Step detection via deep learning

 $A.\,B.\,\, \Phi$ илиппов $a^1,\,\, T.\,\, \Gamma a \partial a e e^1,\,\, B.\,B.\,\, Cmpuэсоe^1$ 1 Московский физико-технический институт

В данной работе рассматриваются различные методы детекции шагов. Данные – показания аксселерометра и гироскопа, которые установлены в телефоне человека. Так как система отсчета, связанная с устройством, постоянно вращается и движется ускоренно относительно мировой системы, задача детекции шагов не является тривиальной. Существует много различных не обучаемых алгоритмов детекции шагов. Минус этих алгоритмов в том, что модель не может подстраиваться под конкретную постановку задачи и учитывать детали (пол, возраст, особенность походки). В данной работе предлагается нейросетевой подход для решения задачи, а также описываются полезные эвристики. Ключевые слова: нейросетевой подход; аксселерометр и гироскоп; детекция шагов.

1 Введение

- 2 0) Опишу, почему задача важна на практике 1) Расскажу про уже имеющиеся ме-
- з тоды 2) Расскажу про эвристики, которые используются (также затрону тему не только
- 4 детекции шагов, но и предсказвания траектории человека и опишу проблемы)
- 3) Расскажу в общих словах про модель и данные