

**BIOMETRIC SYSTEM FOR PEOPLE IDENTIFICATION BASED ON THE
VEINS' IMAGE ON THE BACK OF THE PALM OF THE HAND****SISTEMA BIOMETRICO PARA IDENTIFICACION DE PERSONAS BASADO
EN LA IMAGEN DE LAS VENAS DE LA PARTE POSTERIOR DE LA MANO**

**Ing. Diego A. Tibaduiza B, Ing. Francisco Alejandro Suárez Ruiz
Ing. Rosemberg Fajardo Pinto**

Universidad Autónoma de Bucaramanga

Facultad de Ingeniería Mecatrónica

E-mail: {dtibaduiza, fsuarez4, rfajardo}@unab.edu.co

Abstract: The present paper describes a system able to verify people starting from the image from the veins on the palm of the hand. The images are acquired with a commercial digital camera; they are processed by means of a series of techniques that improve the quality of the same to finally obtain the characteristics of interest from the veins. Starting from the segmented image of the veins 17 invariant moments are obtained with which it is possible by means of a neuronal network to verify the user's identity with a reliability of 99.3%. The average time that the system takes from the image acquisition upto the neuronal network results takes about 1.7 seconds.

Resumen: El presente artículo describe un sistema capaz de verificar personas a partir de la imagen de las venas de la mano. Las imágenes son adquiridas con una cámara digital comercial, son procesadas mediante una serie de técnicas que mejoran la calidad de las mismas para finalmente obtener las características de interés, las venas. A partir de la imagen segmentada de las venas se obtienen 17 momentos invariantes con los cuales es posible mediante una red neuronal verificar la identidad del usuario con una fiabilidad del 99.3%. El tiempo medio que se tarda el sistema desde la adquisición de la imagen hasta el resultado de la red neuronal es de 1.7 segundos.

Keywords : Biometry, classifier, digital image, neural networks, segmentation.

1. INTRODUCCIÓN

Con el avance de la tecnología, cada día son más las tareas que antes eran realizadas por las personas, y ahora son realizadas de forma automatizada. Dentro de un amplio abanico de posibilidades que brinda el desarrollo e innovación tecnológica, se ha observado que los sistemas de autenticación de personas se están convirtiendo en un área emergente [1], y consecuentemente, la biometría se sitúa como el foco de atención de los investigadores de estos sistemas.

La biometría puede definirse formalmente como la ciencia que se dedica a la identificación de personas a partir de unos rasgos de comportamiento o anatómicos. Un ejemplo de rasgo de comportamiento es la firma, y por otro lado, ejemplos anatómicos los podemos encontrar en huellas dactilares, iris, etc.

Para que un sistema biométrico sea eficiente, los identificadores o rasgos personales objeto de estudio deben reunir las siguientes cualidades [2]:

- *Universalidad*: todas las personas tienen que presentar la característica.
- *Singularidad*: dos personas cualesquiera tienen que ser distinguidas suficientemente una de otra basándose en la característica.
- *Estabilidad*: la característica tiene que ser lo suficientemente estable a lo largo del tiempo y en condiciones ambientales diversas.
- *Cuantificable*: la característica tiene que ser medible cuantitativamente.
- *Aceptabilidad*: el nivel de aceptación de la característica por parte de las personas debe ser suficiente como para ser considerada parte de un sistema de identificación biométrica.
- *Rendimiento*: el nivel de exactitud requerido debe ser elevado para que la característica sea considerada como aceptable.
- *Usurpación*: permite establecer el nivel al que el sistema es capaz de resistir a técnicas fraudulentas. [2]

El identificador biométrico de la mano, más conocido, que satisface los siete requisitos anteriormente señalados es la huella dactilar. Este indicador ha sido utilizado por los seres humanos para la autenticación personal hace más de cien años [3]. En la actualidad estas huellas presentan una de las tecnologías biométricas más maduras y son consideradas pruebas legítimas de evidencia criminal en cualquier parte del mundo. Además, las aplicaciones relacionadas con las huellas no solo se centran en la criminología, como identificación de sospechosos por huellas dejadas en el escenario de crimen, sino también en el ámbito comercial, como control de acceso, sistema de seguridad, sistema de vigilancia, etc.

Siguiendo con esa línea de investigación e innovación, este proyecto presenta un novedoso sistema de autenticación basado en las venas de la parte posterior de la mano, del cual se conocen pocas aplicaciones, pero se tiene la certeza de las prestaciones que nos brinda este identificador. Adicionalmente se ha desarrollado un prototipo capaz de identificar personas en tiempo real con buenas prestaciones en rendimiento y eficiencia.

