

## طبقه‌بندی سیگنال‌های ترکیبی EEG-fNIRS

### با استفاده از ویژگی‌های عمیق کاهش‌یافته برای کاربردهای BCI

اکبر اصغرزاده بناب<sup>\*</sup>، امیر حاتمیان<sup>۱</sup>، مهدی اوریا<sup>۲</sup>

۱- استادیار، دانشگاه فرماندهی و ستاد آجا، ۲- دانشجوی دکتری، دانشگاه ارومیه

(دریافت: ۱۴۰۲/۰۵/۰۵، پذیرش: ۱۴۰۲/۰۸/۰۵)

#### چکیده

رابطه مغز و کامپیوتر (BCI) مبتنی بر تخیل حرکتی (MI) به عنوان یک روش مؤثر برای برقراری ارتباط مستقیم بین مغز و دستگاه‌های الکترونیکی خارجی ارائه شده است. مسئله اصلی در سیستم‌های BCI تبدیل سیگنال‌های تولید شده در مغز به دستورات قابل اعتماد برای کنترل دستگاه‌های الکترونیکی است. سیگنال الکتروانسفالوگرافی (EEG) پرکاربردترین سیگنال در پژوهش‌های مرتبط با BCI است. اخیراً ترکیب با برخی سیگنال‌های حیاتی دیگر نظری طیف‌سنجدی نزدیک مادون‌قرمز (NIRS) برای افزایش کار آبی سیستم‌های BCI مورد توجه قرار گرفته است. مهم‌ترین چالش در سیستم‌های BCI با چندین سیگنال حیاتی، استخراج ویژگی و ترکیب ویژگی‌های سیگنال‌های مختلف است. برای این منظور، در این مقاله ابتدا سیگنال‌های EEG و اجزای NIRS، شامل HbO و HbR، به باندهای فرکانسی مختلف تجزیه شدند. در ادامه با استفاده از شبکه‌های عصبی کانولوشنی یک‌بعدی، ویژگی‌های عمیق از هر زیرباند استخراج شده و با هم ادغام می‌شوند. با توجه به ابعاد بالای بردار ویژگی نهایی، با استفاده از تجزیه و تحلیل اجزای اصلی با هسته (KPCA)، ویژگی‌های غیرمفید را حذف کرده و ویژگی‌های باقیمانده با استفاده از بردار پشتیبان ماشین طبقه‌بندی می‌شوند. نتایج نشان می‌دهند روش پیشنهادی دقت بالایی دارد و روش‌های ارائه شده اخیر را بهبود می‌دهد.

**کلیدواژه‌ها:** الکتروانسفالوگرافی، شبکه عصبی کانولوشنی، طیف‌سنجدی نزدیک مادون‌قرمز، کاهش ویژگی، واسط مغز و کامپیوتر.

## Classification of Hybrid EEG-fNIRS Signals using Reduced Deep Features for BCI Applications

Akbar Asgharzadeh-Bonab\*, Amir Hatamian and Mahdi Ouria

AJA Command and Staff University, Tehran, Iran

(Received: 2023/07/26, Accepted: 2023/10/27)

#### Abstract

The Motor Imagery (MI)-based Brain-Computer Interface (BCI) has been proposed as an effective method for direct communication between the brain and external electronic devices. In BCI systems, the main challenge is converting brain signals into reliable commands to control electronic devices. Electroencephalogram (EEG) is the most widely used signal in BCI-related research. Recently, it has been considered with some other biological signals, such as Near-Infrared Spectroscopy (NIRS), to increase the efficiency of BCI systems. The most important challenge in multi-modal BCI systems is combining the extracted features from different signals. For this purpose, in this paper, EEG and NIRS components, including HbO and HbR, were first decomposed into different frequency bands. Next, deep features are extracted from each band using a One-Dimensional (1D) Convolutional Neural Network (CNN). Since the final feature vector has a high dimension, Kernel Principal Component Analysis (KPCA) is employed to remove the irrelevant features, and the remaining ones are classified using the Support Vector Machine (SVM). The results show that the proposed method has high accuracy and improves the recently presented methods.

**Keywords:** EEG, Convolutional Neural Network, NIRS, Feature Reduction, BCI.

سیستم‌های مبتنی بر fMRI هزینه راهاندازی گران‌تری دارند. همچنین، سیستم‌های مبتنی بر fMRI، دارای معایبی مانند نویز بالا و راحتی کم را برای فرد در حین اندازه‌گیری هستند. برای جلوگیری از این اشکالات، اخیراً مطالعات بر روی ترکیب روش‌های مختلف ضبط سیگنال متمرکز شده است. استفاده از NIRS کمتر تحت تأثیر حرکات بدن و نویز الکترونیکی قرار می‌گیرد، در مطالعات بر روی ترکیب روش‌های NIRS زمانی که به تنها یکی از مطالعات استفاده شود ممکن است که مهمنترین مورد، عمق استفاده قرار می‌گیرد، دارای معایبی است که مهم‌ترین مورد، عمق نفوذ کم است [۹]. سیگنال NIRS تغییر در سطح هموگلوبین اکسیژن ( $\text{HbO}^6$ ) و هموگلوبین بدون اکسیژن ( $\text{HbR}^7$ ) را اندازه‌گیری می‌کند. برای این منظور، تحلیل جریان خون را در طول فعال‌سازی عصبی انجام می‌دهد. با توجه به مزایا و معایب مدل‌های EEG و NIRS، برای استفاده در کنار هم کاملاً مناسب هستند.

در حالی که ترکیب EEG و NIRS بر اشکالات استفاده مستقل آن‌ها غلبه می‌کند، چالش‌های مختلف همچنان ادامه دارند که یکی از مهم‌ترین آن‌ها، تداخل نویز است. اگرچه این وضعیت تا حدودی با روش‌های مختلف پیش‌پردازش سیگنال قابل حل است، اما به دلیل پیش‌پردازش اطلاعات از دست می‌رود. مشکل دوم پیچیدگی سیگنال‌ها و درک این که آیا منبع سیگنال‌های به دست آمده توسط دستگاه‌ها، ناحیه مورد نظر در مغز است یا خیر. درک این که آیا این سیگنال‌ها در اثر موارد مختلفی مانند حرکات سر و پلکزدن ایجاد می‌شوند، چالش‌برانگیز است. این مشکل اساس بسیاری از مطالعات طبقه‌بندی را تشکیل می‌دهد. تفسیر این سیگنال‌ها انتقال حرکت را به دستگاه‌های خارجی فراهم می‌کند. چالش دیگر استخراج ویژگی‌های قوی و مؤثر است. انتخاب ویژگی‌های قوی با روش‌های دستی با توجه به پیچیدگی سیگنال‌های EEG بسیار دشوار است [۱۰]. مطالعات فعلی برای رفع مشکلات ذکر شده با استفاده از روش‌های هوش مصنوعی ادامه دارد. اهداف این مقاله به صورت خلاصه به شرح ذیل قابل بیان است:

- ترکیب سیگنال‌های EEG و fNIRS برای افزایش دقت در کاربردهای BCI
- استفاده از شبکه‌های عصبی کانولوشنی (CNN<sup>۸</sup>) برای استخراج ویژگی‌های عمیق از زیرباندهای مختلف سیگنال‌های EEG و fNIRS
- کاهش ویژگی‌های عمیق استخراج شده برای کاهش پیچیدگی محاسباتی طبقه‌بندی

## ۱. مقدمه

واسطه‌های بین مغز و رایانه (BCI)<sup>۱</sup> شامل ثبت فعالیت الکترونیکی مغز و تبدیل این سیگنال‌ها به دستورات کامپیوتری برای کنترل دستگاه‌های الکترونیکی خارجی است. سیگنال‌های تولید شده توسط مغز با کمک نخاع به اندام‌ها منتقل می‌شود که این هدایت عصبی بدن انسان را قادر به حرکت می‌کند [۱]. اگر این فرآیند، یک سیستم الکترونیکی در نظر گرفته شود، سیستم عصبی محیطی انتقال سیگنال را انجام می‌دهد. به عبارت دیگر، سیستم عصبی محیطی به عنوان یک کابل عمل می‌کند. زمانی که این سیستم به هر دلیلی آسیب ببیند یا شکسته شود، فرد دچار اختلالات حرکتی می‌شود. بسیاری از بیماران با ناتوانی‌های حرکتی شدید نمی‌توانند نیازهای روزانه خود را تأمین کنند. فناوری BCI قادر است فعالیت الکترونیکی تولید شده در مغز را، با کمک کابل‌هایی که در خارج از جمجمه قرار می‌گیرند، بگیرد و با استفاده از این سیگنال‌ها، یک دستگاه خارجی حرکت دهد و از این طریق می‌توانند به افراد معلول کمک کنند [۲]. بسیاری از مطالعات BCI می‌توانند صندلی‌های چرخ‌دار [۳]، بازوهای روباتیک [۴، ۵] و سایر دستگاه‌های خارجی را کنترل کنند [۶].

