Разработка интерфейса управления компьютером через нейроинтерфейс

Евсеев Олег Александрович

Научный руководитель— ст. пр. Ханов А.Р. (СПбГУ) Рецензент— к.т.н., доц. Воробьева А.А. (Университет ИТМО)

Ведение

- Понимание принципов работы мозга актуальная тема
- Наибольшие успехи электроэнцефалография
- Существуют устройства, снимающие ЭЭГ в домашних условиях нейроинтерфейсы
 - 5-15 электродов, закрепляемых на поверхности головы
 - Регистрируют изменения электрических потенциалов
- Существуют решения для управления компьютером, но они недружелюбны к пользователям, не знакомым с предметной областью

Цель работы

Целью данной работы является реализация прикладного решения, позволяющего осуществлять управление компьютером с использованием

нейроинтерфейса Emotiv EPOC+.



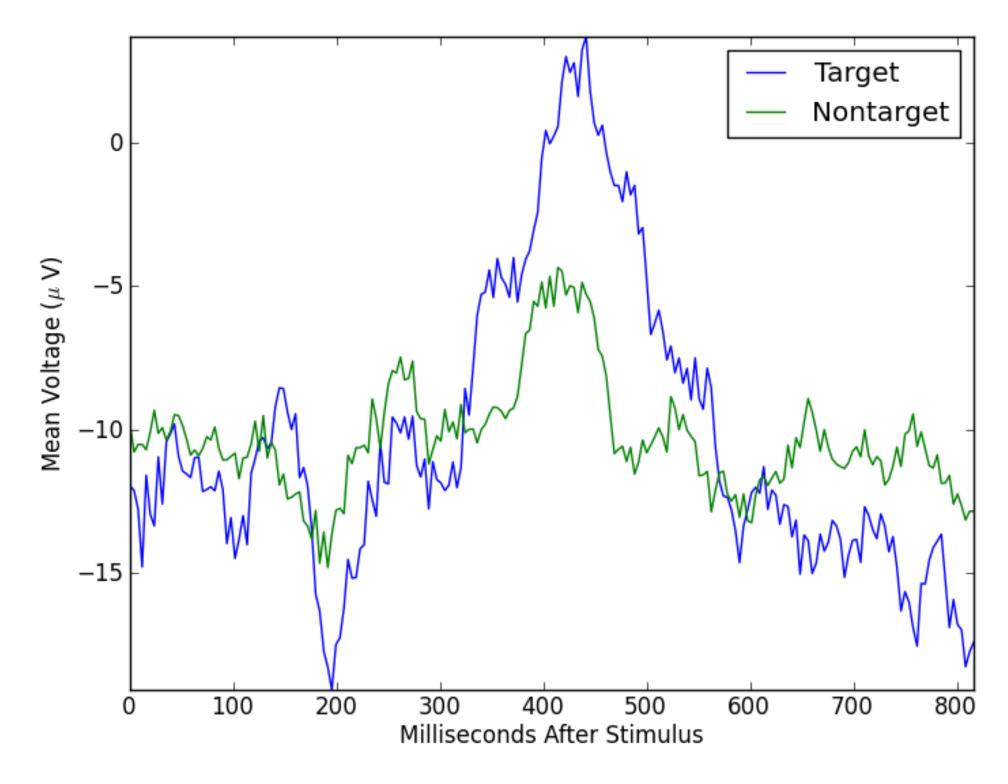
https://www.emotiv.com/

Задачи

- Выработка требований
- Разработка алгоритма, способного извлекать из ЭЭГ нужную информацию
- Проектирование и реализация прототипа, позволяющего осуществлять взаимодействие с компьютером
- Апробация решения

Что можно обнаружить в ЭЭГ?

