

Pressure Insoles for Gait and Balance Estimation

Mohamed Irfan Mohamed Refai^{*1}, Bert-Jan F. van Beijnum¹, Jaap H. Buurke², Peter H. Veltink¹ ¹Biomedical Signals and Systems, MIRA, University of Twente ²Roessingh Research and Development, Enschede *m.i.mohamedrefai@utwente.nl

Introduction

ForceShoesTM can provide estimation of ambulatory gait and balance parameters using intertial, force and distance sensors [1,2]. However, the shoe is bulky. A lightweight and inconspicous alternative would be ideal for activities of daily life, especially for stroke survivors. Pressure Insoles are investigated as an alternative. Subject specific models are used to improve accuracy of estimation [3].

ForceShoesTM: A History

Dynamic Stability Margin: Gait Balance



CoM



If the Extrapolated Center of Mass (XCoM) is beyond base of support, the DSM is positive, or gait is dynamically unstable. This indicates a healthy gait pattern.

Machine Learning

Appended Walking Trials





MIRA

								,		_		(ľ		(6			S	•															
г		_						_								_						-							_							_	
			÷	 	÷			ł			÷		ŀ	÷			ł	 -	÷	• • •		ŀ	÷		÷	÷				÷			÷	•••			
		••••	•	 	÷	• •		·	• • •		-						•		÷			ŀ				÷						-	÷			h	
		••••	÷	 	÷			·	• • •		÷		ł	÷		ŀ	ł	 ł	÷			ŀ	÷		÷	÷				÷			÷	•••		h	÷
	••••	••••	ł		÷	• •		ŀ	•		÷		ł	ġ	• •	ŀ	ł	 ł	÷	•••		ŀ	÷		÷	÷				÷			÷			ŀ	÷
ł	-	t	:		:			t			:		:			t		:	:			t	:		:	:			+	:	_		:			t	
		••••	i	 	Ť	• •		ľ	• • •		Ť		ł.	ġ	• •	···	ġ	 i.	÷			ŀ	÷		÷	Ť				÷			Ť			ŀ	÷
			ľ	 	Ĩ			1			1		2	1	• •	1	1	 1	Ť			ľ	1		1	3			1	i.			1			····	1
			÷	 	ï			1			1		2		• •	1	ł	 1	Ŧ			ľ	1			E			1	1			÷			····	
				 	Ĩ						1		1			1		 i.	ł							Ĩ			1	1		1	ł				
ſ			:					Ι											:							÷							:				:
					1			.[:				:					:										:				
					1						3							1							<u>.</u>	1							1				
			÷	 	i.								÷.,					 <u>.</u>	÷.						<u>.</u>	÷.				÷.			÷.			ļ	
			-		:			1			-		:					:	1				-			1	-			1			:	_			
			ł	 	į.						Ę.			÷			ł	 į.	į.						į.	Ę.				÷			į.				
																																	-			ļ	
				 	į.						. į		5.					 į.,	į.							ġ.							į.				
			÷	 	į.			·			÷		j.	÷			ł	 j.	÷			.	÷		į.	÷.				÷			÷				÷
┟	-	+	-		-			+			-		-	-		-	-	-	-	_		+	-			-	_		-	-			-	_		-	-
			÷		÷			·			÷		ł	÷			ł	 į.	÷			ŀ	÷		÷	÷				÷			÷				÷
	•••	••••	÷	 	÷			·	• • •		÷		÷	÷			ł	 ł	÷	•••		ŀ	÷		÷	÷				÷			÷	•••			÷
		••••	÷	 	÷	1					÷						÷		÷	• • •		ŀ	•			÷				÷			÷	•••			
	••••	••••	÷	 	÷	- 7		1	• •		÷		ł	÷	• •		ł	 ł	÷	• • •		ŀ	÷		÷	÷				÷		-	÷	•			÷
\mathbf{F}		+	:		:								:			+		:	:			╞	:		:	:			+	:		- - -	:			-	:
		••••	÷		÷	• •	1	l	Ľ.		÷		÷	÷		ŀ	÷	 ÷	÷			ŀ	÷		÷	÷			••••	÷			÷	1		ŀ	÷
	••••		ł	 	Ť	• •			• •		÷		ł.	ġ			ġ	 ł	÷		• •	ŀ	÷		÷	÷	-			1		÷	÷			ŀ	÷
			1	 	Ť		• •				Ť		ł	Ì		ŀ	ł	 ľ	Ť						÷	Ť			ľ	÷			Ť			Ľ	÷
		••••		 				T		1					• •	1			-		• •					-		ï	·	[Ľ	
ľ	-	T	1		1			t								t		:								1							:			T	
				 	Ť	• •		ľ			Ì		i.	Ì	• •	1		 ľ	Ť		1		Ľ)		÷	Ť		••••		1			Ť			····	÷
				 	1			1			1		1			1	1									÷				1				1			
		I			Ĩ								1					i.	ł						1	Ĩ			1	1			ł	1		r	
					1						-		1			1		1				ł		Ľ		1							-				-
	:		:	 	į.						Ĵ.		į.,					 į.,	į.						<u>.</u>	ġ.							÷.			L	
			. :	 	İ.						. i				_				j.							ġ.							i.		1		Ľ.
																						. I															
			÷	 	į.						Ĵ.		<u>.</u>	. j			Ĵ	 <u>.</u>	į.	;		. I			į.,	ġ.				÷.			į.				
		+			-			+											-			1				-				-			:	j		b	
			÷		÷			·			÷						÷	 :	÷						<u>.</u>	÷				÷			÷				
			÷	 	÷			·			÷		į.				ł	 ŀ	÷						į.	÷				÷			÷	•••			÷
			•	 	÷			·			-		ŀ	÷			•	 ŀ	÷				÷		÷	÷				•			÷	•••			÷
			•	 				·									•		÷			ŀ				÷				-			-	•••			
$\left \right $	-	+	:	- - -	1			+		-						-			-			+	:			1			+							-	
	•••		ł		÷			·	••••		÷		ŀ	÷			ł	 ŀ	÷			ŀ	÷		÷	÷	•			÷			÷	•••			÷
		•	÷		÷			·	• • •		÷		-				÷	 :	÷	• • •		ŀ	•			÷				÷			÷	•••		···	÷
	••••		ł	 	÷			·			÷		ł	ġ	• •		ł	 ł	÷	•		ŀ	÷		÷	÷			÷	÷		1	÷			ŀ	÷
			• :	 				·ŀ	••••		÷		2.5	÷	• •	•••				1		÷	÷		(÷							÷			ŀ	÷







R, R_{v} R_{z} R, R_{v} R_{z} Axes Axes **Classifying dynamic stability: Any good?** Estimation Accuracy: 98.4% ance estimation **REFERENCES** [1] Veltink et al, IEEE Trans. Neural Syst. Rehabil. Eng., 2005 mation? [2] Schepers et al, IEEE Trans. Biomed. Eng., 2009 [3] Rouhani et al, *Gait & Posture*, 2010 BIOMEDICAL TECHNOLOGY AND TECHNICAL MEDICINE UNIVERSITY OF TWENTE. connecting innovators

Subjects Subjects Whats next? **Pressure Insoles can be an alternative for gait and bal-**

- Testing for different walking speeds, preferably slower
- Estimation accuracy during initial & final step?
- Is low frequency information sufficient for CoM esti-
- Effect of reducing number of pressure sensors on estimation accuracy?