طبقه‌بندی سیگنال‌های مغزی نشان‌دهنده فعالیت عصبی مربوط به تخیل برخی از حرکات حرکتی یا طبقه‌بندی سیگنال‌های مغزی تولید شده در حین انجام وظایف ذهنی مختلف از جمله وظایف اساسی BCI است. روش‌های تهاجمی و غیرتهاجمی برای ضبط سیگنال‌های مغزی وجود دارد که هر کدام مزایا و معایبی دارند. روش‌های تهاجمی، مانند ضبط داخل قشری، دارای اشکالات قابل توجهی مانند طول عمر محدود و تمایل به بدتر شدن تدریجی کیفیت سیگنال ثبت شده است. علاوه بر این، روش‌های غیرتهاجمی مانند الکتروانسفالوگرافی (EEG)، مگنتوانسفالوگرافی (MEG)، تصویربرداری تشید مغناطیسی عملکردی (fMRI<sup>۴</sup>) و طیف‌سنجی مادون‌قرمز نزدیک (NIRS<sup>۵</sup>) دارای معایبی مانند رادیوакتیویته و فاصله تا فعالیت الکترونیکی هستند.

مطالعات BCI سنتی بیشتر سیگنال‌های EEG را در بین روش‌های غیرتهاجمی ترجیح می‌دهند [۷]. علاوه بر این، تعداد سیستم‌های BCI با استفاده از fMRI نسبتاً زیاد است [۸]. اگرچه روش‌های مبتنی بر EEG دارای مزایای زیادی مانند وضوح زمانی خوب، هزینه متوسط و ارتباط با سایر دستگاه‌ها هستند، اما تحت تأثیر نویز الکترونیکی و مصنوعات حرکتی قرار می‌گیرند.

<sup>1</sup> Brain-Computer Interface (BCI)

<sup>2</sup> Electroencephalography (EEG)

<sup>3</sup> Magnetoencephalography (MEG)

<sup>4</sup> Functional Magnetic Resonance Imaging (fMRI)

<sup>5</sup> Near-Infrared Spectroscopy (NIRS)

<sup>6</sup> Oxygenated Hemoglobin ( $\text{HbO}$ )

<sup>7</sup> Deoxygenated Hemoglobin ( $\text{HbR}$ )

<sup>8</sup> Convolutional Neural Network (CNN)

نمایش EEG مختلف استفاده کردند. موسوی و همکاران [۲۱]، ویژگی‌های آماری و ضرایب اتورگرسیون را با اعمال تابع موجک به عنوان ویژگی استخراج کردند و در ادامه با انتخاب ویژگی‌های مؤثر با روش<sup>۳</sup> SFFS، آن‌ها را با استفاده از طبقه‌بندی‌های مختلف کلاس‌بندی کردند.

Borgheai و همکاران [۲۲]، بهترین باندها و ویژگی‌های NIRS عملکردی (fNIRS)<sup>۴</sup> را با استفاده از نقشه‌برداری پارامتری آماری و تحلیل همبستگی انتخاب کردند. آن‌ها این ویژگی‌ها را با استفاده از تحلیل تشخیصی خطی طبقه‌بندی کردند. Bauernfeind و همکاران [۲۳]، تجزیه‌وتحلیل تفکیک خطی، تجزیه‌وتحلیل متمازیز درجه دوم و SVM را برای طبقه‌بندی سیگنال‌های fNIRS بررسی کردند. Zhang و همکاران [۲۴]، امکان به کارگیری الگوریتم مبتنی بر الگوی فضایی مشترک را برای طبقه‌بندی سیگنال fNIRS در کاربردهای BCI بررسی کردند. Erdogan و همکاران [۲۵]، ویژگی‌های موضوعی خاص را استخراج کردند تا به طور خودکار وظایف تخیل حرکت (MI)<sup>۵</sup> و اجرای حرکتی (ME)<sup>۶</sup>) را با کمک سیگنال‌های NIRS طبقه‌بندی کنند. آن‌ها این ویژگی‌ها را با استفاده از جنگل تصادفی و شبکه-های عصبی مصنوعی طبقه‌بندی کردند. Noori و همکاران [۲۶]، شش ویژگی از سیگنال‌های NIRS استخراج کردند (شامل شبیه، میانگین، واریانس، اوج، کشیدگی، و چولگی). سپس این ویژگی‌ها با الگوریتم ژنتیک ترکیبی با SVM طبقه‌بندی می‌شوند. Choi و همکاران [۲۷]، سیگنال‌های NIRS را با یک روش مبتنی بر CNN طبقه‌بندی کردند تا معایب روش‌های مبتنی بر انتخاب ویژگی دستی را از بین ببرند. Janani و همکاران [۲۸]، مطالعه‌ای از جمله مزایای استفاده از راه حل‌های حاوی CNN برای BCI مبتنی بر NIRS نسبت به روش‌های دیگر ارائه کردند.

اخیراً، سیستم‌های هیبریدی EEG-NIRS توجه زیادی را برای افزایش عملکرد سیستم‌های BCI نسبت به حالتی که سیگنال‌های EEG یا NIRS به تنها یکی مورد استفاده قرار می‌گیرند، به خود جلب کرده‌اند. آن‌ها از الگوی BCI مبتنی بر ریتم حرکتی EEG پیشنهاد کردند. در زمان واقعی استفاده کردند که به موفقیت طبقه‌بندی حسی در زمان واقعی استفاده کردند که به موفقیت طبقه‌بندی EEG پیشنهاد کردند. آن‌ها از الگوی BCI مبتنی بر ریتم حرکتی حسی در زمان واقعی استفاده کردند که به موفقیت طبقه‌بندی تقریباً ۹۰٪ رسیدند. Liu و همکاران [۳۰]، عملکرد طبقه‌بندی روش‌های EEG به تنها یکی، NIRS به تنها یکی و مبتنی بر EEG-NIRS را مقایسه کردند. Firooz و همکاران [۳۱]، ویژگی‌های سنتی، مانند کشیدگی و چولگی، را از سیگنال‌های NIRS و EEG استخراج کردند. در ادامه، تعداد ویژگی‌ها را با روش‌های

- انجام شبیه‌سازی‌های مختلف برای ارزیابی کار آبی روش پیشنهادی و مقایسه آن با روش‌های ارائه شده در سال‌های اخیر.

## ۲. پیشینه تحقیق

در این بخش مروری بر روش‌های طبقه‌بندی و روش‌های پیش-پردازش سیگنال‌های EEG و NIRS ارائه شده است. برای این منظور مطالعات انجام شده تنها با استفاده از سیگنال‌های EEG، سپس تنها با استفاده از سیگنال‌های NIRS و در نهایت با ترکیب این دو سیگنال مورد بررسی قرار می‌گیرد. مطالعات زیادی در گذشته برای استفاده در تجزیه‌وتحلیل سیستم‌های BCI با استفاده از EEG انجام شده است. Yongwook و همکاران [۱۱]، آنالیز طیفی توان را برای استخراج ویژگی‌های دامنه از EEG پیشنهاد کردند. سپس از نسبت Fisher برای انتخاب ویژگی‌های مهم استفاده کردند. Lee و همکاران [۱۲]، سه سطح توجه سیگنال‌های EEG را با استفاده از یک طبقه‌بندن<sup>۷</sup> kNN بر اساس مدل مانیکین خود ارزیاب طبقه‌بندی کردند. Alazrai و همکاران [۱۳]، از یک مدل توزیع زمان - فرکانس درجه دوم برای تجزیه‌وتحلیل سیگنال‌های EEG استفاده کردند. آن‌ها مولفه‌های طیفی متغیر با زمان را بررسی کردند و ویژگی‌هایی را از سیگنال‌های EEG استخراج کردند. Mondini و همکاران [۱۴]، چارچوبی را بر اساس روش الگوی فضایی مشترک پیشنهاد کردند. سپس، آن‌ها ویژگی‌ها را با استفاده از ماشین بردار پشتیبان (SVM)<sup>۸</sup> طبقه‌بندی کردند. Arvaneh و همکاران [۱۵]، یک الگوریتم فضایی مشترک پراکنده برای انتخاب کانال‌های مؤثر از سیگنال‌های EEG پیشنهاد کردند. روش آن‌ها دقت طبقه‌بندی را تقریباً ۱۰٪ افزایش داد. Gaur و همکاران [۱۶]، یک روش فیلتر ویژه موضوعی را برای سیگنال EEG بر اساس فیلتر تجزیه حالت تجربی چندمتغیره پیشنهاد کردند. سپس، آن‌ها ویژگی‌های متقابل کانال را استخراج کرده و اطلاعات فرکانس خاص را برای افزایش عملکرد طبقه‌بندی بومی‌سازی کردند. تغییرات سیگنال EEG مبتنی بر حالات صورت را با استفاده از شبکه عصبی مصنوعی بررسی شده است [۱۷]. Pan و همکاران [۱۸]، روی تعیین باندهای فرکانسی برای بررسی اثر عملکرد باندهای فرکانسی کار کردند. در تحقیق آن‌ها، فرآیند طبقه‌بندی با SVM انجام شد. از سوی دیگر، پس از ظهور معماری CNN و دستیابی به دستاوردهای برجسته تقریباً در هر زمینه، مطالعات در طبقه‌بندی EEG اعمال شد. Tan و همکاران [۱۹]، عملکرد مدل-های CNN از پیش آموزش دیده را در طبقه‌بندی EEG با استفاده از رویکرد یادگیری انتقال آزمایش کردند. Fahimi و همکاران [۲۰]، از قدرت استخراج ویژگی معماری CNN با استفاده از سه

<sup>۳</sup> Sequential Forward Feature Selection (SFFS)

<sup>۴</sup> Functional NIRS (fNIRS)

<sup>۵</sup> Motor Imagery (MI)

<sup>۶</sup> Motor Execution (ME)

<sup>۷</sup> k-Nearest Neighbor (kNN)

