

Muisbesturing aan de hand van Elektro-Oculografie.

Pieter Verlinden & Michiel Willems

Abstract

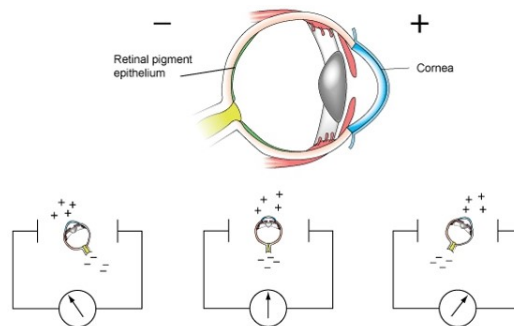
Gebruikmakende van apparatuur voor elektro-oculografie, ontwikkeld door het Innovation Lab aan de KULeuven, worden er mechanismen aangeboden die een muisaanwijzer kunnen besturen aan de hand van toestanden. Deze mechanismen kunnen op hun beurt apart onderzocht en geoptimaliseerd worden. Typische problemen die optreden bij elektro-oculografie en specifieke eigenschappen van de apparatuur van het Innovation Lab, worden onderzocht en aangepakt door de voorgestelde mechanismen.

1 Inleiding

Het doel van dit onderzoek is kijken in hoeverre het mogelijk is om signalen, verkregen via elektro-oculografie, te interpreteren en te gebruiken om een computermuis aan te sturen. Bijkomend is de nauwkeurigheid hiervan verbeteren naarmate de gebruiker het programma langer gebruikt en een mogelijkheid bieden om het voor elke gebruiker toegankelijk te maken. Deze functies kunnen met bijvoorbeeld de hulp van trainingapplicaties, verwezenlijkt worden.

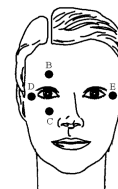
1.1 EOG technologie

Elektro-oculografie is een techniek waarbij men de biopotential tussen de voorkant en de achterkant van het menselijk oog tracht op te meten. Het oog gedraagt zich als een dipool (figuur 1) waarbij de voorkant positief geladen is en de achterkant negatief [Yagi, 2010]. Wat belangrijk is in de context van het vastleggen van oogbewegingen, is dat deze biopotential verandert naarmate er in verschillende richtingen gekeken wordt. Deze signaalvariatie is duidelijk meetbaar in het geval van beduidende ooghoekvariates, wat het mogelijk maakt om onderscheid te maken tussen vooraf bepaalde oogbewegingen (in het geval van dit onderzoek: links, rechts, boven en onder).



Figuur 1: Illustratie van de biopotential tussen het hoornvlies(+) en netvlies(-). [KULeuven, 2014]

De biopotential wordt gemeten aan de hand van vier sensoren die op het hoofd van de testpersoon worden aangebracht. Twee sensoren worden op de linker en rechter slaap van de testpersoon aangebracht. Deze sensoren meten de horizontale dimensie van de oogbeweging. Twee sensoren worden ook boven en onder één van de ogen aangebracht. Deze meten de verticale dimensie van de oogbeweging (figuur 2).



Figuur 2: Plaatsing van de sensoren op het hoofd. [Barea et al., 2002]

Om de signalen te kunnen meten, wordt er gebruik gemaakt van een elektronische schakeling, ontwikkeld door InnovationLab KULeuven. Deze schakeling zal het signaal eerst versterken naar een waarde tussen 0 en 5V. Daarna wordt deze potential omgezet naar een 10bit getal (dus een getal tussen 0 en 1023). Dit nu digitaal signaal kan via een USB-verbinding ingelezen worden door een computer. Met zelfgeschreven software wordt het signaal verder onderzocht, met als doel een applicatie te schrijven om een muiscursor aan te sturen.

Motivatie voor de technologie

De apparatuur om de biopotential te meten is relatief goedkoop en makkelijk te produceren. Het enige wat nodig is,

is een kleine printplaat waarop de componenten, een USB-verbinding naar de computer en sensoren voor het hoofd worden aangebracht. Een bijkomend voordeel is dat de sensoren makkelijk te bevestigen zijn op het hoofd. Andere technologieën maken gebruik van implantaten of vereisen dat het hoofd niet mag bewegen. Eén van de grootste voordelen is dat de sensoren, wanneer goed aangebracht, het zicht weinig of niet blokkeren en de gebruiker niet hinderen.

1.2 Algemene aanpak en terminologie

De data die via het apparaat binnenkomt, is opgesplitst in twee signalen: een signaal voor verticale oogbewegingen (hetgeen *Y-siginaal* zal genoemd worden) en een signaal voor horizontale oogbewegingen (hetgeen *X-siginaal* zal genoemd worden). Deze signalen worden elk verdeeld in drie toestanden. In het geval van de horizontale beweging is dit *LINKS*, *MIDDEN*, *RECHTS* en in het geval van de verticale beweging is dit *ONDER*, *MIDDEN*, *BOVEN*. Om deze toestanden te bepalen, wordt er gebruik gemaakt van grenswaarden of *thresholds*. Bij een oogbeweging kan er een verschil in signaal berekend worden. Als dit verschil boven zijn bijhorende grenswaarde ligt, kan er vastgesteld worden dat de toestand (mogelijk) veranderd is.

