## VI. Brief Introduction for Acoustics

### [参考資料]

- ●王小川,"語音訊號處理",全華出版,台北,民國94年。
- T. F. Quatieri, *Discrete-Time Speech Signal Processing: Principle and Practice*, Pearson Education Taiwan, Taipei, 2005.
- L. R. Rabiner and R. W. Schafer, *Digital Processing of Speech Signals*, Prentice-Hall, 1978.
- 張智星教授網頁 http://neural.cs.nthu.edu.tw/jang/
- P. Filippi, *Acoustics: Basic Physics, Theory, and Methods*, Academic Press, San Diego, 1999.

### ● 6-A 聲音的相關常識

人耳可以辨識頻率: 20Hz~20000Hz

說話:150~2000Hz

電話系統頻域:小於 3500Hz

電腦音效卡取樣頻率:44100Hz (最新技術可達192K)

(一般用 22050Hz, 11025Hz 即可)

> 20000Hz: 超音波 (ultrasound)

< 20Hz: 次聲波 (infrasound)

波長較長->傳播距離較遠,但容易散射

波長較短->衰減較快,但傳播方向較接近直線

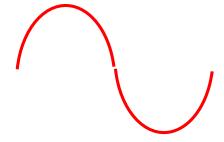
- 一般聲音檔格式:
  - (1) 取樣頻率 22050Hz
  - (2) 單聲道或雙聲道
  - (3) 每筆資料用8個bit來表示
- 電腦中沒有經過任何壓縮的聲音檔: \*.wav

Q: What is the data size of a song without compression?

• 數位電話取樣頻率:8000Hz

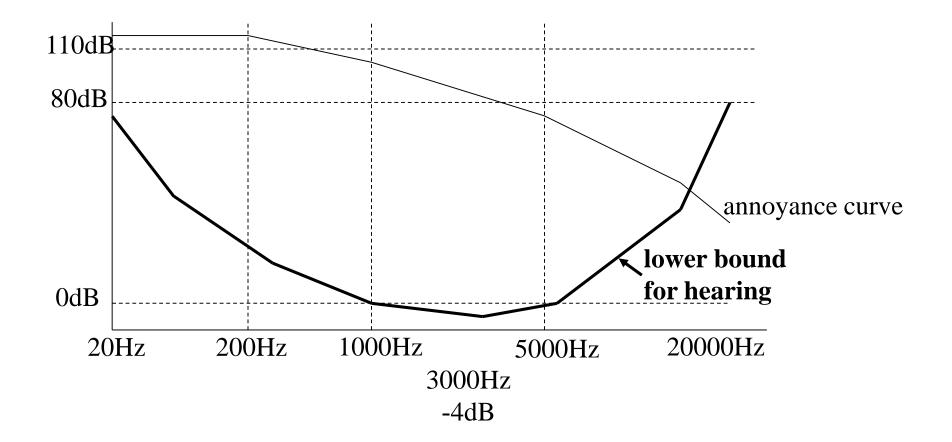
聲音在空氣中傳播速度: 每秒340公尺(15°C時) 所以,人類對3000Hz左右頻率的聲音最敏感

(一般人, 耳翼到鼓膜之間的距離: 2.7公分)



附: (1) 每增加1°C, 聲音的速度增加 0.6 m/sec

(2) 聲音在水中的傳播速度是 1500 m/sec 在鋁棒中的傳播速度是 5000 m/sec



• dB: 分貝  $10\log_{10}(P/C)$ , 其中P為音強(正比於振福的平方); C為0dB 時的音強

每增加10dB,音強增加10倍;每增加3dB,音強增加2倍; 所幸,內耳的振動不會正比於聲壓

• 人對於頻率的分辨能力,是由頻率的「比」決定

對人類而言,300Hz和400Hz之間的差別,與3000Hz和4000Hz之間的差別是相同的

## • 6-B Music Signal

電子琴 Do 的頻率: 低音 Do: 131.32 Hz

中音 Do: 261.63 Hz

高音 Do: 523.26 Hz

更高音 Do: 1046.52 Hz, .......