<sup>۸</sup> Support Vector Machine (SVM)

نیمی از سیگنال‌های ضبط شده بر جسب دست چپ و نیمی دیگر با بر جسب دست راست می‌باشد. سی الکترود برای ثبت سیگنال‌های EEG استفاده می‌شود که طبق سیستم بین‌المللی ۵-۱۰-۱۰ EEG قرار داده شده است. این الکتروودها عبارت‌اند از AFp2، AFp1، FCC3h، F8، F7، F4، F3، AFF6h، AFF5h، AFF2h، AFF1h، CCP4h، CCP3h، Cz، T8، T7، FCC6h، FCC5h، FCC4h، POO1، PPO2h، PPO1h، P8، P7، Pz، CCP6h، CCP5h برای الکترود زمین. چهارده منبع تابش کننده و شانزده آشکارساز برای ثبت داده‌های NIRS استفاده می‌شود که منجر به سی و شش کانال فیزیولوژیکی می‌شود که عبارت‌اند از AF7Fp1، AF4AFz، FpzFp2، FpzAFz، AF3AFz، AF3Fp1، Oz5CPO، Oz5CPO، AF5CPO، AF4Fp2، AF4Fp2، FC3C3، FC3FC5، C5C3، Oz5CPO، Oz5CPO، Oz5CPO، C1FC1، C1C3، CP3CP1، CP3C3، CP3CP5، FC3FC1، FC4C4، FC4FC2، C2C4، C2CP2، C2FC2، C1CP1، FCC4، CP4CP6، CP4CP6، CP4CP6، FC4FC6

#### ۴. روش پیشنهادی برای طبقه‌بندی سیگنال‌های EEG-fNIRS

بلوک دیاگرام روش پیشنهادی برای طبقه‌بندی سیگنال‌های BCI در شکل (۲) نشان داده شده است. همان‌طور که مشاهده می‌شود روش پیشنهادی شامل چهار بخش اصلی به شرح (۱) تجزیه سیگنال‌های حیاتی به باندهای فرکانسی مختلف، (۲) استخراج ویژگی‌های عمیق، (۳) ترکیب و کاهش ویژگی‌ها و (۴) طبقه‌بندی می‌باشد. در ادامه هر بخش با جزئیات شرح داده می‌شود. نوآوری روش پیشنهادی، ترکیب اطلاعات سیگنال‌های EEG و fNIRS با ترکیب ویژگی‌های عمیق استخراج شده از زیرباندهای مختلف سیگنال‌ها و کاهش آن‌ها قبل از اعمال به طبقه‌بند برای بهبود دقیقت طبقه‌بندی می‌باشد.

##### ۴-۱. تجزیه به باندهای فرکانسی مختلف

سیگنال‌های fNIRS، ابتدا به اجزای HbO و HbR تجزیه می‌شود. فرض کنید  $c_{HbO}(t)$  و  $c_{HbR}(t)$  به ترتیب نشان دهنده اجزای HbO و HbR هستند. دو سیگنال با طول موج‌های ۷۶۰ نانومتر و ۸۳۰ نانومتر با نرخ نمونه‌برداری ۱/۸۱ هرتز استفاده می‌شود.

پس از اعمال قانون اصلاح شده بیر - لامرت، سیگنال‌های EEG، HbO و HbR را داریم. این سیگنال‌ها بر اساس چارچوب پیشنهادی به پنج باند مجزا تقسیم می‌شوند. برای این منظور، از فیلترهای فرکانس گزین مختلف استفاده می‌شود.

تجزیه و تحلیل تفکیک‌پذیر خطی و تجزیه و تحلیل مؤلفه اصلی کاهش دادند. در نهایت، آن‌ها این بردارهای ویژگی را با استفاده از رگرسیون بردار پشتیبان طبقه‌بندی کردند. Kim و همکاران [۳۲]، با مقایسه روش‌های مختلف مزایای سیستم‌های NIRS-EEG را آشکار کردند. Ergun و همکاران [۹۱]، از مقادیر تجزیه ارزش منفرد EEG تبدیل سریع والش - هادامارد برای استخراج ویژگی‌ها از EEG- $kNN$  استفاده کردند. سپس طبقه‌بند برای طبقه‌بندی این NIRS ویژگی‌ها استفاده شد. Chiarelli و همکاران [۳۳]، از معناری شبکه عصبی عمیق برای طبقه‌بندی وظایف خیالی حرکتی چپ و راست استفاده کردند. Rahman و همکاران [۳۴]، قدرت استخراج ویژگی CNN را برای طبقه‌بندی هشت محرك مختلف مرتبط با حرکت را تسهیل کردند. شبکه FGANet در [۳۵] پیشنهاد شده است که ابتدا با استفاده از تبدیل تنسور، سیگنال‌های EEG و fNIRS یک‌بعدی را به سیگنال‌های سه‌بعدی تبدیل می‌کند و ادامه به استخراج ویژگی‌های عمیق از هر کدام از سیگنال‌ها می‌پردازد. شبکه MCFHNet برای ترکیب چند کانالی سیگنال‌های EEG و fNIRS در [۳۶] پیشنهاد شده است. حسنی و همکاران [۳۷] ویژگی‌های مبتنی بر RQA را از سیگنال‌های EEG و fNIRS استخراج کردند. در ادامه برای کاهش تعداد ویژگی‌های استخراج شده از LASSO<sup>۱</sup> استفاده کرده و در نهایت طبقه‌بندی با استفاده از SVM انجام شد.

##### ۳. پایگاهداده

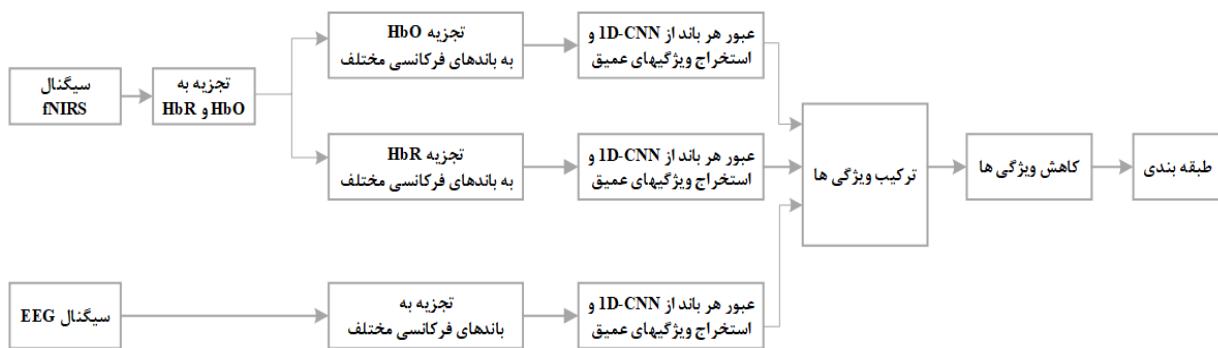
مجموعه داده شامل سیگنال‌های EEG و NIRS مبتنی بر تخلیل در طول حرکت باز و بسته‌شدن دست راست و چپ است [۴۰، ۴۱]. سیگنال‌های ۲۹ فرد سالم در یک اتاق روشن معمولی ثبت شده‌اند که شامل ۱۴ مرد و ۱۵ زن در محدوده سنی ۲۴,۸ تا ۳۲,۲ سال هستند. هنگام ضبط سیگنال‌های EEG و NIRS اشخاص راحت هستند و می‌نشینند. آن‌ها یک فلش سیاه را دنبال می‌کنند که در مرکز یک صفحه سفید اشاره می‌کند. فاصله بین اشخاص و صفحه نمایش ۱,۶ متر است. هر شخص هر کاری را ۲۰ بار تکرار می‌کند. از آنجایی که در مجموع سه جلسه برگزار می‌شود، برای هر شخص ۶۰ ضبط سیگنال وجود دارد. اطلاعات دقیق در مورد تحقق یک جلسه و مدت زمان آن در شکل (۱) ارائه شده است که پارادایم آزمایشی را با جزئیات نشان می‌دهد.



شکل ۱. نمودار شماتیک توالی اخذ سیگنال

<sup>۱</sup> Recurrence Quantification Analysis (RQA)

<sup>۲</sup> Least Absolute Shrinkage and Selection Operator (LASSO)



شکل ۲. بلوك دیاگرام روش پیشنهادی برای طبقه‌بندی سیگنال‌های BCI

CNN، یک معماری جدید یا یک‌لایه جدید CNN اغلب پیشنهاد می‌شود. به همین دلیل، انتخاب مناسب در بین معماری‌های فعلی CNN یا ایجاد یک معماری CNN با استفاده از لایه‌های فعلی یک چالش است. شبکه‌های عصبی کانولوشنی یک نوع از شبکه‌های عصبی عمیق است که ویژگی‌هایی را از سیگنال استخراج می‌کند که به عنوان ورودی در کاربردهای خاصی مانند طبقه‌بندی سیگنال، طبقه‌بندی تصویر و تشخیص چهره را انجام می‌دهد. یک CNN‌دارای یک یا چند لایه کانولوشن برای استخراج ویژگی‌های ساده است که عملیات کانولوشن (ضرب مجموعه‌ای از وزن‌ها با ورودی) را در حالی که ویژگی‌های حیاتی (اطلاعات مکانی و زمانی) را بدون نظارت انسان حفظ می‌کند، اجرا می‌کند. امروزه در اکثر کاربردهای یادگیری ماشین، CNN نیاز است؛ زیرا راه حل مهم و دقیق‌تری برای مسائل طبقه‌بندی سیگنال‌ها و تصاویر است. همچنین، در شبکه‌های عصبی معمولی، با افزایش اندازه سیگنال، تعداد پارامترهای آموزشی به صورت تصاعدی افزایش می‌یابد و در نتیجه فضای ذخیره‌سازی از بین می‌رود. علاوه بر این، شبکه‌های عصبی معمولی نمی‌تواند اطلاعات متواتی مورد نیاز برای داده‌های توالی را بگیرد. بنابراین، CNN همیشه یک راه ارجح برای مسائل طبقه‌بندی سیگنال‌های یک و چند بعدی است، زیرا توانایی آن در برخورد با سیگنال به عنوان داده، دقت بالاتری را ارائه می‌دهد.