2 Probleemstelling

De signalen verkregen via elektro-oculografie zijn relatief eenvoudig te interpreteren maar bieden weinig nauwkeurigheid. Uitgaande van een perfect signaal zouden gemakkelijk acht richtingen (van de ogen) herkend kunnen worden m.n. de acht windrichtingen. Problemen zoals ruis, het knipperen van het oog en andere problemen die verder in deze sectie besproken zullen worden, laten het voorlopig (in het programma van dit onderzoek) enkel toe om vier richtingen te herkennen.

3 Voorgestelde oplossingen

3.1 Ruis

Een eerste probleem dat optreedt is ruis. Ruis is te wijten aan een verschil in temperatuur, vochtigheid of aan bewegingen van het hoofd. Dit is bijna onvermijdelijk maar is gelukkig miniem en heeft dus weinig of geen invloed op de interpretatie van het signaal.

Om toch te voorkomen dat deze ruis voor een misinterpretatie van het signaal zorgt, laten we enkel absolute toestanden toe. Dit wil zeggen dat als er in het X-siginaal een toestand herkend wordt die niet het midden is (bijvoorbeeld rechts) en in het Y-siginaal hetzelfde fenomeen optreedt (bijvoorbeeld onder), deze combinatie van toestanden niet aanvaard wordt en het programma zal normaliseren. Normaliseren wil zeggen, wachten tot dat de binnenkomende signalen in een aanvaardbaar gebied liggen. Hierdoor weet het programma dat binnenkomende signalen terug te interpreteren zijn zonder fouten. In tabel 1 is het resultaat te zien van elke mogelijke combinatie van toestanden.

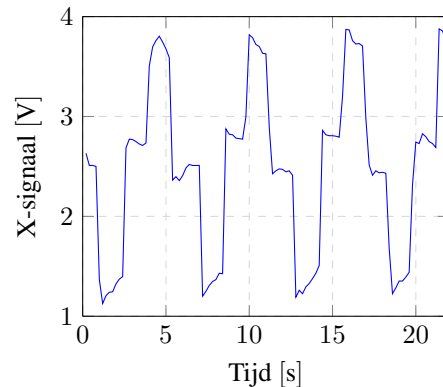
X-toestand	Y-toestand	Absolute toestand
RECHTS	MIDDEN	RECHTS
LINKS	MIDDEN	LINKS
MIDDEN	BOVEN	BOVEN
MIDDEN	ONDER	ONDER
RECHTS	BOVEN	NORMALISEER
RECHTS	ONDER	NORMALISEER
LINKS	BOVEN	NORMALISEER
LINKS	ONDER	NORMALISEER

Tabel 1: Toestandstabel voor X en Y Toestanden.

Het nadeel van deze aanpak is dat er geen schuine toestanden herkend kunnen worden en dat het programma soms moet normaliseren. Dit heeft als gevolg dat de signaal-interpretatie volledig stopgezet wordt voor een bepaalde tijd. Het voordeel is dat het programma er vrij zeker van kan zijn dat de geïnterpreteerde toestand correct is.

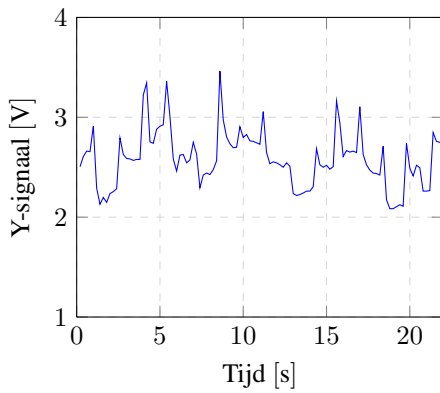
3.2 Invloed X-siginaal op Y-siginaal:

Een tweede probleem dat optreedt is de invloed van beweging in één richting, op het signaal van de andere richting. In figuur 3 is een X-siginaal in functie van de tijd weergegeven. De uitwijkingen in de grafiek zijn bewegingen van het oog van het midden naar links, van links terug naar het midden en van het midden naar rechts.



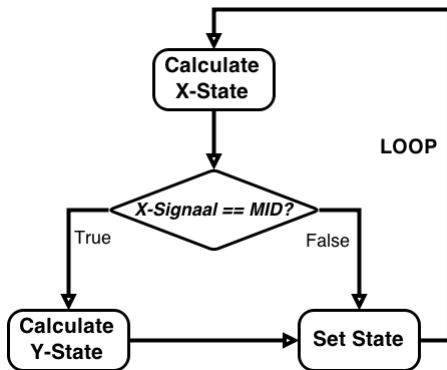
Figuur 3: X-siginaal in functie van de tijd tijdens beweging in de horizontale richting.

In experimenten was te zien dat bewegingen in de horizontale richting een grote invloed hadden op het Y-siginaal. Dit is ook duidelijk te zien in figuur 4. Gelukkig is het probleem eenzijdig en is er een verwaarloosbare invloed van verticale bewegingen op het X-siginaal.



Figuur 4: Y-sigitaal in functie van de tijd tijdens beweging in de horizontale richting.