- Ритмы головного мозга
- Потенциалы, связанные с событиями
 - P300 реакция на редкий и релевантный стимул
 - Легко стимулировать («oddball-парадигма»)



Anderson, C. «P300 Waves for Single Subjects»

Существующие решения

- Р300 хорошо исследованная тема
 - Есть ряд простых подходов, дающих хорошее качество обнаружения
- Варианты конструирования пользовательского интерфейса предлагаются в работе Ali Haider, Reza Fazel-Rezai. *Application of P300 Event-Related Potential in Brain-Computer Interface*
- Конкретные реализации обычно реализуют конкретные сценарии (чаще всего ввод текста) и не взаимодействуют с ОС

Решения для получения данных

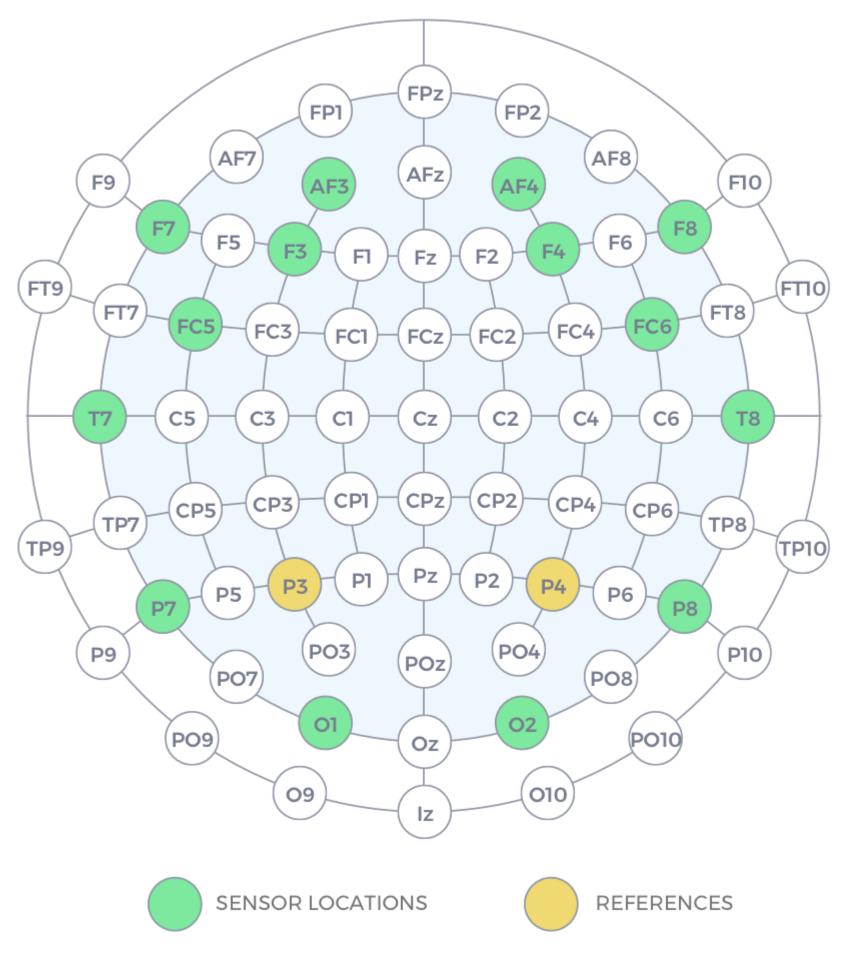
- Официальные (EmotivPRO, Emotiv Community SDK) проприетарные
- EmoKit
 - Не поддерживается с 2017 года
 - Не умеет расшифровывать данные ЕРОС+ 2016 года выпуска и позже
- CyKit актуальное решение
 - Только для Windows
 - Есть возможность работы в режиме ТСР-сервера

Требования

- Функциональные
 - Взаимодействие с ОС
 - Обработка сигнала в реальном времени
- Нефункциональные
 - Сигнализация об ошибках
 - Приемлемая точность распознавания
 - Простота использования
 - Целевая платформа OC Windows
 - Использование потенциала Р300
 - Использование CyKit