لایه‌های معماری CNN، توابع و شرایط مورد نیاز برای مرحله آموزش، مهم‌ترین عواملی هستند که باعث عملکرد بالا می‌شوند. در پژوهش‌های پیشین، معماری‌های دو بعدی CNN به طور کلی برای کاربردهای پردازش تصویر، معماری‌های سه بعدی CNN برای کاربردهای تصویر حجمی و معماری‌های یک بعدی CNN برای کاربردهای پردازش سیگنال استفاده می‌شوند. لایه‌های این معماری‌ها تقریباً یکسان هستند. تنها تفاوت در اندازه آن‌ها است. در حالی که لایه‌های کانولوشن دو بعدی برای معماری‌های دو بعدی استفاده می‌شوند، لایه‌های کانولوشن یک بعدی در معماری‌های CNN یک بعدی استفاده می‌شوند. لایه‌های CNN مورد استفاده در این مطالعه به طور خلاصه در این بخش توضیح داده شده است.

BCI سیگنال‌های EEG با ۱۰۰۰ هرتز و سیگنال‌های NIRS با ۱۰ هرتز نمونه‌برداری می‌شوند. بنابراین نوع و ترتیب فیلترهای اعمال شده بر روی این سیگنال‌ها متفاوت انتخاب می‌شوند. یک فیلتر درجه سوم Butterworth با فاز صفر برای تبدیل سیگنال‌های NIRS به چندین باند استفاده می‌شود. همچنین یک فیلتر مرتبه سوم Chebyshev نوع دو برای سیگنال‌های EEG استفاده می‌شود. بر این اساس، پنج باند به دست آمده برای سیگنال‌های EEG در جدول (۱) نشان داده شده است. در پژوهش‌های پیشین، سیگنال‌های NIRS معمولاً در بازه‌های فرکانسی  $[0, 0.1]$  Hz و  $[0.1, 0.2]$  Hz بررسی می‌شوند. از آنجایی که این محدوده فرکانسی حاوی اطلاعات زیادی است، این بخش با گام‌های  $0.05$  مورد بررسی قرار می‌گیرد.

جدول ۱. باندهای فرکانسی استفاده شده در سیگنال‌های مختلف

EEG	fNIRS
Delta, $4 - 1$ Hz	$0 - 0.05$ Hz
Theta, $4 - 8$ Hz	$0.05 - 0.1$ Hz
Alpha, $8 - 13$ Hz	$0.1 - 0.15$ Hz
Beta, $13 - 30$ Hz	$0.15 - 0.2$ Hz
Gamma, $30 - 100$ Hz	

## ۲-۴. معماری CNN یک بعدی

معماری‌های CNN به طور خودکار استخراج ویژگی و طبقه‌بندی را انجام می‌دهند. برای این منظور ابتدا استخراج ویژگی را انجام می‌دهند، سپس ویژگی‌های استخراج شده را طبقه‌بندی می‌کنند. با توجه به نتیجه طبقه‌بندی، به طور خودکار ویژگی‌ها را بروز می‌کند و وزن ایده‌آل را برای یک مسئله مرتبط تعیین می‌کند و در مقایسه با روش‌های استخراج ویژگی دستی بسیار خوب عمل می‌کند [۳۶]. روش‌های مبتنی بر CNN برای مشکلات طبقه‌بندی و تقریباً همه وظایف مانند تقسیم‌بندی، تشخیص، ردیابی و رگرسیون استفاده می‌شوند. به لطف عملکرد و پایداری بالای معماری‌های CNN، امروزه تقریباً در تمام کاربردهای هوش مصنوعی استفاده می‌شود. با توجه به محبوبیت معماری‌های

به دست آمده برای هر باند فرکانسی، ۱۳ بردار ویژگی عمیق با ابعاد  $N \times 1$  وجود دارد. ویژگی‌های موجود در هر بردار در کنار یکدیگر قرار می‌گیرند تا ترکیب شده و بردار ویژگی نهایی با ابعاد  $N \times 13$  تشکیل شود. پس از استخراج ویژگی‌های عمیق و ترکیب آن‌ها، یک بردار با ابعاد بالا به دست می‌آید. برخی ویژگی در این بردار همبستگی بالایی با یکدیگر دارند و حاوی اطلاعات مفیدی برای تمایز بین کلاس‌های مختلف نیستند. از این‌رو باید ویژگی‌های غیرمؤثر را از بردار ویژگی حذف کرد تا با کاهش تعداد ویژگی قبل از ترکیب ویژگی‌ها باشد، همبستگی احتمالی بین ویژگی‌های استخراج شده از زیرباندهای مختلف در نظر گرفته نمی‌شود و احتمال حضور ویژگی‌ها با همبستگی بالا در بردار ویژگی نهایی وجود دارد. بنابراین بهتر است ابتدا همه ویژگی‌های خام استخراج شده با یکدیگر ترکیب شوند و سپس عملیات کاهش ویژگی انجام شود تا همبستگی بین تمام ویژگی‌ها در کاهش ویژگی لحاظ شود. روش‌های انتخاب ویژگی، ساختار ویژگی‌ها را تغییر نداده و صرفاً ویژگی‌های زائد و فاقد اطلاعات را حذف می‌کنند و قادر به اصلاح ساختار ویژگی‌ها و خطی‌سازی آن‌ها نیست که نمی‌تواند پیچیدگی طبقه‌بند طراحی شده را کاهش دهد. در مقابل، روش‌های کاهش ویژگی که به روش‌های کاهش بعد هم معروف هستند، با طراحی ماتریس تبدیل، فضای ویژگی‌ها را تغییر می‌دهند و می‌توانند ویژگی‌هایی با تعداد کمتر و جدایزیری خطی تولید کنند که در نتیجه طبقه‌بند طراحی شده، ساده‌تر و دارای دقت بالاتری است. تجزیه و تحلیل مولفه‌های اصلی (PCA)<sup>۱</sup> ابزاری است که برای کاهش ابعاد داده‌ها استفاده می‌شود که به ما اجازه می‌دهد تا ابعاد داده‌ها را بدون ازدست‌دادن اطلاعات زیاد کاهش دهیم. PCA با یافتن چند ترکیب خطی متعامد (مولفه‌های اصلی) از متغیرهای اصلی با بیشترین واریانس، بعد را کاهش می‌دهد. اولین مؤلفه اصلی بیشتر واریانس داده را ثبت می‌کند. مؤلفه اصلی دوم متعامد به مؤلفه اصلی اول است و واریانس باقیمانده را که از مؤلفه اصلی اول باقی‌مانده است و غیره می‌گیرد. به اندازه تعداد متغیرهای اصلی، اجزای اصلی وجود دارد. این مولفه‌های اصلی ناهمبسته و مرتب هستند به‌طوری که چندین مؤلفه اصلی اول بیشتر واریانس داده اصلی را توضیح می‌دهند. PCA یک روش خطی است و فقط می‌توان آن را برای مجموعه داده‌هایی اعمال کرد که به صورت خطی قابل تفکیک هستند. در این صورت، یک کار عالی برای مجموعه داده که به صورت خطی قابل تفکیک هستند، انجام می‌دهد. اما، اگر از آن برای مجموعه داده غیرخطی استفاده کنیم، ممکن است نتیجه‌های به دست آوریم که ممکن

لایه کانولوشن اساسی‌ترین لایه معماری CNN است. تمام ویژگی‌های مربوط به مسئله در هسته‌های لایه کانولوشن ذخیره می‌شوند. فرآیند یادگیری به صورت جداگانه در این هسته‌ها انجام می‌شود. در طول عملیات معماری CNN، این هسته‌ها روی تصویر می‌لغزند. یک واحد خطی اصلاح شده<sup>۲</sup> (ReLU) ساختار خطی شبکه را از بین می‌برد و آن را تنک<sup>۳</sup> می‌کند. معمولاً ReLU بعد از هر لایه کانولوشن استفاده می‌شود. لایه ادغام<sup>۴</sup> یک‌لایه قابل توجه است که به طور مؤثر تعداد پارامترهای شبکه را کاهش می‌دهد. این لایه با حفظ پارامترهای مهم، نمونه‌برداری کاهشی را انجام می‌دهد. در این مثابه لایه کانولوشن، یک هسته روی تصویر می‌لغزد. لایه تمام متصل<sup>۵</sup> لایه‌ای است که مسئول طبقه‌بندی در معماری CNN است. این لایه مانند یک پرسپترون چندلایه (MLP)<sup>۶</sup> عمل می‌کند و ماتریس‌های ویژگی تولید شده توسط CNN را طبقه‌بندی می‌کند. بیش برازش<sup>۷</sup> از حد یکی از رایج‌ترین مشکلاتی است که معماری‌های عمیق CNN با آن مواجه هستند. لایه dropout به عنوان ساده‌ترین و مؤثرترین راه حل برای این مشکل استفاده می‌شود. این لایه برخی از نورون‌های شبکه را در طول آموزش نادیده می‌گیرد. بنابراین، توانایی یادگیری هر نورون را به تنهایی افزایش می‌دهد. یک معماری CNN مشکل از لایه‌های ذکر شده را می‌توان با یک فرمول کلی به صورت زیر بیان کرد.