音樂每增加八度音,頻率變為2倍

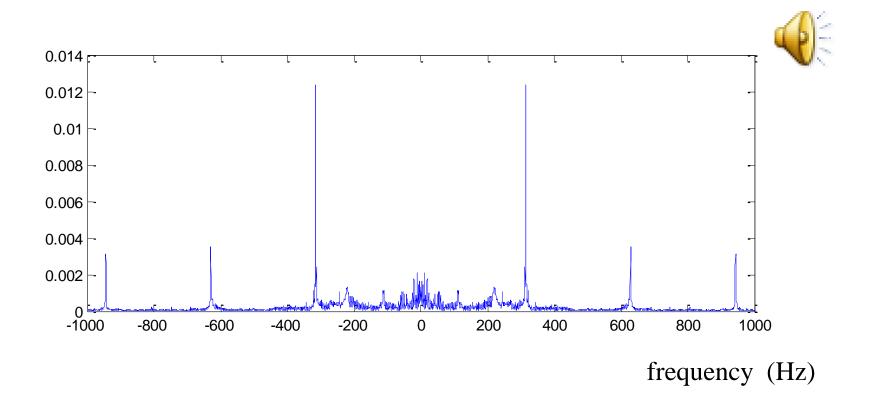
每一音階有12個半音

增加一個半音,頻率增加 21/12 倍 (1.0595 倍)

	Do	升Do	Re	升Re	Mi	Fa	升Fa	So	升So	La	升La	Si
Hz	262	277	294	311	330	349	370	392	415	440	466	494

音樂通常會出現「和弦」(chord)的現象

除了基頻  $f_0$  Hz 之外,也會出現  $2f_0$  Hz,  $3f_0$  Hz,  $4f_0$  Hz,.....的頻率



### 為什麼會產生和弦?

以共振的觀點:

聲音信號是一個 periodic signal,但是不一定是 sinusoid

## ● 6-C 語音處理的工作

- (1) 語音編碼 (Speech Coding)
- (2) 語音合成 (Speech Synthesis)
- (3) 語音增強 (Speech Enhancement)

### 前三項目前基本上已經很成功

- (4) 語音辨認 (Speech Recognition)
  - 音素→音節→詞→句→整段話
  - 目前已有很高的辨識率
- (5) 說話人辨認 (Speaker Recognition)
- (6) 其他:語意,語言,情緒

## ● 6-D 語音的辨認

音素→音節→詞→句→整段話 音素:相當於一個音標

- (1) Spectrum Analysis
  Time-Frequency Analysis
- (2) Cepstrum
- (3) Correlation for Words

## ◎ 6-E 子音和母音

クタロロか去ろか《万厂リくT 出イアロアちム Y でさせ あて 幺 ヌ ワ り オ ム ル ー メ 山

母音: Y で さ せ あ へ 幺 ヌ ワ り 尤 ム ル ー メ 山

雙母音: 历入幺又

母音+濁音: ワケオム

子音: クタロロカムろめ《万厂リく丁里彳戸囚卫ちム

	5	夕	П	ヒ	分	な	3	为	<b>(</b> (	万	厂	Ч	<	T
漢語拚音	b	p	m	f	d	t	n	1	g	k	h	j	q	X
通用拚音	b	p	m	f	d	t	n	1	g	k	h	j	С	S