2. OBJETIVOS PERSEGUIDOS

El desafío de este proyecto de fin de carrera es desarrollar un algoritmo para la verificación de personas a través de las imágenes de las venas de la

mano previa autenticación por contraseña, de tal manera que se establezca una fiabilidad aún mayor a la de los sistemas de seguridad convencionales. Por consiguiente, se pretende que, el sistema sea lo más rápido posible, lo cual equivale a un coste computacional bajo y que responda bien ante imágenes corruptas o algún tipo de técnica fraudulenta que se intente aplicar sobre el sistema. En resumen, los principales objetivos del presente proyecto son:

- Disponer los medios materiales para obtener las imágenes que componen una base de datos, con el que se realizará dicho proyecto, por ejemplo la fabricación de un soporte físico para el sensor de las imágenes, de modo que se consiga cierto nivel de libertad al sistema y así conseguir un mayor grado de agilidad en la captura de las imágenes para la base de datos.
- Componer una base de datos.
- Desarrollar algoritmos que sean capaces de realizar todas las etapas de procesamiento de la imagen (filtrado, segmentación, extracción de características), necesarios para que la autenticación pueda llevarse a cabo.
- Hacer el sistema lo más versátil posible de tal manera que este pueda aceptar el ingreso de nuevos usuarios, teniendo como única limitante las capacidades del sistema de almacenamiento y cómputo.

3. SISTEMA DE CONTROL DE ACCESO

A continuación se presentan las etapas en las que se realizó este trabajo, desde el dispositivo de adquisición de imágenes hasta el entrenamiento y generalización de las redes neuronales.

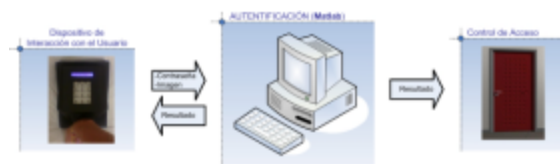


Fig. 1: Sistema de control de acceso

En la figura 1 se presenta un diagrama de bloques del sistema desarrollado. El propósito de este sistema es realizar la autenticación del usuario y dependiendo del resultado permitir o no su ingreso al área restringida. En términos generales se diferencian tres bloques:

- El dispositivo de interacción con el usuario
- El sistema de autenticación
- El control de acceso

Donde el dispositivo de interacción con el usuario recibe un número de identificación personal (PIN), lo envía al sistema de autenticación (PC) mediante protocolo RS-232; con este pin se selecciona la información para verificar la identidad del usuario, el PC captura una imagen a través de una webcam ubicada en el DIU y finalmente envía la señal de apertura o no a la puerta.

4. SISTEMA DE AUTENTIFICACIÓN

La realización de una comparación directa entre la imagen adquirida y las numerosas imágenes que pueden estar almacenadas en la base de datos no sería una estrategia muy fiable para abordar este problema, teniendo en cuenta la sensibilidad a los errores (por ejemplo: ruidos en la imagen, áreas de la mano dañada o diferentes posiciones en la postura de la mano)

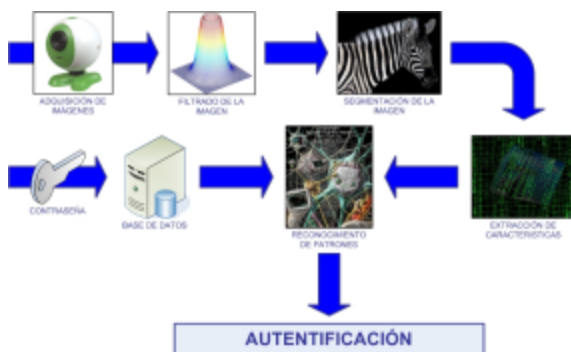


Fig. 2: Diagrama de bloques del proceso de autenticación

Una estrategia ideal para afrontar este problema es extraer una serie de puntos característicos a partir de la imagen original, y comparar entre estos conjuntos de características. Esta solución requiere de algoritmos complejos para el procesamiento de la imagen de las venas, eliminación de los ruidos, segmentación de la imagen, extracción de valores característicos. Con todo esto, los algoritmos deben ser tan rápidos y eficientes como sea posible para garantizar su uso en aplicaciones con alta demanda.

