int_{-\infty}^{\infty} x(\tau+t).h(t).dt = \int_{-\infty}^{\infty} x(t').h(t'-\tau).dt'$ $R_{xh}(\tau) = \int_{-\infty}^{\infty} h(t'-\tau).x(t').dt' = R_{hx}(-\tau)$ Se definirmos $h_1(t) = h(-t)$, teremos: $R_{xh}(\tau) = \int_{-\infty}^{\infty} h_1(\tau-t').x(t').dt' \equiv (h_1*x)(\tau) = (h(-t)*x(t))(\tau)$ A correlação entre sinal x(t) e um template h(t) em um ponto t_0 : a) Corresponde à convolução entre x(t) e h(-t) b) É a saída de um filtro com resposta impulsiva h(-t)



40 43

Função Correlação cruzada no domínio da frequência

x(n) x(n), n=0, N-1

1. x(n), n=0, N-1

2. Obter referência do evento: r(n) n=0, R-1

3. Zero padding em x(n) e r(n), n=0, N1-1; N1>=N+R-1

4. R(f)=FFT(r(n))

5. x(f)=FFT(x(n))

6. y(f)=X(f), R*(f) (p/ realizar correlação)

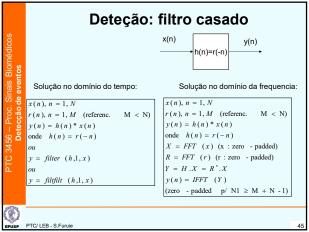
7. y(n)=FFT-1(y)

8. Aplicar threshold

9. Se quiser, corrigir atraso ou usar R.R*

10. Determinar o início e o fim de cada evento

Note que não é coef. de correlação cruzada normalizada



44 45

Resumindo: detecção de QRS Detectores baseado em derivadas (eventos com mudança rápida) Balda Murphy/Rangaraj Pan/Tompkins Detectores baseado em correlação (similaridade) Coeficiente de correlação Correlação cruzada Filtro casado no domínio do tempo Filtro no domínio da frequência

Bibliografia

• Biomedical Signal Analysis. R.M. Rangayyan. Wiley Interscience, 2002

 Signals and Systems (2nd Edition) A.V. <u>Oppenheim</u>, A. S. Willsky, S. H. Nawab Hardcover: 957 pages. Publisher: Prentice Hall; 1996. ISBN-10: 0138147574.

EPUSP PTC/LEB-S.Furule 60

60