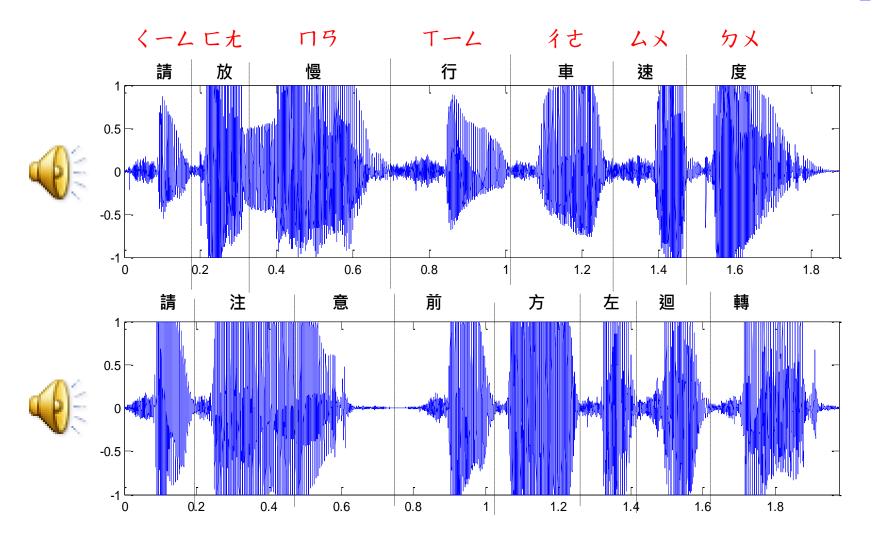
	出	1	7	<u> </u>	P	ち	4	Y	ट	さ	せ	历	7	幺
漢語拚音	zh	ch	sh	r	Z	С	S	a	О	e	e	ai	ei	ao
通用拚音	jh	ch	sh	r	Z	С	S	a	О	e	e	ai	ei	ao

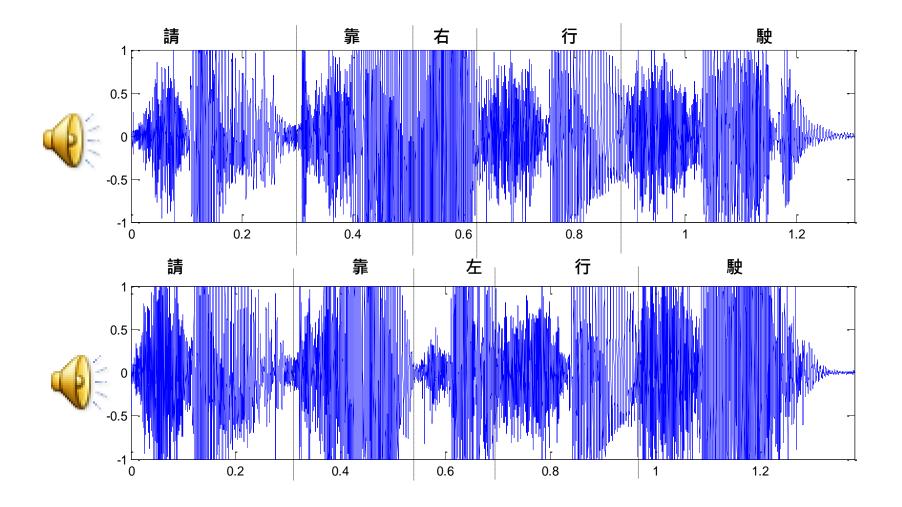
	ヌ	9	4	尤	4	儿	_	メ	Ц
漢語拚音	ou	an	en	ang	eng	er	i, y	u, w	yu, iu
通用拚音	ou	an	en	ang	eng	er	i, y	u, w	yu, iu

母音: 依唇型而定

子音: 在口腔,鼻腔中某些部位將氣流暫時堵住後放開

子音的能量小,頻率偏高,時間較短,出現在母音前 母音的能量大,頻率偏低,時間較長,出現在子音後或獨立出現





$$X(z) = R(z)H(z)G(z)E_p(z)$$

R(z):嘴唇模型,H(z):口腔模型,G(z):聲帶模型

Ep(z):輸入(假設為週期脈衝)

音量和  $E_p(z)$ , G(z) 有關 子音和 H(z), R(z)有關 母音和 R(z)有關 • 分析一個聲音信號的頻譜:

#### 用 Windowed Fourier Transform

#### 或稱作 Short-Time Fourier Transform

• Fourier transform

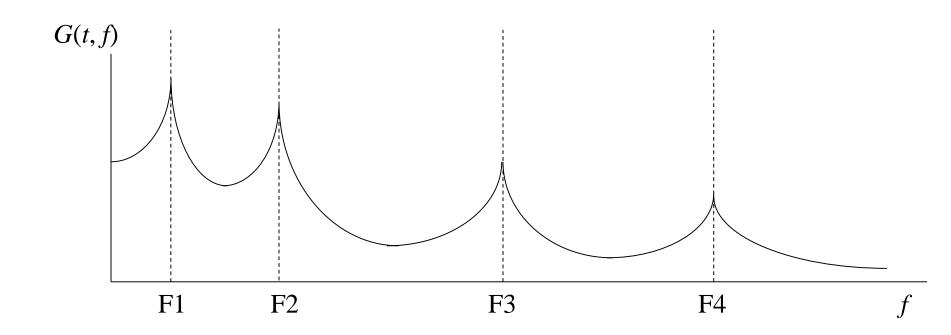
$$G(f) = \int_{-\infty}^{\infty} g(t)e^{-j2\pi ft}dt$$