En la figura 2 se puede observar un esquema del proceso completo. Las etapas más importantes consisten en: adquisición de la contraseña y la

imagen de las venas, pre-procesamiento o mejora de la imagen, segmentación de la imagen, extracción de características de la imagen (con lo cual tenemos plantillas específicas para cada usuario que contienen la información para la verificación) y finalmente el proceso de autenticación.

4.1 Adquisición de las imágenes

Las imágenes de la parte posterior de la mano fueron adquiridas con una cámara digital con una resolución máxima de 300 Kilo-píxeles sobre un soporte construido especialmente para este proyecto. En esta etapa todo el esfuerzo se enfocó en el control del ambiente en el cual se toma la foto, de tal manera que, sin importar la iluminación exterior, la foto tenga la mayor repetibilidad posible.

Para afrontar este hito se diseñó el soporte de tal manera que se cierre completamente al ubicar la mano en posición de lectura y así no se permita el paso de ningún tipo de iluminación hacia el sistema. Consecuentemente se requirió la utilización de una iluminación artificial interna, para lo cual se dispusieron leds infrarrojos, 84 en total, los cuales generan un patrón oscuro al reflejar su luz en la sangre, permitiendo así que el patrón de las venas se vea aumentado considerablemente. Otra virtud de este tipo de luz es que no es visible, ya que esta por debajo del espectro visible del ser humano, pero mediante cámaras digitales es posible observarla ya que el silicio (elemento principal de los sensores CCD) es sensible a este tipo de luz.

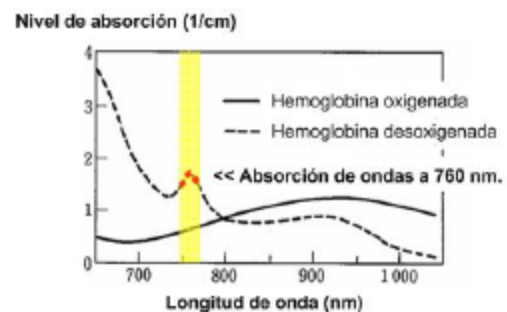


Fig.3: Niveles de absorción para la luz

En la figura 3 se puede observar el efecto mencionado, donde aparecen los niveles de absorción de la sangre para las diferentes longitudes de onda de la luz. Los diodos utilizados para el presente proyecto emiten luz con una

longitud de onda de 760 nm. Cabe anotar que el espectro visual esta compuesto por la luz con una longitud de onda comprendida entre 400 y 700 nm.

La iluminación es el aspecto más decisivo de cualquier aplicación de visión artificial [4]. Eligiendo la técnica adecuada de iluminación se puede lograr un aumento en la exactitud, en la fiabilidad del sistema y en su tiempo de respuesta [5]. Es un error muy serio y costoso asumir que se puede compensar una iluminación inadecuada con un algoritmo.

4.2 Filtrado de la imagen

Con esta etapa lo que se busca es mejorar la calidad de la imagen eliminando ruidos, subsanando cortes y, lo más importante, resaltando los relieves de las venas en la mano. El principio básico de funcionamiento de la técnica utilizada es, afrontar el problema desde el dominio de la frecuencia, más precisamente, con la transformada de Fourier. Para esta tarea se utilizó un filtro pasa banda Gaussiano [9].

En la figura 4 se puede ver la forma de un filtro pasa banda. Cuando se habla de frecuencias en imágenes, estas están directamente relacionadas con la velocidad de los cambios en el nivel de gris.

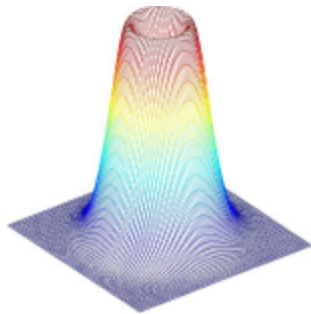


Fig.4: Perspectiva de un filtro Gaussiano pasa-banda.

La componente de frecuencia de variación más lenta corresponde al promediado de los niveles en la imagen. A medida que nos alejamos del origen de la transformada, la frecuencia de las componentes va aumentando a variaciones de intensidad cada vez más rápidas [7].

Este filtro pasa-banda mostrado en la figura 4 tiene la propiedad de resaltar las líneas en todas las direcciones, de acuerdo a un promedio general de la imagen.