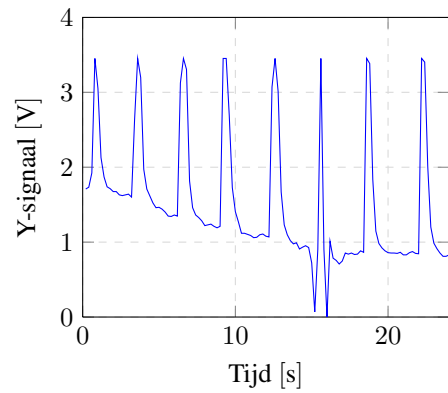
Dit probleem kan opgelost worden door voorrang te geven aan de signaal-interpretatie van het X-sigitaal. Concreet wil dit zeggen dat de data van het X-sigitaal voor de data van het Y-sigitaal wordt geïnterpreteerd. Op deze manier weet het programma zeker dat, als er beweging is in de horizontale richting, ze de signalen van de verticale beweging best kan negeren omdat hier storing op zit. Het algoritme voor deze procedure is samengevat in figuur 5.



Figuur 5: Algoritmischem voor gevoeligheid van Y-sigitaal.

3.3 Knipperen van het oog

Het knipperen van het oog heeft een grote invloed op het sigitaal van de verticale sensoren. In het sigitaal is dan een korte piek te zien. Deze piek, en een snelle verticale beweging van de ogen, zijn relatief moeilijk te onderscheiden van elkaar. In figuur 6 is een grafiek te zien van het Y-sigitaal tijdens het knipperen van de ogen.



Figuur 6: Grafiek van Y-sigitaal bij het knipperen van de ogen.

Om het probleem van oogknipperingen of beter gekend, *blinks* op te lossen, is er eerst de vraag gesteld wat juist de eigenschappen zijn van een blink. Daarna is er onderzocht hoe deze eigenschappen best kunnen gebruikt worden om blinks te herkennen en weg te filteren uit het sigitaal. Uit onderzoek [Bulling *et al.*, 2010] blijkt dat een blink drie belangrijke eigenschappen heeft.

1. Een blink manifesteert zich vooral in een positieve uitwijking in het Y-sigitaal.
2. De piekwaarde van deze uitwijking varieert, maar er kan vastgesteld worden dat er een minimumwaarde is. Deze minimumwaarde zal bepalen of de gegeven uitwijking wel degelijk het resultaat is van een blink.
3. Bij een uitwijking die een blinkwaarde voorstelt, zal de signaalwaarde voor de uitwijking en de signaalwaarde erna relatief gelijk zijn. Met andere woorden, na een blink zal de signaalwaarde zich altijd herstellen naar de waarde die gemeten werd net voor de blink.

Na het vaststellen van deze drie eigenschappen is er gekozen om te werken met een rij (*queue*) die signaalwaarden van het Y-sigitaal (*eigenschap 1*) zal opslaan. Een parameter die in dit algoritme belangrijk is, is de maximum lengte van de queue (in dit geval 7). Als de queue 'vol' zit wordt bij het toevoegen van een element, het oudste element steeds verwijderd. Elke iteratie wordt de queue ook geanalyseerd en gekeken of er zich een blink in voordoet. Dit wordt gedaan door eerste de relatieve piekwaarde te berekenen (*eigenschap 2*). Deze piekwaarde (P) wordt berekend door het verschil te nemen tussen de hoogste signaalwaarde binnen de queue (Q) en de referentiewaarde (R). Daarna wordt het verschil (V) berekend tussen de eerste (*first*) en laatste (*last*) waarde in de queue (*eigenschap 3*). Als de berekende piekwaarde groter is dan 200 en het berekende verschil kleiner dan 50, wordt er een blink herkend.

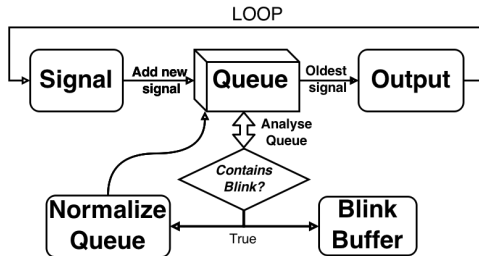
$$R = \frac{first(Q) + last(Q)}{2}$$

$$P = max(Q) - R$$

$$V = |first(Q) - last(Q)|$$

$$(P > 200) \wedge (V < 50) \Rightarrow blink$$

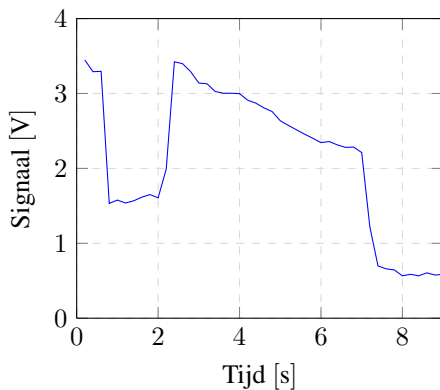
Vervolgens zal de blink weggefilterd worden door binnen de queue te interpoleren over de eerste en de laatste waarde. Daarna wordt eventueel ook nog de blinkbuffer opgehoogd. De blinkbuffer maakt het mogelijk om een aantal blinks binnen een bepaalde tijdsspanne te interpreteren als commando (vb: een 'pen-down' actie binnen een tekenapplicatie). Een schema van het volledige algoritme is weergegeven in figuur 7.