$$f(O) = pool_{n \times n}(\sigma(w \otimes I + b)) \quad (1)$$

در رابطه (۱)، متغیر  $I$  بیانگر ماتریس یا بردار ورودی، عبارت pool بیانگر لایه ادغام،  $n$  بیان کننده تعداد هسته‌ها،  $\sigma$  نشان‌دهنده لایه ReLU،  $w$  برابر وزن‌های لایه کانولوشن،  $b$  بیانگر بایاس و  $\otimes$  بیانگر عملیات کانولوشن است. برای پیاده‌سازی شبکه یک‌بعدی برای پردازش سیگنال، عملیات ذکر شده در رابطه (۱) در حالت یک-بعدی پیاده‌سازی می‌شود که در این حالت، اندازه کرنل‌ها به صورت  $N \times 1$  است. ویژگی‌های عمیق شناخته می‌شوند که برای محاسبات بعدی مورد استفاده قرار می‌گیرند.

### ۳-۴. ترکیب و کاهش ویژگی‌ها

با توجه به جدول (۱)، سیگنال‌های EEG و fNIRS به ترتیب به پنج و چهار باند فرکانسی تقسیم می‌شوند و در کل ۱۳ باند فرکانسی وجود دارد. با درنظر گرفتن یک بردار ویژگی‌های عمیق

<sup>1</sup> Rectified Linear Unit (ReLU)

<sup>2</sup> Sparse

<sup>3</sup> Pooling

<sup>4</sup> Fully-connected layer

<sup>5</sup> Multi-Layer Perceptron (MLP)

<sup>6</sup> Overfitting

## ۵. نتایج و بحث

### ۱-۵. روش و معیارهای ارزیابی

این بخش شامل ارزیابی عملکرد چارچوب پیشنهادی و مقایسه آن با عملکرد روش‌های پیشرفت‌های فعلی است. برای این منظور، ابتدا عملکرد هر کدام از سیگنال‌های EEG، HbO و HbR به تهیایی EEG + HbR و سپس ترکیب‌های EEG + HbO و EEG + NIRS انجام ارزیابی می‌شوند. در نهایت ارزیابی ترکیب EEG + NIRS انجام می‌شود. برای محاسبه دقت هر کدام از ترکیبات، از روش ارزیابی متقابل پنج گانه<sup>۲</sup> استفاده می‌شود. برای این منظور در هر تکرار، ۸۰ درصد از نمونه‌های موجود در داده‌ها به صورت تصادفی برای آموزش، ۱۰ درصد به صورت تصادفی برای اعتبارسنجی و ۱۰ درصد باقیمانده نیز برای تست در نظر گرفته می‌شوند. شایان ذکر است مجموعه داده برای هر تکرار به هم ریخته شده است. پارامترهای استفاده شده در فرآیند یادگیری در جدول (۲) ارائه شده است. همچنین ساختار شبکه عصبی CNN یک‌بعدی در جدول (۳) ارائه شده است.

جدول ۲. پارامترهای استفاده شده در شبیه‌سازی

تکانه	نحوه پیشنهادی	مقادیر	پارامتر
گرادیان نزولی تصادفی با تکانه <sup>۳</sup>	بهینه‌ساز		
آنتروبی متقابل <sup>۴</sup>	تابع تلفات		
۶۰	Epoch		
۳۲	اندازه دسته <sup>۵</sup>		
۵۱۰	نرخ یادگیری		
۰.۸۵	تکانه		

جدول ۳. ساختار شبکه CNN استفاده شده

نوع لایه	ابعاد فیلتر / گام <sup>۶</sup>
کانولوشن ۱	$1 \times 80 \times 1 \times 100/1$
واحد خطی اصلاح شده ۱	---
ادغام	$1 \times 2/2$
کانولوشن ۲	$1 \times 38 \times 1 \times 128/1$
واحد خطی اصلاح شده ۲	---
ادغام	$1 \times 2/2$
کانولوشن ۳	$1 \times 18 \times 128 \times 256/1$
واحد خطی اصلاح شده ۳	---
کانولوشن ۴	$1 \times 9 \times 64 \times 128/1$
واحد خطی اصلاح شده ۴	---
کانولوشن ۵	$1 \times 4 \times 32 \times 64/1$
واحد خطی اصلاح شده ۵	---
مسطح کننده <sup>۷</sup>	---

<sup>2</sup> Five-fold cross-validation

<sup>3</sup> Stochastic Gradient Descent with Momentum (SGDM)

<sup>4</sup> Cross-entropy

<sup>5</sup> Batch

<sup>6</sup> Stride

است کاهش ابعاد بهینه نباشد. PCA با هسته (KPCA)<sup>۸</sup> از یک تابع هسته استفاده می‌کند تا مجموعه داده را در یک فضای ویژگی با ابعاد بالاتر که به صورت خطی قابل تفکیک است، نمایش دهد که شبیه به ایده ماشین‌های بردار پشتیبان است. هسته‌های مختلفی مانند خطی، چندجمله‌ای و گاووسی وجود دارد. با توجه به ابعاد بالای بردار ویژگی نهایی که از ترکیب بردارهای ویژگی باندهای فرکانسی مختلف به دست می‌آید، با استفاده از روش KPCA ابعاد بردار ویژگی اعمالی به طبقه‌بند را کاهش خواهیم داد.

### ۴-۴. طبقه‌بندی

در این پژوهش از چندین طبقه‌بند به صورت جداگانه برای طبقه‌بندی ویژگی‌های کاهش‌یافته توسط KPCA استفاده شد که در ادامه شرح داده می‌شوند.

ماشین‌بردار پشتیبانی (SVM): این طبقه‌بند توسط Vapnik را به عنوان یک روش طبقه‌بندی قوی معرفی شد. به دلیل پیچیدگی محاسباتی کمتر و پردازش آسان مجموعه داده‌های کوچک، معمولاً در مطالعات مختلف BCI استفاده شده است. ابر صفحه بهینه در SVM فاصله حاشیه‌ای بین کلاس‌ها را به حداقل می‌رساند. در این مقاله از SVM خطی استفاده شده است.

-نزدیک‌ترین همسایه (kNN): یک روش آماری معروف در الگوریتم‌های طبقه‌بندی مبتنی بر یادگیری ماشین است. kNN یک طبقه‌بندی‌کننده ساده در کاربردهای BCI است که هر داده تست را با درنظر گرفتن معیارهای فاصله  $k$  بین داده تست و نزدیک‌ترین کلاس‌ها در فضای ویژگی طبقه‌بندی می‌کند. در نتیجه، پارامتر  $k$  یک کلید اساسی در عملکرد kNN است. به صورت خلاصه، شبه کد روش پیشنهادی در الگوریتم ۱ بیان شده است.

الگوریتم ۱. شبه کد روش پیشنهادی برای طبقه‌بندی سیگنال‌های fNIRS و EEG و ترکیبی

۱- ورودی: سیگنال‌های EEG و fNIRS

۲- استخراج سیگنال‌های HbO و HbR از سیگنال

۳- تجزیه سیگنال‌های EEG به پنج زیرباند بر اساس جدول ۱

۴- تجزیه سیگنال‌های HbO و HbR به چهار زیرباند بر اساس جدول ۱

۵- استخراج ویژگی‌های عمیق از زیرباندهای استخراج شده در بند ۳ و ۴ با CNN توصیف شده در جدول ۳

۶- ترکیب ویژگی‌های عمیق استخراج شده در بند ۵

۷- کاهش ویژگی‌های ترکیب شده با KPCA

۸- طبقه‌بندی ویژگی‌های کاهش‌یافته

۹- خروجی: کلاس سیگنال

<sup>1</sup> Kernel PCA (KPCA)

فرکانسی مختلف و همچنین کاهش ویژگی‌های غیر مؤثر عملکرد بالاتری در مقایسه با مطالعات مربوط به سایر راهکارهای مبتنی بر CNN دارد. همچنین طبقه‌بند SVM دقیق‌تری نسبت به طبقه‌بند  $kNN$  دارد.

جدول ۴. عملکرد سیگنال EEG

روش			
Acc. (%)	Spec. (%)	Sens. (%)	
۶۵/۶	---	---	Shin و همکاران [۳۸]
۶۸/۴	---	---	انرژی زیرباندها
۷۱/۵	---	---	Ergun و همکاران [۹]
۸۶/۰	---	---	Khan و همکاران [۳۹]
۸۶/۷	---	---	Yang و همکاران [۴۰]
۹۲/۷	---	---	Zeng و همکاران [۴۱]
۹۸/۳	---	---	Zhang و همکاران [۴۲]
۹۸/۸	۹۹/۱	۹۸/۷	SVM
۹۸/۵	۹۸/۸	۹۸/۲	$kNN$ روش پیشنهادی

### ۳-۵. عملکرد سیگنال NIRS و اجزای آن

در این بخش ارزیابی عملکرد روش پیشنهادی با درنظر گرفتن سیگنال‌های HbR، HbO و NIRS به تهایی انجام می‌شود. برای این منظور تغییراتی در معماری CNN یک‌بعدی ایجاد می‌شود. برای آزمایش‌های فقط HbR و فقط HbO، چهار سیگنال به ورودی CNN اعمال می‌شود. برای آزمایش NIRS، هشت سیگنال به ورودی CNN اعمال می‌شود. جدول (۵) عملکرد روش پیشنهادی را با استفاده از NIRS و اجزای آن نشان می‌دهد.