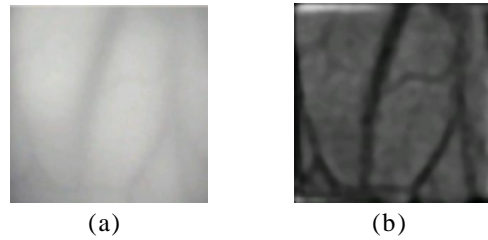


Fig. 5: (a) Imagen Original con iluminación infrarroja. (b) Resultado de aplicar un filtro pasa-banda Gaussiano a la imagen (a)

En la figura 5 se muestra el resultado obtenido al aplicar un filtro Gaussiano a una imagen de las venas. En este caso se aprecia el resalte esperado, donde en la figura 5(b) las venas se ven más oscuras con respecto a la piel.

4.3 Segmentación de la imagen

A partir de la imagen filtrada es posible segmentarla con un umbral, en este caso calculado mediante el método de Otsu. La umbralización es una técnica de segmentación ampliamente utilizada en aplicaciones industriales. Se emplea cuando hay una clara diferencia entre los objetos a extraer respecto al fondo de la escena.

Los principios que rigen son la similitud entre los píxeles pertenecientes a un objeto y sus diferencias respecto al resto. Por lo tanto, la escena debe caracterizarse por un fondo uniforme. La mayoría de técnicas se basan en estadísticas sobre el histograma. En particular, el método de Otsu, elige el umbral óptimo maximizando la varianza entre clases mediante una búsqueda exhaustiva [6].

Si bien hay diferentes métodos para hallar un umbral, la mayoría de ellos no dan buenos resultados cuando se trabaja con imágenes del mundo real debido a la presencia de ruido, histogramas planos o una iluminación inadecuada. Por el contrario, el método de Otsu fue uno de los mejores métodos de selección de umbral para imágenes del mundo real.

La importancia del método Otsu radica en que es automático, es decir, no necesita supervisión humana ni información previa de la imagen antes de su procesamiento [6].

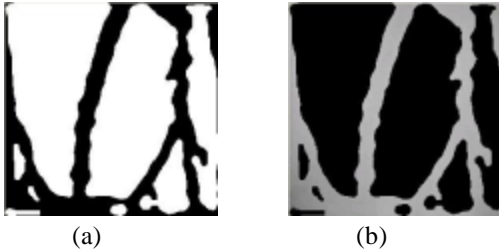


Fig. 6: (a) Imagen Binaria obtenida al aplicar la umbralización a la figura 5(b). (b) Imagen Original Segmentada

En la figura 6(a) se observa que la utilización del método Otsu presenta muy buenos resultados y poca perturbación ante los ruidos presentes en la imagen filtrada. En la figura 6(b) se ve la separación de las venas, la cual pese a no ser ideal, alcanza los resultados esperados. A partir de este punto el paso a seguir es minimizar al máximo la información de la que se dispone, para de esta manera, realizar la verificación más rápidamente, para esta tarea se pretende extraer una serie de valores que caractericen la imagen segmentada con el menor tamaño posible.

4.4 Extracción de características

Una vez obtenida la imagen segmentada se procede a minimizar al máximo esta información. Para cumplir esta tarea se utilizaron los 7 momentos invariantes de Hu y 10 momentos adicionales basados en los 7 anteriores. La obtención de estos momentos se realiza mediante operaciones aritméticas y relacionan todas las medidas de la imagen, por lo tanto, se consigue una descripción independiente a los tamaños, posiciones y ángulos del objeto.

4.5 Reconocimiento de patrones

Tal y como plantea González y Woods (1998) en [11], “el análisis de imágenes es un proceso que consiste en descubrir, identificar y comprender los patrones que son relevantes en el rendimiento de un trabajo basado en imágenes. Uno de los principales objetivos del análisis de imágenes por computadora consiste en dotar a una máquina, en algún sentido”, lo cual, aplicado a este trabajo, hace alusión a la capacidad de autenticar al usuario.

Para este trabajo la selección de las redes neuronales artificiales como los elementos inteligentes encargados de separar y clasificar las

características se fundamenta en la dimensión del problema, ya que la implementación de un sistema de otro tipo no presenta un buen balance entre el costo computacional y el rendimiento de operación, teniendo situaciones donde el método es rápido pero ineficiente o lo contrario eficiente pero lento.

Cuando se trabaja con este tipo de herramientas la selección, el diseño y puesta a punto es un proceso totalmente subjetivo, ya que no hay leyes ni formulas que caractericen su comportamiento y solo hay “pistas” de parte de los autores, las cuales se basan en la experiencia dejada por trabajos realizados.