Figuur 7: Algoritmischeschema voor het filteren van blinks.

3.4 Afdwaling van het signaal

Afdwaling van het signaal, beter gekend als *drifting*, is een probleem dat veroorzaakt wordt door de biopotential. De gemiddelde waarde van de biopotential verschilt doorheen de tijd. Dit zorgt ervoor dat de grafiek van het signaal verschuift naar boven of naar onder. Sommige EOG-apparaten lossen dit op door een referentiesensor op het hoofd te plaatsen die deze afdwaling detecteert en corrigeert. Het apparaat dat gebruikt wordt in dit onderzoek lost dit probleem op door de potential zelf te corrigeren naar een vaste waarde in het midden. Deze correctie zorgt op zijn beurt dan weer dat het signaal een constante verandering ondervindt naar dit punt. Een voorbeeld hiervan is te zien in figuur 8 waar duidelijk te zien is dat er een constante afwijking is naar het midden.



Figuur 8: Grafiek van een afdwalend signaal.

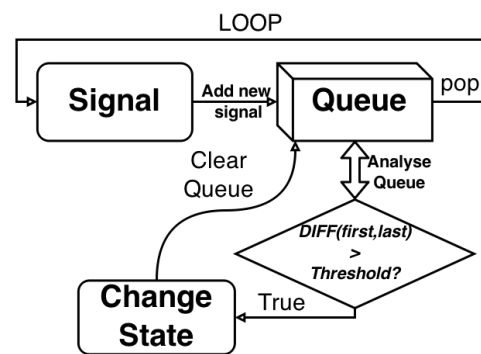
Deze afdwaling zorgt ervoor dat er niet vanuit mag gegaan worden dat de positie van het oog, rechtstreeks in verband staat tot de biopotential. Met andere woorden, er mag dus niet naïef aangenomen worden dat er een bepaalde ooghoek overeenkomt met een vaste biopotential. Om dit op te lossen

wordt er gebruik gemaakt van het verschil in signaal om te bepalen of de toestand is veranderd. Het verschil in signaal is onafhankelijk van de plaats in de grafiek en zorgt ervoor dat de afdwaling van het signaal geen invloed heeft op de interpretatie.

Concreet zal het verschil in signaal vergeleken worden met een threshold. Als de waarde hoger ligt dan deze threshold, neemt de applicatie aan dat de toestand veranderd is.

Toestanden bepalen

Om een toestandsverandering te herkennen zal er een manier gezocht worden om het verschil te berekenen. Dit verschil zal dan vergeleken worden met de juiste threshold (horizontaal of verticaal) om dan te bepalen of de beweging zal leiden tot een toestandsverandering. In figuur 9 is een schema te zien voor het algoritme dat hiervoor gebruikt wordt.



Figuur 9: Algoritmischeschema voor het bepalen van toestanden.

Een binnenkomend signaal van één van de twee richtingen, wordt toegevoegd aan een queue. Daarna zal de queue geanalyseerd worden. Concreet betekent dit dat het verschil tussen het eerste en het laatste element van de queue vergeleken wordt met een threshold. Als deze vergelijking positief uitdraait, wordt de toestand veranderd en de queue geleegd. Dit legen wordt gedaan opdat dezelfde verandering in toestand niet opnieuw wordt geregistreerd. De parameter die bepaalt wat de maximum grootte van de queue is, is afhankelijk van de snelheid van de applicatie. In dit onderzoek is de maximum grootte gelijkgesteld aan 10. De applicatie interpreteert 10 signalen per seconde. Dit betekent dus dat de queue minstens elke seconde nieuwe waarden bevat. Empirisch is vastgesteld dat dit een goede waarde is om het verschil in signaal duidelijk te interpreteren. Deze parameter veranderen heeft rechtstreeks invloed op de gevoeligheid van de applicatie. Als de parameter klein wordt gekozen moet de gebruiker sneller een oogbeweging maken om deze te laten registreren. Daarbovenop zal de applicatie minder gevoelig zijn aan trage oogbewegingen. Als de parameter echter groot wordt gekozen, zullen lichtere oogbewegingen makkelijker geregistreerd worden. Deze aanpak zorgt voor een hoge flexibiliteit door de parameters die ingesteld kunnen worden. Bijkomend is de robuustheid van de interpretatie doordat er gewerkt wordt met verschillen. Dit zorgt ervoor dat de interpretatie onafhanke-

lijk is van absolute signalen.

3.5 Grenswaarden bepalen

In de applicatie worden twee thresholds bijgehouden. Eén voor de X-signalen en één voor de Y-signalen. De plaats van de sensoren op het hoofd en de persoon zelf, hebben invloed op de biopotential, hetgeen op zijn beurt natuurlijk een grote invloed heeft op het signaal. Dit zorgt voor een sterkere of zwakkere gevoeligheid van het signaal.