Описание данных

- 14 датчиков (2 референсных для аппаратной коррекции сигнала)
 - Разрешение 16 бит (наименьший бит = 0.13 мкВ)
- Частоты 50 Гц и 60 Гц (помехи от сетей переменного тока) удаляются аппаратно
- Внутренняя частота дискретизации 2048 Гц, понижается до 128 Гц или 256 Гц
- Счетчик текущего измерения (0-127/0-255)



https://www.emotiv.com/

Алгоритм распознавания Р300



Параметры сессии:

- Количество повторений релевантного стимула
- TTI (target-to-target interval) расстояние между стимулами
- Количество классов
 - Чем их меньше, тем больше вероятность релевантного стимула
 - Менее четко выраженный Р300

Этап предобработки

- Полосовой фильтр 0.4 Гц 30 Гц
- Подвыборка каждого второго второго измерения (понижение частоты дискретизации до 64 Гц)
- Удаление артефактов при помощи ICA
 - Артефакты обычно не коррелируют с сигналом
 - Удаляем несколько независимых компонент с наибольшей амплитудой

Этап сегментации

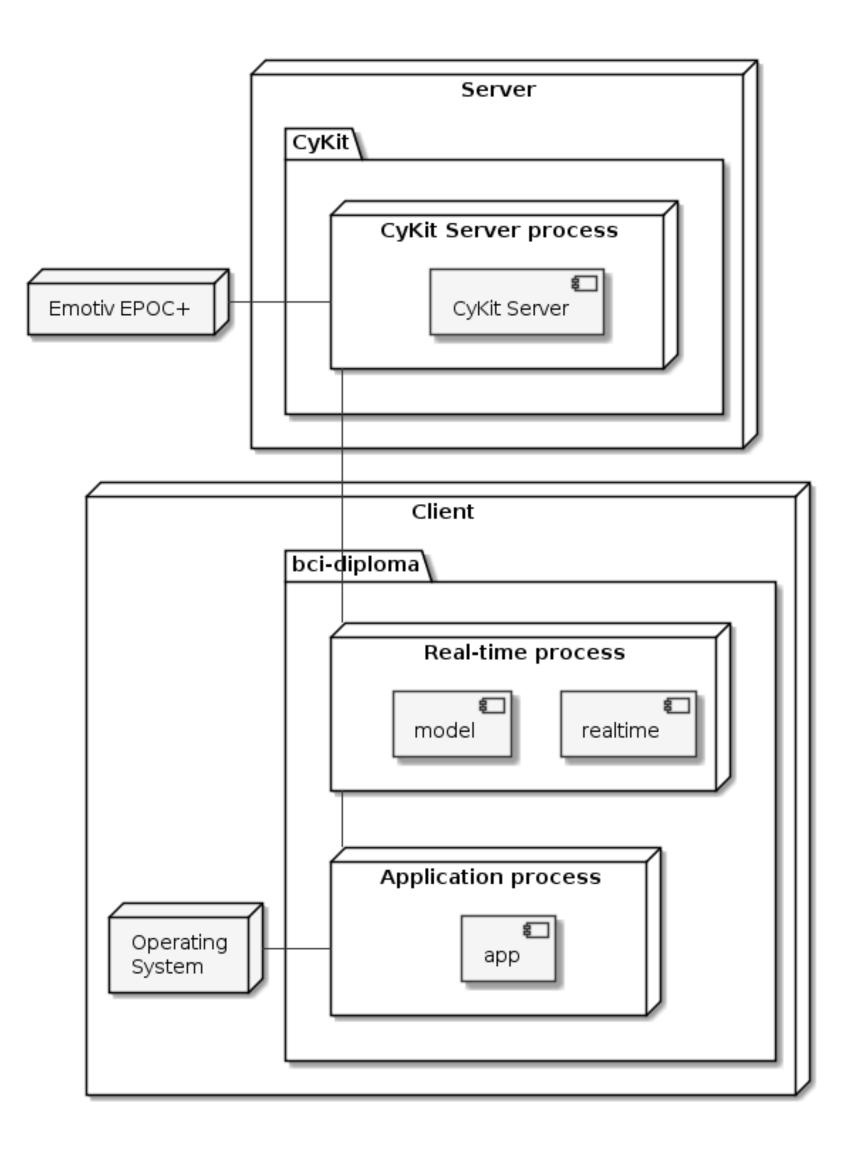
- Вырезается 1 с после стимула
- Отклики на стимулы одного класса усредняются
- Данные со всех каналов объединяются в один вектор признаков
- Полученный вектор признаков без изменений передается классификатору