Windowed Fourier transform

$$G(f) = \int_{t_0 - B}^{t_0 + B} g(t)e^{-j2\pi f t}dt$$
 強調  $t = t_0$  附近的區域

或 
$$G(t,f) = \int_{-\infty}^{\infty} w(t-\tau)g(\tau)e^{-j2\pi f\tau}d\tau$$

典型的聲音頻譜(不考慮倍頻):



頻譜上,大部分的地方都不等於0。 出現幾個 peaks 值

可以依據 peaks 的位置來辨別母音

母音 peaks 處的頻率 (Hz) (不考慮倍頻):

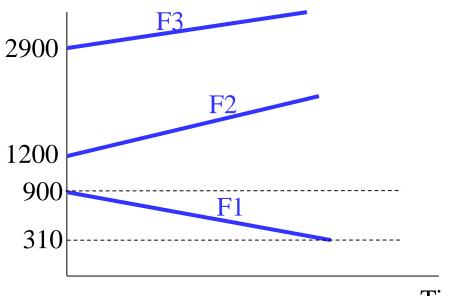
		男聲		女聲					
	F1	F2	F3	F1	F2	F3			
Y	900	1200	2900	1100	1350	3100			
ट	560	800	3000	730	1100	3200			
さ	560	1090	3000	790	1250	3100			
せ	500	2100	3100	600	2400	3300			
	310	2300	3300	360	3000	3500			
X	370	540	3400	460	820	3700			
Ц	300	2100	3400	350	2600	3200			
儿	580	1500	3200	760	1700	3200			

原則上: (1) 嘴唇的大小,決定F1

(2) 舌面的高低, 決定 F2-F1

頻譜隨時間而改變,一開使始像第一個母音,後變得像另一個母音

历 的頻譜 的 peaks位置



Time

## ◎ 6-F 語意學的角色

以「語意學」或「機率」來補足語音辨識的不足

### • 當前主流的語音辨識技術:

Mel-Frequency Cepstrum + 語意分析 + Machine Learning (人工智慧的一種)

# 附錄七之一:線性代數觀念補充

- (1) x 和 y 兩個向量的內積可表示成 < x | y >
- (2) 兩個互相正交(orthogonal)或垂直(perpendicular)的向量,其內積為0。可表示成: $\langle \mathbf{x} | \mathbf{y} \rangle = 0$  或  $\langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle = 0$
- (3) 令 S 為內積空間V的一組正交集合(set)且由非零向量構成,

其中 
$$\mathbf{x} = \sum_{\mathbf{y} \in S} a_{\mathbf{y}} \mathbf{y}, \quad a_{\mathbf{y}} = \frac{\langle \mathbf{x} | \mathbf{y} \rangle}{\langle \mathbf{y} | \mathbf{y} \rangle}$$

如果 S 是由一組正規集合(orthonormal set)構成,那麼  $a_y = \langle \mathbf{x} | \mathbf{y} \rangle$ 

(4) Gram-Schmidt algorithm: 對於內積空間V的任意一組基底 $< x_1, x_2, ..., x_n >$ 

,我們可以透過這演算法找到一組正交基底 < y<sub>1</sub>,y<sub>2</sub>,...,y<sub>n</sub> >

$$\mathbf{y_j} = \mathbf{x_j} - \sum_{i=1}^{j-1} \frac{\langle \mathbf{x_j} | \mathbf{y_i} \rangle}{\langle \mathbf{y_i} | \mathbf{y_i} \rangle} \mathbf{y_i}$$
 for each  $j = 2,...,n$ 