سیگنال‌های HbO و HbR که اجزای NIRS هستند، عملکرد طبقه‌بندی رضایت‌بخشی را زمانی که به تهایی استفاده می‌شوند، ایجاد می‌کنند. با این حال، انحراف معیار سیار بالا در نتایج، بی-ثباتی در عملکرد ایجاد می‌کند. به همین دلیل، این دو سیگنال برای آموزش چارچوب پیشنهادی ترکیب می‌شوند. استفاده از دو مؤلفه باهم، دقت طبقه‌بندی را در حدود ۲٪ بهبود داده و انحراف معیار را به میزان قابل توجهی کاهش می‌دهد. همان‌طور که مشاهده می‌شود عملکرد روش پیشنهادی بالاتر از روش‌های اخیر است. تفاوت زیاد بین آن‌ها موقوفیت رویکردهای استفاده از باندهای فرکانسی متفاوت و ترکیب و کاهش ویژگی را اثبات می-کند.

### ۴-۵. عملکرد سیگنال‌های ترکیبی EEG و اجزای NIRS

ترکیب سیگنال‌های EEG و NIRS برای رفع محدودیت‌های یکدیگر استفاده می‌شود. به همین دلیل، بسیاری از مطالعات، تجزیه و تحلیل را با ترکیب این دو تکنیک انجام می‌دهند. در این بخش، سیگنال EEG و اجزای سیگنال NIRS (HbR و HbO) به طور جداگانه ترکیب و تجزیه و تحلیل می‌شوند. جدول (۶) عملکرد روش‌های پیشرفت‌های نشان می‌دهد. با توجه به نتایج به دست آمده از

معیارهای ارزیابی در مطالعات EEG و NIRS در پژوهش‌های پیشین در این مطالعه نیز برای ارزیابی منصفانه عملکرد روش پیشنهادی استفاده شده است. برای این منظور از حساسیت<sup>۲</sup> (Sens.)، اختصاص<sup>۳</sup> (Spec.) و دقت<sup>۴</sup> (Acc.) برای ارزیابی عملکرد چارچوب پیشنهادی استفاده می‌شود. مطالعات در ادبیات معمولاً شامل یک یا چند مورد از این پارامترها است. به همین دلیل، برخی از پارامترها در جداول مقایسه خالی مانده‌اند.

$$Sens. = \frac{TN}{TN + FP} \quad (۲)$$

$$Spec. = \frac{TP}{TP + FN} \quad (۳)$$

$$Acc. = \frac{TN + TP}{TN + TP + FN + FP} \quad (۴)$$

که در آن TN نشان‌دهنده منفی واقعی، FP نشان‌دهنده مشتبه کاذب، TP نشان‌دهنده مشتبه واقعی و FN نشان‌دهنده منفی کاذب است. بنابراین، TP اشاره به حرکت صحیح دست راست، FP به حرکت صحیح دست چپ و FN اشاره به حرکت نادرست دست چپ دارد.

شبیه‌سازی روش پیشنهادی با نرم‌افزار MATLAB R2022a و با سیستم با مشخصات سخت‌افزاری مقابل انجام شده است: CPU: .HDD: 512 GB، RAM: 32 GB، Core i7، 2.5 GHZ، 12 Core برای مقایسه با روش‌های سنتی، طبقه‌بندی با استفاده از انرژی زیرباندها نیز صورت گرفته است. برای این منظور ابتدا، سیگنال‌های مختلف بر اساس جدول (۱) به زیرباندهای مختلف تجزیه شده و انرژی هر زیرباند به عنوان ویژگی محاسبه شد. در ادامه، ویژگی‌های استخراج شده با استفاده از SVM کلاس‌بندی شدند.

### ۲-۵. عملکرد سیگنال EEG

در این بخش، عملکرد روش پیشنهادی تنها با استفاده از سیگنال-های EEG مورد بررسی قرار می‌گیرد. برای این منظور، پنج معماری‌های CNN یک‌بعدی داریم، چون مطابق جدول (۱) سیگنال EEG به پنج زیرباند تقسیم می‌شود.

نتایج آزمایش روش پیشنهادی تنها با استفاده از EEG در جدول (۴) نشان داده شده است. آزمایش‌ها بر اساس طبقه‌بندی وظایف باز و بسته کردن دست راست و چپ انجام می‌شود. نتایج EEG روش‌ها در جدول (۴) فقط به طبقه‌بندی سیگنال‌های EEG تعلق دارد. برای اساس، مشاهده می‌شود که روش‌ها، از جمله رویکردهای مبتنی بر یادگیری عمیق، کار آبی بالاتری را ایجاد می‌کنند. علاوه بر این، به دلیل استفاده از ویژگی‌های باندهای

<sup>1</sup> Flatten

<sup>2</sup> Sensitivity

<sup>3</sup> Specificity

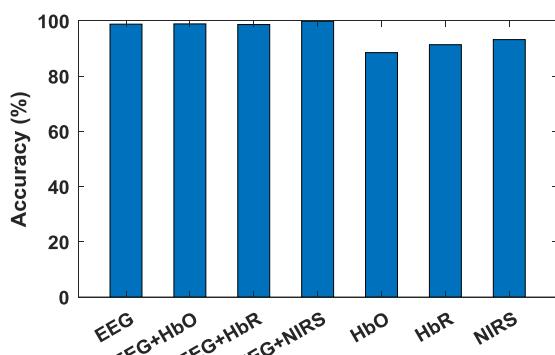
<sup>4</sup> Accuracy

مبتنی بر CNN هستند. به نظر می‌رسد روش‌های مبتنی بر CNN نسبت به سایر روش‌ها موفق‌تر هستند. روش‌های مبتنی بر CNN به طور متوسط تقریباً ۲۰٪ عملکرد بالاتری نسبت به روش‌های دیگر دارند. در میان سایر روش‌های مبتنی بر CNN، چارچوب پیشنهادی بهتر از روش‌های دیگر عمل می‌کند.

شکل (۳) عملکرد روش پیشنهادی برای ترکیب‌های مختلف سیگنال‌های EEG و NIRS را با هم مقایسه می‌کند. همان‌طور که مشاهده می‌شود حضور سیگنال در ترکیب، دقت طبقه‌بندی را به میزان چشمگیری بهبود می‌دهد. با این حال، حضور هم‌زمان دو سیگنال، عملکرد بالاتری نسبت به استفاده منفرد از هر کدام از سیگنال‌ها دارد.

**جدول ۷. عملکرد سیگنال‌های ترکیبی EEG و NIRS**

Acc. (%)	Spec. (%)	Sens. (%)	روش
۷۴/۲	---	---	Shin و همکاران [۳۸]
۷۸/۲	---	---	Ergun و همکاران [۹]
۸۳/۳	---	---	Chiarelli و همکاران [۳۳]
۸۴/۳	---	---	Ho و همکاران [۴۳]
۹۹/۶	---	---	Ghonchi و همکاران [۱۰]
۹۹/۹	۱۰۰	۹۹/۹	SVM
۹۹/۸	۹۹/۹	۹۹/۹	kNN
			روش پیشنهادی



شکل ۳. عملکرد روش پیشنهادی برای ترکیب‌های مختلف سیگنال‌های EEG و NIRS

## ۶. نتیجه‌گیری

در این مقاله روش جدیدی برای طبقه‌بندی سیگنال‌های BCI ترکیبی از EEG و fNIRS ارائه شد. در این روش، ابتدا سیگنال‌های EEG و HbO با استفاده از فیلترهای میان گذر به باندهای فرکانسی متعددی تجزیه شدند که پنج زیرباند برای سیگنال EEG و چهار زیرباند برای هر کدام از اجزای سیگنال NIRS در نظر گرفته شده. در ادامه برای استخراج ویژگی‌های

جدول (۶)، چارچوب پیشنهادی از موفقیت بالاتری نسبت به سایر روش‌ها برخوردار است. با توجه به رویکرد چارچوب پیشنهادی، ترکیب EEG + HbO با درنظرگرفتن باندهای فرکانسی مختلف، ترکیب و کاهش ویژگی‌ها، بدقت بالاتری نسبت به روش‌های موجود دست یافتند. همچنین ترکیب EEG با HbO به نتایج بهتری نسبت به ترکیب EEG با HbR می‌رسد.