La decisión de abordar el problema de reconocimiento de patrones mediante redes neuronales no es para nada extraño ya que esta es una herramienta emergente en lo que a inteligencia artificial respecta y en las últimas décadas ha resultado grandes problemas de discriminación en el área del tratamiento digital de imágenes.

4.6 Red Neuronal: Tipo y estructura

Tomando como base las “pistas” dadas en el *toolbox Neural Network* de Matlab, donde se sugiere insistentemente el perceptrón multicapa MPL, se selecciono este tipo de red con aprendizaje por retropropagación mas conocida como la red Backpropagation (BP)

En lo que concierne a la estructura de la red, se tienen que definir el número de capas y el número de neuronas por capa. Estos parámetros se ven influenciados claramente por la cantidad de discriminantes (17 en el caso de este trabajo) y por las respuestas esperadas. El número de capas seleccionadas para este trabajo es: 3, donde 1 capa es de entrada, 1 oculta y una de salida, esto basado en la no-linealidad de los parámetros a trabajar y la intención de no caer en sobreentrenamientos. En cuanto al número de neuronas por capa se tiene: 17 neuronas en la capa de entrada, un valor entre 4 neuronas en la capa oculta y una capa de salida.

4.7 Entrenamiento de la red neuronal

El proceso de entrenamiento, o también conocido como aprendizaje, es una de las etapas más importantes en la puesta a punto de las redes neuronales, ya que define completamente como va a comportarse la red en el modo de recuerdo.

Una vez que se ha definido la red, es necesario tomar una información considerable (entre 20 o 40 imágenes) de cada usuario para el entrenamiento.

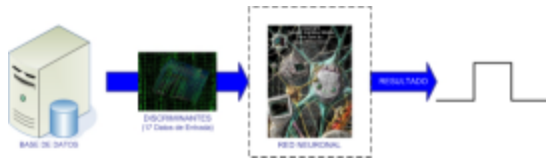


Fig. 7: Esquema de entradas y salidas a la red neuronal

Para esta tarea se compuso previamente una base de datos con 30 imágenes para cada usuario y a partir de esta información se realiza el entrenamiento de la red neuronal para cada usuario.

5. DISPOSITIVO DE INTERACCIÓN CON EL USUARIO

Una vez el sistema de autenticación se completó se requiere un DIU que permita obtener la información necesaria para realizar la verificación. El DIU debe informar al usuario durante todo el proceso y solicitar la información y acciones que sean necesarias. En la figura 8 se muestra el esquema del dispositivo, el cual solicita un PIN y dispone de los medios para adquirir la imagen de la parte posterior de la mano, una vez el sistema de autenticación ha comprobado al usuario informa al DIU si se acepta al usuario de tal manera que este informa mediante un LCD y ejecuta la acción para permitir o no el acceso al área restringida.

Este dispositivo contiene:

- La cámara digital.
- Las dos matrices utilizadas para la iluminación.
- Un teclado matricial.
- Una pantalla de cristal liquido (LCD).
- Un circuito de control para abrir una cerradura eléctrica.
- Un microcontrolador PIC16F877.
- Interfaz de comunicación serial RS-232.

El dispositivo esta controlado por el microcontrolador el cual manipula el teclado, el LCD y el circuito de la cerradura, todo esto de acuerdo al intercambio de información con el sistema de autenticación, el cual mediante un protocolo RS-232 informa los resultados de la búsqueda del PIN en la base de datos y del tratamiento y reconocimiento de la imagen digital.

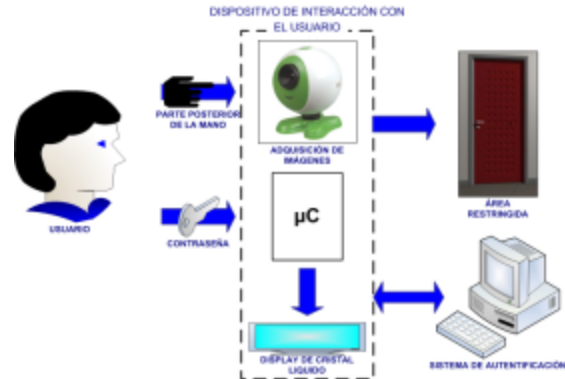


Fig. 8: Diagrama de bloques del DIU

En la figura 9 se muestra el dispositivo desarrollado para este trabajo y se muestran los componentes con los cuales el usuario interactúa.