幾何意義:把  $X_j$  在  $y_1, y_2, ..., y_{j-1}$ 上面的分向量全都從向量  $X_j$  身上扣掉之後,剩下的向量  $y_j$ 自然就會跟  $y_1, y_2, ..., y_{j-1}$  垂直。

(5) Solving  $\mathbf{A}\mathbf{x} = \mathbf{b}$  but  $size(\mathbf{A}) = m \times n$  and  $\mathbf{b} \in F^m$ , m > n

Interpolation Theorem (插值定理)

- 1. For any inner-product function of  $F^m$ , there exists a vector  $\mathbf{z}$  that minimizes  $\|\mathbf{A}\mathbf{z} \mathbf{b}\|$  where  $\mathbf{z} \in F^n$
- 2. If rank( $\mathbf{A}$ ) = n, then  $\mathbf{z} = (\mathbf{A}^H \mathbf{A})^{-1} \mathbf{A}^H \mathbf{b}$  is the unique minimizer of  $\|\mathbf{A}\mathbf{z} \mathbf{b}\|$

## 附錄七之二: PCA and SVD

PCA (principle component analysis) 是資料分析和影像處理當中常用到的數學方法,用來分析資料的「主要成分」或是影像中物體的「主軸」。

它其實和各位同學在高中和大一線代所學的回歸線 (regressive line) 很類似。回歸線是用一條一維 (one-dimensional) 的直線來近似二維 (two-dimensional) 的資料,而 PCA 則是用 M-dimensional data 來近似 N-dimensional data ,其中M小於等於N

在講解PCA 之前,先介紹什麼是 SVD (singular value decomposition)

我們在大一的時候,都已經學到該如何對於  $N \times N$  的矩陣做 eigenvector -eigenvalue decomposition

那麼.....

當一個矩陣的 size 為 *M* x *N* , 且 *M* 和 *N* 不相等時,我們該如何對它來做 eigenvector-eigenvalue decomposition?

#### SVD 的流程:

假設  $\mathbf{A}$  是一個  $M \times N$  的矩陣。 (Step 1) 計算

$$\mathbf{B} = \mathbf{A}^{\mathbf{H}} \mathbf{A} \qquad \mathbf{C} = \mathbf{A} \mathbf{A}^{\mathbf{H}}$$

注意, $\mathbf{B}$  是  $N \times N$  的矩陣,而  $\mathbf{C}$  是  $M \times M$  的矩陣。上標 $\mathbf{H}$ 代表 Hermitian matrix,相當於做共軛轉置。

(Step 2) 接著, 對 B 和 C 做 eigenvector-eigenvalue decomposition

$$\mathbf{B} = \mathbf{V}\mathbf{D}\mathbf{V}^{-1} \qquad \mathbf{C} = \mathbf{U}\boldsymbol{\Lambda}\mathbf{U}^{-1}$$

其中 V 的每一個 column 是 B 的 eigenvector (with normalization), U 的 每一個 column 是 C 的 eigenvector (with normalization),  $\Lambda$  和 D 都是 對角矩陣,  $\Lambda$  和 D 對角線上的 entries 是 B 和 C 的 eigenvalues。並假設 eigenvectors 根據 eigenvalues 的大小排序 (由大到小)

Note: 值得注意的是,由於  $\mathbf{B} = \mathbf{B^H}$  且  $\mathbf{C} = \mathbf{C^H}$ ,所以  $\mathbf{B}$  和  $\mathbf{C}$  的 eigenvectors 皆各自形成一個 orthogonal set。經過適當的 normalization 使得  $\mathbf{U}$  和  $\mathbf{V}$  的 column 自己和自己的內積為  $\mathbf{1}$  之後,  $\mathbf{U^{-1}} = \mathbf{U^H}$  和  $\mathbf{V^{-1}} = \mathbf{V^H}$ 將滿足。因此, $\mathbf{B}$  和  $\mathbf{C}$  可以表示成

$$\mathbf{B} = \mathbf{V}\mathbf{D}\mathbf{V}^{\mathbf{H}} \qquad \mathbf{C} = \mathbf{U}\boldsymbol{\Lambda}\mathbf{U}^{\mathbf{H}}$$