De grenswaarden moeten dus op één of andere manier op voorhand bepaald worden opdat de signaal-interpretatie correct verloopt. Oogbewegingen op zich zijn ook niet altijd hetzelfde. Perfecte grenswaarden vanaf het begin bepalen is daarom onmogelijk. Voor dit probleem is er onderzoek gedaan naar technieken om de grenswaarden zo goed mogelijk op voorhand te berekenen, dit zal gedaan worden aan de hand van een trainingapplicatie. Daarbovenop wordt er een manier aangeboden om de thresholds te verbeteren doorheen het gebruik van de applicatie, dit systeem is de thresholdtrainer.

Trainingapplicatie

De trainingapplicatie zal de gebruiker vragen om 10 seconden lang afwisselend in een bepaalde richting en terug naar het midden te kijken. Dit zal gebeuren voor alle richtingen die geïmplementeerd zijn (in dit geval: links, boven, rechts en onder). De gehele training zal dus 40 seconden in beslag nemen. Het is de bedoeling om zo voor elk van de richtingen de grootste uitwijkingen te isoleren en hiermee de desbetreffende threshold te berekenen. Gedurende elk van deze periodes van 10 seconden zullen er twee administratieve acties herhaaldelijk uitgevoerd worden:

1. Net als bij het algoritme om de toestanden te bepalen, wordt er gebruik gemaakt van een queue waar de corresponderende waardes (afhankelijk van de richting) doorheen schuiven.
2. Elke keer dat er doorgeschoven wordt, zal de uitwijking binnen de queue berekend worden (verschil tussen eerste en laatste waarde). De bekomen waarde zal dan opgeslagen worden in een lijst.

Als de 10 seconden verlopen zijn, wordt de lijst van verschillen gesorteerd en worden de 50% kleinste waardes verwijderd uit de lijst. Dit wordt gedaan omdat deze waardes waarschijnlijk niet corresponderen met een oogbeweging. Als threshold wordt dan het gemiddelde genomen van de resterende lijst. Aangezien er gebruik gemaakt wordt van één threshold per dimensie (verticaal of horizontaal), wordt voor elke dimensie het gemiddelde genomen van de twee corresponderende richtingen

Thresholdtrainer

De thresholdtrainer is het mechanisme dat ervoor zorgt dat de thresholds doorheen de tijd verbeteren. Eerst wordt het verlagen van de thresholds besproken. Om te voorkomen dat de applicatie geen te lage thresholds aanneemt, wordt er ook een mechanisme om de thresholds te verhogen aangeboden.

Verlagen van thresholds

De eerste thresholdtrainer heeft als doel om de thresholds te verlagen als blijkt dat een oogbeweging niet gedetecteerd is.

Maar hoe kan het systeem weten wanneer dit zich voordoet? We kijken even naar volgend scenario:

We beginnen in de gebruikelijke begintoestand: De gebruiker kijkt naar het midden en het systeem registreert als huidige toestand MIDDEN. Stel dat de gebruiker naar boven kijkt en dus zo tracht om het systeem naar de toestand BOVEN te brengen. Als de verticale threshold te hoog is ingesteld, wordt deze beweging niet gedetecteerd en zal het systeem dus nog aangeven dat MIDDEN de huidige toestand is. Als de gebruiker dan terug naar het midden kijkt en de uitwijking is deze keer wel groot genoeg, zal er een ONDER beweging herkend worden. De toestand van het systeem wordt dan op ONDER gezet, terwijl de gebruiker gewoon naar het midden kijkt. We zitten dus in een inconsistente toestand, waarbij het systeem denkt dat de gebruiker naar beneden kijkt, terwijl de gebruiker zijn ogen naar het midden heeft gericht. In deze situatie zouden er twee dingen moeten gebeuren:

- De huidige toestand van het systeem moet aangepast worden.
- De juiste threshold moet aangepast worden (in dit geval de verticale).

Het systeem kan niet automatisch weten dat er een beweging niet herkend is. Daarom zal de gebruiker opgelegd worden, een actie te ondernemen om dit duidelijk te maken aan het systeem. Om dit te doen is er voor elk van de vier toestanden een nieuwe toestand geïntroduceerd. Voor elke toestand T , waarbij T één van de vier toestanden voorstelt, is er een extra toestand T_2 . Deze toestand kan alleen bereikt worden als het systeem als huidige toestand T heeft en er toch een beweging in deze richting wordt gedetecteerd. Met andere woorden, het systeem kan alleen in toestand T_2 terecht komen als de voorgaande toestand (T) incorrect was. Er kan immers niet naar een richting toe bewogen worden als er in deze richting al gekeken wordt. Als het systeem in een van deze nieuwe toestanden komt, zal het eerst de huidige toestand aanpassen en daarna de threshold verlagen met 5%.

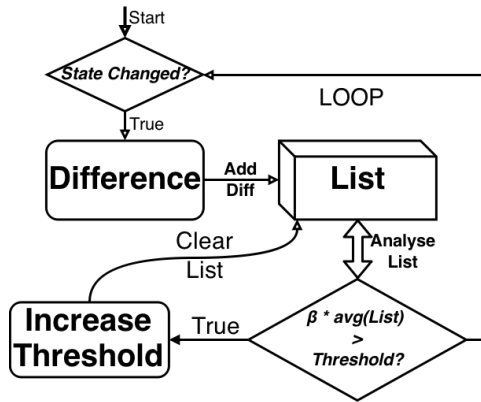
Als we even terug gaan naar ons vorig scenario dan zien we dat we geëindigd waren in een situatie waar de gebruiker naar het midden keek en het systeem aangaf dat de huidige toestand ONDER was. Met het voorgaande systeem in gedachten zal de gebruiker aangespoord worden om omlaag te kijken om zo de toestand $ONDER_2$ te activeren. Het systeem zal de inconsistente toestand herkennen en de huidige toestand naar ONDER veranderen. Daarbij zal het systeem ook de verticale threshold verlagen en dit is exact wat er verwacht werd.