**جدول ۵. عملکرد سیگنال‌های NIRS**

Acc. (%)	Spec. (%)	Sens. (%)	روش
۵۳/۸	---	---	انرژی زیرباندها (HbO)
۵۲/۹	---	---	انرژی زیرباندها (HbR)
۵۴/۲	---	---	انرژی زیرباندها (NIRS)
۵۵/۰	---	---	Ergun و همکاران [۹] (HbO)
۵۵/۷	---	---	Ergun و همکاران [۹] (HbR)
۵۵/۰	---	---	Ergun و همکاران [۹] (NIRS)
۶۶/۵	---	---	Shin و همکاران [۳۸] (NIRS)
۷۵/۶	---	---	Khan و همکاران [۳۹] (NIRS)
۸۸/۵	۸۹/۷	۸۷/۴	SVM
۸۸/۲	۸۹/۴	۸۷/۰	kNN HbO
۹۱/۴	۹۲/۲	۹۰/۶	SVM
۹۱/۱	۹۱/۸	۹۰/۳	kNN HbR
۹۳/۲	۹۳/۶	۹۲/۹	SVM NIR
۹۲/۸	۹۳/۱	۹۲/۵	kNN S

**جدول ۶. عملکرد سیگنال‌های ترکیبی EEG و اجزای NIRS**

Acc. (%)	Spec. (%)	Sens. (%)	روش
۷۵/۰	---	---	(EEG + HbO)
۷۵/۵	---	---	(EEG + HbR)
۷۸/۲	---	---	(EEG + Ergun [۹] HbO)
۷۶/۲	---	---	(EEG + Ergun [۹] HbR)
۹۸/۹	۹۹/۰	۹۸/۸	SVM HbO
۹۸/۶	۹۸/۷	۹۸/۵	kNN EEG
۹۸/۷	۹۸/۷	۹۸/۶	SVM HbR
۹۸/۳	۹۸/۴	۹۸/۳	kNN EEG

## ۵-۵. عملکرد سیگنال ترکیبی EEG و اجزای NIRS

در نهایت، عملکرد روش پیشنهادی با استفاده از سیگنال ترکیبی EEG + NIRS آزمایش می‌شود. جدول (۷) نتایج آزمایش‌های EEG + NIRS را با استفاده از داده‌های آزمایش نشان می‌دهد. مقایسه جدول (۷) از دو منظر متفاوت مفید است. در حالی که سه روش اول روش‌های مبتنی بر CNN نیستند، روش‌های دیگر

- [8] Sawangjai, P.; Hompoonsup, S.; Leelaarporn, P.; Kongwudhikunakorn, S.; Wilairasitporn, T. "Consumer Grade EEG Measuring Sensors as Research Tools: A Review"; *IEEE Sensor J.* 2019, 20, 3996-4024. <http://doi.org/10.1109/JSEN.2019.2962874>.
- [9] Ergün, E.; Aydemir, Ö. "A Hybrid BCI Using Singular Value Decomposition Values of the Fast Walsh Hadamard Transform Coefficients"; *IEEE Trans. Cogn. Devel. Syst.* 2020. <http://doi.org/10.1109/TCDS.2020.3028785>.
- [10] Ghonchi, H.; Fateh, M.; Abolghasemi, V.; Ferdowsi, S.; Rezvani, M. "Deep Recurrent-Convolutional Neural Network for Classification of Simultaneous EEG-fNIRS Signals"; *IET Signal Proc.* 2020, 14, 142-153. <http://doi.org/10.1049/iet-spr.2019.0297>.
- [11] Chae, Y.; Jeong, J.; Jo, S. "Toward Brain-Actuated Humanoid Robots: Asynchronous Direct Control Using an EEG-Based BCI"; *IEEE Trans. on Robot.* 2012, 28, 1131-1144. <http://doi.org/10.1109/TRO.2012.2201310>.
- [12] Li, Y.; Li, X.; Ratcliffe, M.; Liu, L.; Qi, Y.; Liu, Q. "A Real-Time EEG-Based BCI System for Attention Recognition in Ubiquitous Environment"; *Int. Workshop Ubiquitous Affective Awareness and Intelligent Interaction 2011*, 33-40. <http://doi.org/10.1145/2030092.2030099>.
- [13] Alazrai, A.; Alwanni, H.; Daoud, M. I. "EEG-Based BCI System for Decoding Finger Movements Within the Same Hand"; *Neurosci. Lett.* 2019, 698, 113-120. <http://doi.org/10.1016/j.neulet.2018.12.045>.
- [14] Mondini, V.; Mangia, A. L.; Cappello, A. "EEG-Based BCI System Using Adaptive Features Extraction and Classification Procedures"; *Computat. Intell. Neurosci.* 2016, 4562601. <http://doi.org/10.1155/2016/4562601>.
- [15] Arvaneh, M.; Guan, C.; Ang, K.; Quek, C. "Optimizing the Channel Selection and Classification Accuracy in EEG-Based BCI"; *IEEE Trans. Bio-Med. Eng.* 2011, 58, 1865-1873. <http://doi.org/10.1109/TBME.2011.2131142>.
- [16] Gaur, P.; Pachori, R. B.; Wang, H.; Prasad, G. "A Multi-Class EEG-Based BCI Classification Using Multivariate Empirical Mode Decomposition Based Filtering and Riemannian Geometry"; *Expert Syst. Appl.* 2018, 95, 201-211. <http://doi.org/10.1016/j.eswa.2017.11.007>.
- [17] Paszkiel, S. "Using Neural Networks for Classification of the Changes in the EEG Signal Based on Facial Expressions"; *Analysis and Classification of EEG Signals for Brain-Computer Interfaces*; Springer 2020, 41-69. <http://doi.org/10.1016/j.bspc.2016.11.018>.
- [18] Pan, J.; Li, Y.; Wang, J. "An EEG-Based Brain-Computer Interface for Emotion Recognition"; *Int. Conf. Neural Networks 2016*, 2063-2067. <http://doi.org/10.1109/TAFFC.2019.2901456>.
- [19] Tan, C.; Sun, F.; Zhang, W. "Deep Transfer Learning for EEG-Based Brain-Computer Interface"; *IEEE Int. Conf. Acoustics, Speech and Signal Processing 2018*, 916-920. <http://doi.org/10.48550/arXiv.1808.01752>.
- [20] Fahimi, F.; Zhang, Z.; Goh, W. B.; Lee, T. -S.; Ang, K.; Guan, C. "Inter-Subject Transfer Learning with an End-to-End Deep Convolutional Neural Network for EEG-Based BCI"; *J. Neural Eng.* 2019, 16, 026007. <http://doi.org/10.1088/1741-2552/aaf316>.
- [21] Mousavi, H.; Shahrokh-Abadi, M. H.; Tavakkoli, H. "Classification of Brain Signals in BCI System Using Wavelet Transform"; *J. New Appr. Basic Sci., Tech. Eng. Res.* 2020, 2, 6, 20-29. (In Persian)
- [22] Borghei, S. B.; McLinden, J.; Zisk, A. H.; Hosni, S. I.; Deligani, R.J.; Abtahi, M.; Mankodiya, K.; Shahriari, Y. "Enhancing Communication for People in Late-Stage ALS Using an fNIRS-Based BCI System"; *IEEE Trans. Neural Syst. Rehabil. Eng.* 2020, 28, 1198-1207. <http://doi.org/10.1109/TNSRE.2020.2980772>.

عمیق از زیرباندهای به دست آمده از شبکه‌های عصبی کانولوشنی یک بعدی استفاده شد. ویژگی‌های عمیق به دست آمده از هر زیرباند با هم ترکیب شده و با توجه به ماهیت غیرخطی آنها، از KPCA برای کاهش ابعاد بردار ویژگی نهایی استفاده شد. در نهایت، عملکرد طبقه‌بنددهای kNN و SVM برای تعیین عمل انجام شده در BCI مورد ارزیابی قرار گرفت. نتایج به دست آمده نشان دادند که ترکیب سیگنال‌های EEG و HbR و HbO نتایج بهتری نسبت به استفاده منفرد از هر کدام از سیگنال‌های ذکر شده و سایر ترکیبات آنها دارد که بادقت ۹۹,۸۸٪ بیشترین دقت طبقه‌بندی را دارد. همچنین سیگنال EEG بالاترین دقت در استفاده منفرد از سیگنال‌ها را دارد و اضافه شدن اجزای مختلف سیگنال NIRS به آن، دقت طبقه‌بندی را بهبود می‌دهد. روش پیشنهادی در این پژوهش به دقت بالاتری نسبت به سایر روش‌های ارائه در پژوهش‌های قبلی رسید، ولی پیچیدگی محاسباتی آن نسبت به روش‌های مقایسه شده بیشتر است. به همین منظور در پژوهش‌های آتی ابتدا پیچیدگی محاسباتی روش ارائه شده بادقت ارزیابی شده و سپس کاهش پیچیدگی محاسباتی با ساده‌سازی ساختار شبکه عصبی عمیق را در نظر گرفت. همچنین یافتن باندهای فرکانسی جدید برای سیگنال‌های EEG و NIRS را می‌توان بررسی کرد.