注意,V和U是unitary matrix

(Step 3) 計算

$$S_1 = U^H AV$$
  $S = |S_1|$  取絕對值

S 是一個  $M \times N$  的矩陣,只有在 S[n, n] (n = 1, 2, ..., min(M, N)) 的地方不為 0

(Step 4) 若  $S_1[n,n] < 0$ , 改變 U 第 n 個 column 的正負號

即完成 SVD

$$A = USV^{H}$$

A也可以表示為

$$\mathbf{A} = \lambda_1 \mathbf{u}_1 \mathbf{v}_1^{\mathrm{T}} + \lambda_2 \mathbf{u}_2 \mathbf{v}_2^{\mathrm{T}} + \dots + \lambda_k \mathbf{u}_k \mathbf{v}_k^{\mathrm{T}}$$

其中
$$\lambda_n = S[n, n], k = \min(M, N)$$

註: Matlab 有內建的 svd 指令可以計算 SVD

從 SVD 到 PCA (principle component analysis, 主成份分析)

$$\mathbf{A} = \lambda_1 \mathbf{u_1} \mathbf{v_1}^{\mathrm{T}} + \lambda_2 \mathbf{u_2} \mathbf{v_2}^{\mathrm{T}} + \dots + \lambda_k \mathbf{u_k} \mathbf{v_k}^{\mathrm{T}}$$
  $k = \min(M, N)$ 

若 
$$\lambda_1 \ge \lambda_2 \ge \lambda_3 \ge \ldots \ge \lambda_k$$

$$A_{\mathbf{u}_{1}}\mathbf{v}_{1}^{\mathbf{T}}$$
 是 A 矩陣的最主要的成份

$$\lambda_2 \mathbf{u}_2 \mathbf{v}_2^{\mathrm{T}}$$
 是 A 矩陣的第二主要的成份

 $\lambda_{\mathbf{u}_{\mathbf{k}}}\mathbf{v}_{\mathbf{k}}^{\mathbf{T}}$  是A 矩陣的最不重要的成份

若為了壓縮或是去除雜訊的考量,可以選擇 h < k,使得 A 可以 近似成

$$\mathbf{A} \cong \lambda_1 \mathbf{u_1} \mathbf{v_1}^{\mathrm{T}} + \lambda_2 \mathbf{u_2} \mathbf{v_2}^{\mathrm{T}} + \dots + \lambda_h \mathbf{u_h} \mathbf{v_h}^{\mathrm{T}}$$

#### PCA 的流程

假設現在有M筆資料,每一筆資料為N dimension

$$\mathbf{g_1} = [f_{1,1} \ f_{1,2}, \dots, f_{1,N}]$$

$$\mathbf{g_2} = [f_{2,1} \ f_{2,2}, \dots, f_{2,N}]$$

$$\vdots$$

$$\mathbf{g_M} = [f_{M,1} \ f_{M,2}, \dots, f_{M,N}]$$

(Step 1) 扣掉平均值,形成新的 data

$$\mathbf{d_m} = \begin{bmatrix} e_{m,1} & e_{m,2} & \cdots & e_{m,N} \end{bmatrix} \qquad m = 1, 2, \dots, M$$
 其中  $e_{m,n} = f_{m,n} - \tilde{f}_n, \qquad \tilde{f}_n = \frac{1}{M} \sum_{m=1}^M f_{m,n}$ 

(Step 2) 形成 M x N 的矩陣 A

**A** 的第 m 個 row 為  $d_m$ , m = 1, 2, ..., M

### (Step 3) 對A做SVD分解

$$\mathbf{A} = \mathbf{U}\mathbf{S}\mathbf{V}^{\mathbf{H}}$$

$$= \lambda_{1}\mathbf{u}_{1}\mathbf{v}_{1}^{\mathbf{T}} + \lambda_{2}\mathbf{u}_{2}\mathbf{v}_{2}^{\mathbf{T}} + \cdots + \lambda_{k}\mathbf{u}_{k}\mathbf{v}_{k}^{\mathbf{T}} \qquad k = \min(M, N)$$

$$\lambda_{1} \geq \lambda_{2} \geq \lambda_{3} \geq \cdots \geq \lambda_{k}$$

(Step 4) 將 A 近似成

$$\mathbf{A} \cong \lambda_1 \mathbf{u_1} \mathbf{v_1}^{\mathrm{T}} + \lambda_2 \mathbf{u_2} \mathbf{v_2}^{\mathrm{T}} + \dots + \lambda_h \mathbf{u_h} \mathbf{v_h}^{\mathrm{T}}$$