Met dit mechanisme wordt er functionaliteit geboden om, met behulp van feedback van de gebruiker, de thresholds te verbeteren. Tegelijkertijd biedt dit mechanisme ook de mogelijkheid om foute interpretaties te melden aan het systeem. Hierdoor kan het systeem zich corrigeren en kan de gebruiker de muisaansturing efficiënt hervatten.

Verhogen van thresholds

Als de thresholds verlaagd worden, zal er makkelijker van toestand veranderd worden. Om ervoor te zorgen dat de thresholds niet te laag worden, is er een mechanisme ontwikkeld

dat de thresholds ook terug ophoogt. Na toestandsverandering, wordt de waarde bijgehouden die deze verandering veroorzaakt heeft. Na een vast aantal waarden verzamelt te hebben, wordt het gemiddelde van deze waarden vergeleken met de huidige threshold. Als het gemiddelde significant hoger ligt dan de huidige threshold, wordt de threshold verhoogd met een bepaalde factor. Dit mechanisme is schematisch weergegeven in figuur 10.



Figuur 10: Algoritmisch schema voor het verhogen van thresholds.

Concreet wordt de nieuwe threshold berekend als volgt.

$$\begin{aligned}
 T &: \text{Threshold} \\
 T_a &: \text{Gemiddelde threshold} \\
 \beta \cdot T_a > T &\Rightarrow T = \alpha \cdot T_a
 \end{aligned}$$

In dit algoritme duiken opnieuw enkele parameters op die optimaliseerbaar zijn: de grootte van de lijst van verschillen (zie figuur 10: **List**) en parameters α en β . In dit onderzoek zijn deze parameters respectievelijk 5, 0.8 en 0.75. Deze parameters kunnen in verder onderzoek geoptimaliseerd worden. Welke invloed deze parameters hebben op de applicatie zal besproken worden in de experimenten en resultaten.

4 Experimenten

Experimenten zijn gedaan op basis van een teken-applicatie. Met de ogen kan de muis aangestuurd worden om te tekenen op het scherm. Met deze functionaliteit is er dan een spel gemaakt dat de gebruiker moet spelen om zo de nauwkeurigheid en de snelheid van het programma te testen. Dit spel bestaat uit het zo snel mogelijk navigeren naar doelen die op het scherm verschijnen. Dit experiment test in eerste instantie de nauwkeurigheid van het programma. Daarnaast is het een goede representatie van de werkelijkheid waarin er met de muis naar knoppen op het scherm zal moeten worden genavigeerd. Er zal een concreet onderscheid gemaakt worden in testen zonder thresholdtraining en met thresholdtraining.

4.1 Geteste waarden

Er zijn twee referentiewaarden gekozen om de resultaten van de testen te kwantificeren: de genormaliseerde afstand en de genormaliseerde tijd.

Genormaliseerde afstand

Om deze waarde te bekomen wordt eerst de totaal afgelegde afstand berekend, die nodig was om het doel te bereiken (in pixels). Om dit te normaliseren, wordt deze waarde gedeeld door de optimale afstand. Omdat op dit ogenblik, de applicatie geen schuine bewegingen kan maken, is de optimale afstand de *Manhattan distance* [Sedgewick and Wayne, 2011] tussen herkomst en doel. De waarde die wordt bekomen, is hoeveel keer de optimale afstand is afgelegd. Wiskundig kan dit samengevat worden als volgt:

$$\begin{aligned}
 D_t &: \text{Totaal afgelegde afstand} \\
 D_o &: \text{Optimale afstand (Manhattan distance)} \\
 D_n &= \frac{D_t}{D_o}
 \end{aligned}$$

Genormaliseerde tijd

Om deze waarde te bekomen wordt de tijd, die de gebruiker erover gedaan heeft om een doel te bereiken bepaald. Om dit getal te normaliseren wordt er opnieuw gedeeld door de optimale tijd. De optimale tijd wordt berekend door de optimale afstand te delen door de snelheid van de cursor (in de applicatie 100 pixels/s). De bekomen waarde zegt dan hoe lang er over gedaan is om een doel te bereiken, in verhouding tot de optimale tijd. Wiskundig kan dit samengevat worden als volgt:

$$\begin{aligned}
 T_t &: \text{Totaal verstreken tijd per doel} \\
 T_o &= \frac{D_o}{v} : \text{Optimale afstand (met } v \text{ het aantal pixels per seconde)} \\
 T_n &= \frac{T_t}{T_o}
 \end{aligned}$$

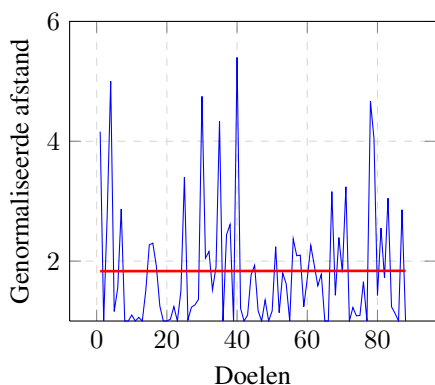
Deze twee waarden worden gebruikt als resultaat van elke test. Omdat ze genormaliseerd zijn kan er makkelijk gezien worden wanneer een test perfect (waarde = 1), of minder goed (waarde > 1) was.