## ۷. مرجع‌ها

- [1] Khare, S. K.; Bajaj, V. "A Facile and Flexible Motor Imagery Classification Using Electroencephalogram Signals"; *Comput. Meth. Prog. Bio.* 2020, 197, 105722. <http://doi.org/10.1016/j.cmpb.2020.105722>.
- [2] Ang, K.K.; Chin, Z.Y.; Zhang, H.; Guan, C. "Filter Bank Common Spatial Pattern (FBCSP) in Brain-Computer Interface"; *IEEE Int. Conf. Neu. Net.* 2008, 2390-2397. <http://doi.org/10.1109/IJCNN.2008.4634130>.
- [3] Zhang, R.; Li, Y.; Yan, Y.; Zhang, H.; Wu, S.; Yu, T.; Gu, Z. "Control of a Wheelchair in an Indoor Environment Based on a Brain-Computer Interface and Automated Navigation"; *IEEE Trans. Neu. Syst. Rehabil. Eng.* 2015, 24, 128-139. <http://doi.org/10.1109/TNSRE.2015.2439298>.
- [4] Wang, H.; Dong, X.; Chen, Z.; Shi, B. E. "Hybrid Gaze/EEG Brain Computer Interface for Robot Arm Control on a Pick and Place Task"; *Int. Conf. IEEE Eng. Med. Bio. Soc.* 2015, 1476-1479. <http://doi.org/10.1109/EMBC.2015.7318649>.
- [5] Paszkiel, S. "Using BCI Technology for Controlling a Mobile Vehicle"; *Analysis and Classification of EEG Signals for Brain-Computer Interfaces*; Springer 2020, 71-77. [http://doi.org/10.1007/978-3-030-13273-6\\_34](http://doi.org/10.1007/978-3-030-13273-6_34).
- [6] LaFleur, K.; Cassady, K.; Doud, A.; Shadie, K.; Rogin, E.; He, B. "Quadcopter Control in Three-Dimensional Space Using a Noninvasive Motor Imagery-Based Brain-Computer Interface"; *J. Neural Eng.*, 2013, 046003. <http://doi.org/10.1088/1741-2560/10/4/046003>.
- [7] Schirrmeister, R.T.; Springenberg, J.T.; Fiederer, L.D.J., Glasstetter, M.; Eggensperger, K.; Tangermann, M.; Hutter, F.; Burgard, W.; Ball, T. "Deep Learning with Convolutional Neural Networks for EEG Decoding and Visualization"; *Hum. Brain Mapp.* 2017, 38, 5391-5420. <http://doi.org/10.48550/arXiv.1703.05051>.

- [33] Chiarelli, A. M.; Croce, P.; Merla, A.; Zappasodi, F. “Deep Learning for Hybrid EEG-fNIRS Brain–Computer Interface: Application to Motor Imagery Classification”; *J. Neural Eng.* 2018, 15, 3, 036028. <http://doi.org/10.1088/1741-2552/aaaf82>.
- [34] Rahman, M.; Uddin, M. S.; Ahmad, M. “Modeling and Classification of Voluntary and Imagery Movements for Brain–Computer Interface from fNIR and EEG Signals Through Convolutional Neural Network”; *Health Info. Sci. Syst.* 2019, 7, 1-22. <http://doi.org/10.1007/s13755-019-00815>.
- [35] Kwak, Y.; Song, W.-J.; Kim, S. E. “FGANet: fNIRS-Guided Attention Network for Hybrid EEG-fNIRS Brain-Computer Interfaces,” *IEEE Trans. Neu. Sys. Reh. Eng.* 2022, 30, 329-33. <http://doi.org/10.1109/TNSRE.2022.3149899>.
- [36] Chen, J.; Wang, D.; Hu, B.; Yi, W.; Xu, M.; Chen, D.; Zhao, Q. “MCFHNet: Multi-Channel Fusion Hybrid Network for Efficient EEG-fNIRS Multi-modal Motor Imagery Decoding” in 44th Annual Intl. Conf. IEEE Eng. Med. & Bio.Soc.(EMBC) 2022, 4821-4825. <http://doi.org/10.1109/EMBC48229.2022.9871385>.
- [37] Hosni, S. M. I.; Borgheai, S. B.; McLinden, J.; Zhu, S.; Huang, X.; Ostadabbas, S.; Shahriari, Y. “A Graph-Based Nonlinear Dynamic Characterization of Motor Imagery Toward an Enhanced Hybrid BCI” *Neuroinformatics* 2022, 20, 1169-1189. <http://doi.org/10.1007/s12021-022-09595-2>.
- [38] Shin, J.; von Lüthmann, A.; Blankertz, B.; Kim, D.W.; Jeong, J.; Hwang, H. J.; Müller, K.R. “Open Access Dataset for EEG+ NIRS Single-Trial Classification”; *IEEE Trans. Neural Syst. Rehabil. Eng.* 2016, 25, 1735-1745. <http://doi.org/10.1109/TNSRE.2016.2628057>.
- [39] Khan, M. J.; Hong, K. S. “Hybrid EEG–fNIRS-Based Eight-Command Decoding for BCI: Application to Quadcopter Control”; *Fronti. NeuroRobotics* 2017, 11, 6. <http://doi.org/10.3389/fnbot.2017.00006>.
- [40] Yang, J.; Yao, S.; Wang, J. “Deep Fusion Feature Learning Network for MI-EEG Classification”; *IEEE Access* 2018, 6, 79050-79059. <http://doi.org/10.1109/ACCESS.2018.2877452>.
- [41] Zeng, H.; Yang, C.; Dai, G.; Qin, F.; Zhang, J.; Kong, W.; “Classification of Driver Mental States by Deep Learning Cognitive”; *Neurodyn* 2018, 12, 597-606. <http://doi.org/10.1007/s11571-018-9496-y>
- [42] Zhang, D.; Yao, L.; Zhang, X.; Wang, S.; Chen, W.; Boots, R.; Benatallah, B. “Cascade and Parallel Convolutional Recurrent Neural Networks on EEG-Based Intention Recognition for Brain Computer Interface”; *AAAI Conf. Art. Intell.* 2018. <http://doi.org/10.48550/arXiv.1708.06578>
- [43] Ho, T. K. K.; Gwak, J.; Park, C. M.; Khare, A.; Song, J. I. “Deep Learning-Based Approach for Mental Workload Discrimination from Multi-Channel fNIRS”; *Recent Trends in Communication, Computing, and Electronics: Springer* 2019, 431-440. [http://doi.org/10.1007/978-981-13-2685-1\\_41](http://doi.org/10.1007/978-981-13-2685-1_41).
- [23] Bauernfeind, G.; Steyrl, D.; Brunner, C.; Müller-Putz, G.R. “Single Trial Classification of fNIRS-Based Brain-Computer Interface Mental Arithmetic Data: a Comparison Between Different Classifiers”; *Int. Conf. IEEE Engineering in Medicine and Biology Society* 2014, 2004-2007. <http://doi.org/10.1109/EMBC.2014.6944008>.
- [24] Zhang, S.; Zheng, Y.; Wang, D.; Wang, L.; Ma, J.; Zhang, J.; Xu, W.; Li, D.; Zhang, D. “Application of a Common Spatial Pattern-Based Algorithm for an fNIRS-Based Motor Imagery Brain-Computer Interface”; *Neurosci. Lett.* 2017, 655, 35-40. <http://doi.org/10.1016/j.neulet.2017.06.044>
- [25] Erdoğan, S. B.; Özşarfatı, E.; Dilek, B.; Kadak, S.L.; Hanoglu, K.; Akin, A. “Classification of Motor Imagery and Execution Signals with Population-Level Feature Sets: Implications for Probe Design in fNIRS Based BCI”; *J. Neural Eng.* 2019, 16, 026029. <http://doi.org/10.1088/1741-2552/aafdc4>
- [26] Noori, F. M.; Naseer, N.; Qureshi, N. K.; Nazeer, H.; Khan, R.A. “Optimal Feature Selection from fNIRS Signals Using Genetic Algorithms for BCI”; *Neurosci. Lett.* 2017, 647, 61-66. <http://doi.org/10.1016/j.neulet.2017.03.013>.
- [27] Trakoolwilaiwan, T.; Behboodi, B.; Lee, J.; Kim, K.; Choi, J.-W. “Convolutional Neural Network for High-Accuracy Functional Near-Infrared Spectroscopy in a Brain–Computer Interface: Three-Class Classification of Rest, Right-, and Left-hand Motor Execution”; *Neurophotonics* 2017, 5, 011008. <http://doi.org/10.1111/1.NPh.5.1.011008>.
- [28] Chhabra, H.; Shahil, N.; Venkatasubramanian, G.; “Investigation of Deep Convolutional Neural Network for Classification of Motor Imagery fNIRS Signals for BCI Applications”; *Biomed. Signal Proc. Cont.* 2020, 62, 102133. <http://doi.org/10.1016/j.bspc.2020.102133>.
- [29] Fazli, S.; Mehnert, J.; Steinbrink, J.; Curio, G.; Villringer, A.; Müller, K.R.; Blankertz, B. “Enhanced Performance by a Hybrid NIRS–EEG Brain Computer Interface”; *Neuroimage* 2012, 59, 519-529. <http://doi.org/10.1016/j.neuroimage.2011.07.084>.
- [30] Liu, Y.; Ayaz, H.; Shewokis, P. A. “Multi-Subject Learning for Mental Workload Classification Using Concurrent EEG, fNIRS, and Physiological Measures”; *Fronti. Hum. Neurosci.* 2017, 11, 389. <http://doi.org/10.3389/fnhum.2017.00389>.
- [31] Firooz, S.; Setarehdan, S. K. “IQ Estimation by Means of EEG-fNIRS Recordings During a Logical-Mathematical Intelligence Test”; *Computers in biology and medicine*, 2019, 110, 218-226. <http://doi.org/10.1016/j.combiomed.2019.05.017>.
- [32] Kim, H. J.; Wang, I. N.; Kim, Y. T.; Kim, H.; Kim, D. J. “Comparative analysis of NIRS-EEG Motor Imagery Data Using Features from Spatial, Spectral and Temporal Domain”; *IEEE Int. Conf. Brain-Computer Interface (BCI)* 2020, 1-4. <http://doi.org/10.1109/BCI48061.2020.9061636>.