則每一筆資料可以近似為

$$g_{\mathbf{m}} \cong \lambda_1 u_1[m] \mathbf{v_1^T} + \lambda_2 u_2[m] \mathbf{v_2^T} + \dots + \lambda_h u_h[m] \mathbf{v_h^T} + \begin{bmatrix} \tilde{f}_1 & \tilde{f}_2 & \dots & \tilde{f}_N \end{bmatrix}$$

除了平均值  $\left[ \tilde{f}_1 \quad \tilde{f}_2 \quad \cdots \quad \tilde{f}_N \right]$  之外

 $\mathbf{v_1}^{\mathsf{T}}$ 是資料的最主要成分, $\mathbf{v_2}^{\mathsf{T}}$ 是資料的次主要成分,  $\mathbf{v_3}^{\mathsf{T}}$ 是資料的第三主要成分,以此類推

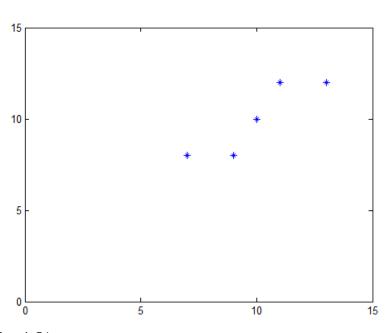
### Example of PCA

假設在一個二維的空間中,有5個點,座標分別是

(7,8), (9,8), (10,10), (11,12), (13,12)

$$M = 5, N = 2$$

試求這五個點的 PCA (即回歸線)



(Step 1) 將這五個座標點減去平均值 (10, 10) (-3, -2), (-1 -2), (0, 0), (1, 2), (3, 2)

(Step 2) 形成 5x2 的 matrix 
$$A = \begin{bmatrix} -3 & -2 \\ -1 & -2 \\ 0 & 0 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}$$

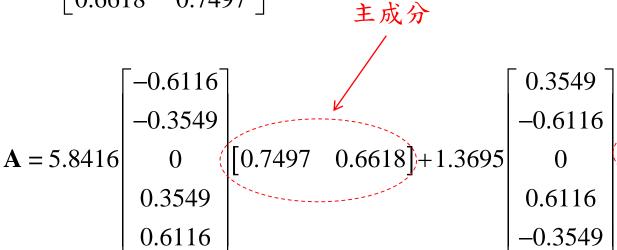
### (Step 3) 計算 SVD

$$A = USV^{H}$$

$$\mathbf{U} = \begin{bmatrix} -0.6116 & 0.3549 & 0 & 0.0393 & 0.7060 \\ -0.3549 & -0.6116 & 0 & 0.7060 & -0.0393 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0.3549 & 0.6116 & 0 & 0.7060 & -0.0393 \\ 0.6116 & -0.3549 & 0 & 0.0393 & 0.7060 \end{bmatrix}$$

$$\mathbf{S} = \begin{bmatrix} 5.8416 & 0 \\ 0 & 1.3695 \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\mathbf{V} = \begin{bmatrix} 0.7497 & -0.6618 \\ 0.6618 & 0.7497 \end{bmatrix}$$



次要成分 [-0.6618 0.7497] (Step 4) 得到主成分 [0.7497 0.6618]

這五個座標點可以近似成

$$5.8416 \cdot u_m [0.7497 \quad 0.6618] + [10 \quad 10] \qquad m = 1, 2, ..., 5$$
  
 $u_1 = -0.6116, \quad u_2 = -0.3549, \quad u_3 = 0, \quad u_4 = 0.3549, \quad u_5 = 0.6116$ 

回歸線

[10 10] + 
$$c$$
 [0.7497 0.6618]  $c \in (-\infty, \infty)$ 