4.2 Resultaten

Met de eerder vermelde experimentopstelling en referentiewaarden (D_n en T_n), zijn er concrete resultaten verworven die in deze sectie zullen worden getoond en besproken. Eerst zullen er resultaten zonder thresholdtraining weergegeven worden. Daarna worden de resultaten weergegeven die verworven zijn met dezelfde experimentopstelling maar met de thresholdtrainer. In de experimenten is er steeds gewerkt met sequenties van 80 doelen. Voor elk doel werd er een maximum tijd van 20 seconden toegelaten. **Bij elk resultaat zal er ook een trendlijn getekend worden aan de hand van lineaire regressie om eventuele verbeteringen duidelijk te maken.**

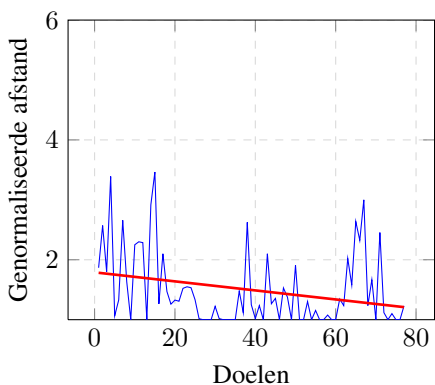
Genormaliseerde afstand

In figuur 11 wordt de genormaliseerde afstand per bereikt doel weergegeven. Het belangrijkste in deze figuur is de trendlijn (de rechte door de grafiek) die de lineaire regressie van de grafiek voorstelt. Wat meteen opvalt is dat deze trendlijn een constante rechte is. Concreet wil dit zeggen dat de gemiddelde afgelegde afstand per doel gelijk blijft doorheen het experiment.



Figuur 11: Genormaliseerde afstand voor elk doel **zonder** thresholdtrainer.

In figuur 12 wordt de genormaliseerde afstand per bereikt doel weergegeven, **met thresholdtrainer**. Meteen is er op te merken dat de trendlijn sterk daalt. Ook zijn er minder uitschieters aanwezig doordat fouten makkelijker gecorrigeerd kunnen worden. De concrete resultaten van de gemiddelde verbetering met en zonder thresholdtrainer zijn weergegeven in tabel 2.



Figuur 12: Genormaliseerde afstand voor elk doel **met** thresholdtrainer.

	Zonder training	Met training
Startgemiddelde	1.83	1.79
Eindgemiddelde	1.84	1.20
Verbetering%	-0.5%	49%

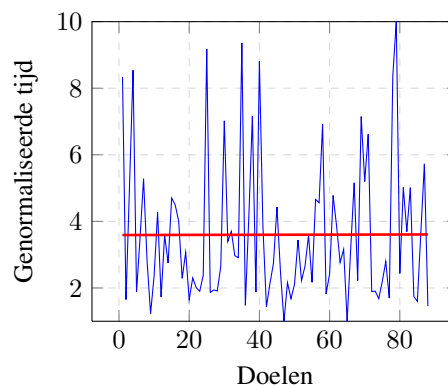
Tabel 2: Resultaten voor gemiddeldes van de genormaliseerde afstand van de experimenten.

Volgens de resultaten in tabel 2 is er een verbetering van 49% tussen het gemiddelde in het begin en het gemiddelde aan het einde van het experiment, als de thresholdtrainer gebruikt wordt.

Genormaliseerde tijd

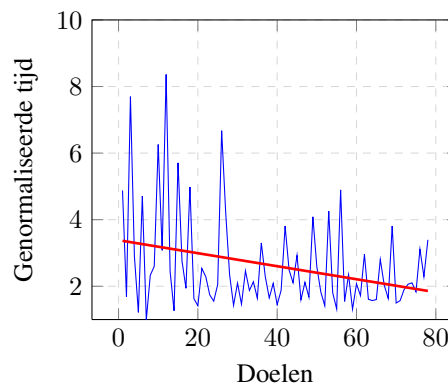
In figuur 13 wordt nu de genormaliseerde tijd voor elk bereikt doel weergegeven, zonder thresholdtrainer. Hetzelfde

patroon als bij de genormaliseerde afstand zonder thresholdtrainer, verschijnt: een constante trendlijn.



Figuur 13: Genormaliseerde tijd voor elk doel **zonder** thresholdtrainer.

Figuur 14 toont de resultaten voor de genormaliseerde tijd **met** thresholdtrainer. Hier is duidelijk terug een daling van de trendlijn op te merken.



Figuur 14: Genormaliseerde tijd voor elk doel **met** thresholdtrainer.