La base que se muestra en la figura es un prototipo y presenta limitaciones con respecto a los tamaños de mano que puede trabajar. En general es adecuado para personas adultas pero presenta inconvenientes por ingreso de iluminación para niños o adultos con manos pequeñas.

En términos generales el DIU captura el PIN a través del teclado matricial, lo envía mediante serial a Matlab y espera la orden de apertura o no. Dentro de este aparato están los circuitos necesarios para su funcionamiento.



Fig. 9: Dispositivo de interacción con el usuario desarrollado

6. DESEMPEÑO DEL SISTEMA

Una vez el sistema esta totalmente definido es necesario establecer el nivel de fiabilidad que ofrece en el proceso de autenticación. Obtener un porcentaje de este tipo representa un problema estadístico, donde se pretende establecer una media de eficacia en la etapa de reconocimiento.

A partir de la red seleccionada para la tarea de reconocimiento se tomaron diferentes valores de la respuesta ante las imágenes disponibles en la base de datos. Para ilustrar el procedimiento seguido se muestran los resultados probar el comportamiento para 30 imágenes de 3 usuarios diferentes

Para estos datos se realizó un análisis de varianzas mejor conocido como ANOVA, con el fin de establecer si es posible plantear una hipótesis sobre la eficiencia global de las redes neuronales del sistema.

En la tabla 1 se presenta un resumen de los datos.

Tabla. 1. Resumen de los datos de desempeño para 3 usuarios

USUARIO	MEDIA	VARIANZA	MIN	MAX
1	99,351	1,402	95,103	100
2	99,443	1,056	96,590	100
3	99,137	1,308	95,899	100

A partir de esta compilación se realizó el ANOVA, obteniendo como resultado que la eficiencia del sistema de autenticación es del 99.31% (lo cual es una hipótesis), con un nivel de confianza del 95%.

Esta eficiencia es elevada y supone cierto control en la ubicación de la mano de parte del usuario, ya que las imágenes capturadas para la base de datos fueron bajo la supervisión de los autores del proyecto, motivo por el cual el sistema puede no presentar el valor de eficiencia planteado, eso si, debido principalmente a translaciones o rotaciones bruscas con respecto a las muestras tomadas inicialmente.

Otro aspecto de interés a la hora de presentar el sistema esta relacionado con los tiempos de operación. Para esto se midieron 30 valores de tiempo para hacer una estimación sobre el valor promedio para el tiempo de procesamiento. Suponiendo que los datos siguen una distribución de probabilidad normal se estableció que el tiempo de autenticación es de 1,629 segundos, con un nivel de significación del 99%.

REFERENCIAS

- [1]. B. Millar, "Vital Signs of Identity", IEEE Spectrum, Vol. 31, No. 2, pp. 22-30, 1994.
- [2]. Tapiador M. Marino. *Tecnologías biométricas aplicadas a la seguridad*, Alfaomega, 2005.
- [3]. Zai Jian Jia Li, Miguel Ángel Ferrer Ballester, Carlos M. Travieso and B. Alonso, *Biometric*
- [4]. Arturo de la Escalera Hueso. *Visión por Computadora, Fundamentos y Métodos*. Pearson Educación, S.A., Madrid, 2001.
- [5]. Universidad Nacional de Quilmes. Ingeniería en Automatización y Control Industrial [en línea]. *Visión Artificial. Filtrado frecuencial*. Octubre de 2005. Disponible en: <http://iaci.unq.edu.ar/materias/vision/apuntes.htm>
- [6]. Universidad Nacional de Quilmes. Ingeniería en Automatización y Control Industrial [en línea]. *Visión Artificial. Segmentación por Umbralizacion. Método otsu*. Octubre de 2005. Disponible en: <http://iaci.unq.edu.ar/materias/vision/apuntes.htm>
- [7]. Gonzalo Pajares Martinsanz. Jesús Manuel. *Visión por computador. Imágenes digitales y aplicaciones*. México, Alfaomega, 2002.
- [8]. Hussain, Zahid. *Digital image processing. Practical applications of parallel. Processing techniques*. New York: Ellis Horwood, 1991.
- [9]. Gonzalez, Rafael A. Woods, Richard E. Eddins, Steven L. *Digital Image Processing: Using Matlab*. Upper Saddle: Pearson Education, 2004.
- [10]. Castleman, Kenneth R. *Digital image processing*. Englewood: Prentice Hall, 1996.
- [11]. Rafael Gonzáles, Richard Woods. *Tratamiento digital de imágenes*. Delaware Addison Wesley c1996.