Опробованные классификаторы

- LDA
- Полносвязные нейронные сети
- SVM

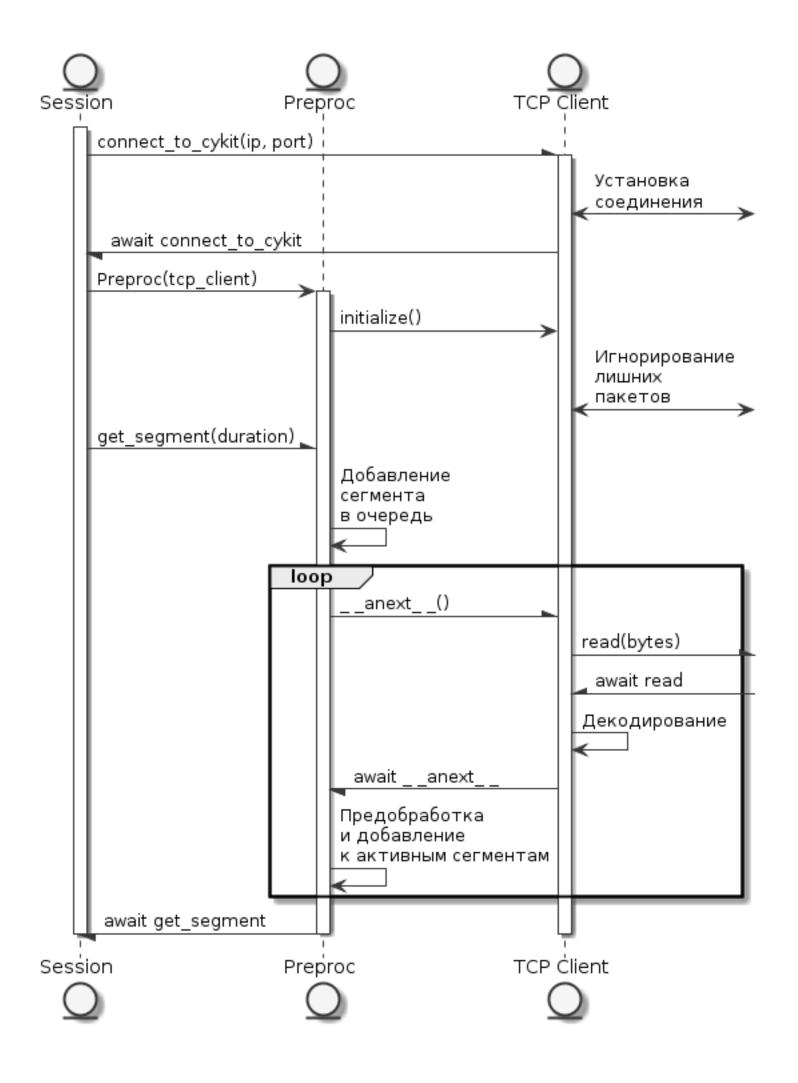
Архитектура

- Сервер СуКіt передает данные через ТСР
- Разбиение логики решения на два процесса
 - Логика приложения (генерация стимулов, взаимодействие с ОС) родительский
 - Логика реального времени
 (обработка сигнала, логика сессии) дочерний
 - IPC на базе QTcpServer
- Асинхронные вызовы
 - app Qt signals and slots
 - realtime asyncio coroutines