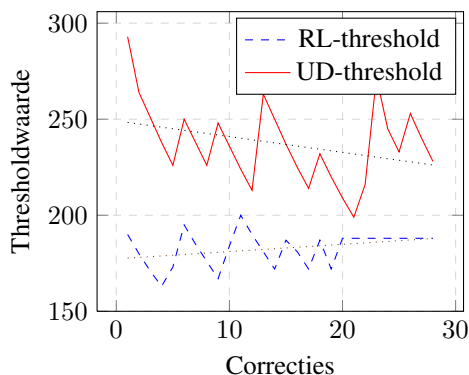
	Zonder training	Met training
Startgemiddelde	3.76	3.38
Eindgemiddelde	3.54	1.86
Verbetering%	6%	81.7%

Tabel 3: Resultaten voor gemiddeldes van de genormaliseerde afstand van de experimenten.

De resultaten in tabel 3 geven nog een beter resultaat dan de genormaliseerde afstand. Dit is vooral te wijten aan het feit dat het programma steeds minder fouten maakt en er dus minder tijd wordt verloren. Dit heeft minder invloed op de genormaliseerde afstand, omdat fouten in de interpretatie meestal de beweging stopzetten.

Verandering in thresholds

In figuur 15 is te zien hoe de grootte van de thresholds verandert over een lange testprocedure. Het eerste dat opvalt is, dat er veel uitwijkingen zijn. Dit duidt op veel verandering in de thresholds. Uit de resultaten van het Y-sigitaal kan afgeleid worden dat er in deze instantie niet geconvergeerd wordt. Het systeem blijft gedurende het verloop van de test steeds op zoek naar de perfecte thresholdwaarde. Dit geeft aan dat de parameters die gebruikt worden om de thresholds te verhogen (zie sectie 3.5) eventueel dienen geoptimaliseerd te worden. Ten tweede kan wel vastgesteld worden dat bij de threshold voor het X-sigitaal (RL-threshold) er na ongeveer 20 aanpassingen een optimale waarde is gevonden. Dit is te zien aan het constante verloop van de gestreepte grafiek in figuur 15.



Figuur 15: Dynamische correctie van de thresholds.
RL-threshold: threshold voor horizontale beweging;
UD-threshold: threshold voor verticale beweging.

Besluit van de resultaten

Uit de resultaten kan er besloten worden dat de training in het begin van de applicatie voor bruikbare startwaardes zorgt. Verder kan er opgemerkt worden dat het mechanisme om thresholds te trainen, door feedback van de gebruiker, een zeer gunstige invloed heeft op de muisaansturing. Het biedt een mechanisme aan om fouten te corrigeren en zo nauwkeuriger en sneller de muisbeweging te controleren.

Tot slot is de algemene verbetering in gemiddelde interpretatie weergegeven in tabel 4. De afstand is voor de experimenten met thresholdtrainer gemiddeld 29% beter. Voor de tijd bedraagt dit een gemiddelde verbetering van 39%. In de experimenten was deze verbetering duidelijk zichtbaar en werd de aansturing steeds makkelijker voor de gebruiker.

	Gemiddelde afstand	Gemiddelde tijd
Zonder training	1.83	3.64
Met training	1.42	2.61
verbetering%	29%	39%

Tabel 4: Resultaten voor gemiddeldes van de experimenten.

5 Conclusie

Het systeem waar dit onderzoek toe geleid heeft kan duidelijk onderscheid maken tussen de vier rudimentaire bewegings-

richtingen. Door het systeem langer te gebruiken zal het alleen maar beter functioneren in functie van de gebruiker. Eventueel verder onderzoek zou zich kunnen focussen op de verschillende parameters binnen het systeem (queue lengtes, threshold verlagings- en verhogingsfactoren, etc.) om zo de robuustheid van het systeem te verhogen. In de toekomst zou het ook mogelijk kunnen zijn om acht bewegingen te herkennen door extra nauwkeurigheid te verwezenlijken en de tabel in sectie 3.1 aan te passen.

6 Dankwoord

Tot slot willen we graag Wannes Meert en Vincent Nys bedanken die ons doorheen het jaar begeleid en geadviseerd hebben, als ook de apparatuur voorzien hebben om het onderzoek mogelijk te maken.

Referenties

- [Barea *et al.*, 2002] Rafael Barea, Luciano Boquete, Manuel Mazo, and Elena Lopez. System for assisted mobility using eye movements based on electrooculography. *Neural Systems and Rehabilitation Engineering.*, 10(4):209–218, December 2002.
- [Bulling *et al.*, 2010] Andreas Bulling, Jamie A.Ward, Hans Gellersen, and Gerhard Tröster. Eye movement analysis for activity recognition using electrooculography. *Pattern Analysis and Machine Intelligence.*, 33(4):741–753, April 2010.
- [KULeuven, 2014] Innovation-Lab KULeuven. Innovation lab. <https://www.kuleuven.be/samenwerking/avlnascholing/pptal27F>, 2014.
- [Sedgewick and Wayne, 2011] Robert Sedgewick and Kevin Wayne. *Algorithms 4th edition*. Addison-Wesley, 2011.
- [Yagi, 2010] Tohru Yagi. Eye-gaze interfaces using electrooculography (eog). In *Proceedings of the 2010 workshop on Eye gaze in intelligent human machine interaction*, pages 28–32, Hong Kong, China, February 2010. ACM.