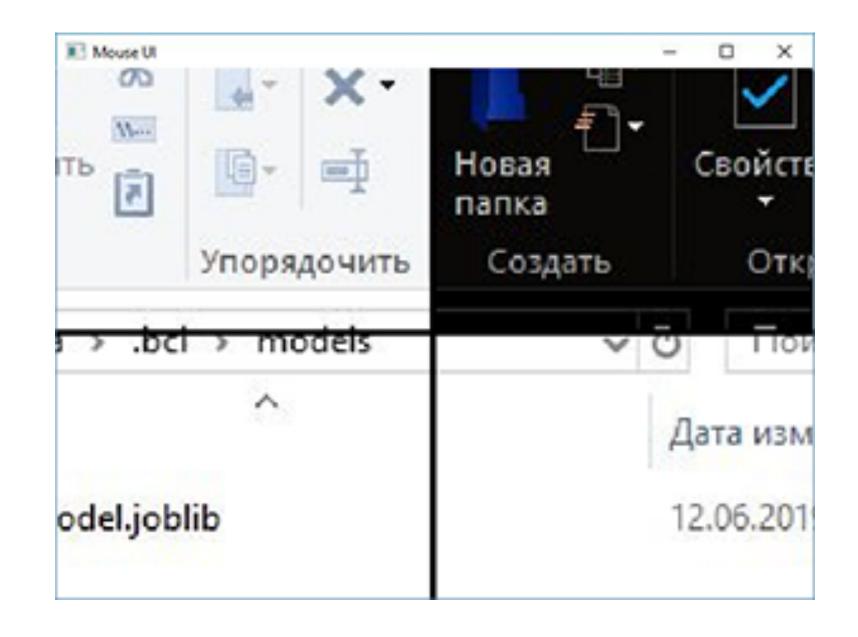
Логика реального времени

- Логика сессии (класс Session)
 - Обеспечение интервалов между стимулами
 - Отправка сообщений родителю (генерация стимула, выбор класса)
 - Запросы сегментов
- Получение сегмента (класс Preproc)
 - Предобработка «на лету» сериями (async for над TCP-пакетами)
 - Асинхронная очередь сегментов
 - Игнорирование данных, если нет активных сегментов
- СРU-bound действия (взаимодействие с моделью) в отдельном потоке



Пользовательский интерфейс





Реализация

- Язык разработки Python 3.7
 - scipy
 - scikit-learn
 - Qt for Python (PySide2)
 - pywin32
- CyKit для получения данных ЭЭГ с устройства

Апробация

- Задача ввод текста при помощи Р300, метрика отношение правильных ответов к количеству испытаний (accuracy)
- Для каждого испытуемого имеются данные для обучения и данные для тестирования; ассигасу усредняется по всем субъектам
- Алгоритм протестирован на данных BCI Competition III
 - Случайное гадание (математическое ожидание) 2.8% accuracy
 - LDA + ICA, TTI = 100 мс, 5 повторений стимула 56.5% accuracy
 - LDA + ICA, TTI = 100 мс, 15 повторений стимула 91.0% accuracy
 - NN + ICA, TTI = 100 мс, 15 повторений стимула 87.5% accuracy
 - SVM менее 30% на необработанных дополнительно данных
- На своих данных (Emotiv EPOC+, два испытуемых) LDA + ICA **57.5% accuracy**

Результаты

- Осуществлен поиск решений, осуществляющих получение данных с Emotiv EPOC+
- Сформулированы требования к решению
- Реализован алгоритм распознавания Р300, состоящий из фаз предобработки, сегментации и классификации
- Разработан прототип решения, позволяющего осуществлять ввод текста и позиционирование курсора на компьютере под управлением ОС Windows
- Произведена апробация с привлечением реальных испытуемых

Исходный код решения доступен на https://github.com/oevseev/bci-diploma.

Ссылки

- BCI Competition III http://bbci.de/competition/iii/results/index.html
- EmoKit https://github.com/openyou/emokit
- CyKit https://github.com/CymatiCorp/CyKit