

Projet auralisation

Comparaison de différents facteurs sur le procédé d'auralisation

L2 SPI

Année universitaire 2012-2013

Sommaire

I.	Etat de l'art	2
II.	Principe de l'auralisation	2
III.	Essais Préliminaires	3
III.A.	Fenêtrage temporel des réponses impulsionnelles	3
III.B.	Réduction du temps de calcul : procédé de convolution	4
III.C.	Utilisation d'un ballon de baudruche	6
IV.	Comparaison monaural/binaural	7

Pour le public, l’acoustique est un domaine s’appliquant principalement aux salles. Bien que la majorité pense à l’amélioration des performances acoustiques, l’étude réelle autour des salles va beaucoup plus loin. La reproduction des conditions d’écoute dans une salle donnée (réelle ou virtuelle) est un sujet important. Il s’agit d’une application à la frontière entre acoustique des salles et réalité virtuelle, le tout teinté de psychoacoustique. Dans les domaines s’approchant, on citera notamment la reproduction de transducteurs (en captation ou reproduction).

Le fait de recréer la modification d’un son par une salle à partir de mesures ou de calculs s’appelle l’*auralisation*. L’auralisation est d’ailleurs définie ainsi dans l’ouvrage de Michael Vorländer [Vor08] :

L’auralisation est une technique visant à créer des fichiers sonores écoutables depuis des données (simulées, mesurées ou synthétisées) numériques.

Afin de mettre en œuvre une comparaison de l’influence de différents facteurs sur la qualité d’une auralisation, une série de mesures est effectuée (réponses impulsionnelles – RI – binaurales et monaurales, sons en salles cibles, etc...). Ensuite, les signaux mesurés sont convolués avec les RI et le résultat est écouté et qualifié. Finalement, la comparaison même prend forme et les résultats sont consignés et interprétés : il s’agit alors de comparer le résultat obtenu par convolution «*mathématique*» avec le rendu réel (convolution «*physique*» en jouant le son en salle cible) et ce en variant divers paramètres (RI monaurale/binaurale, mode de convolution, etc...).

I. Etat de l’art

Les premiers essais se rapportant à l’auralisation ont été faits par Spandöck et coll. en 1929. Ces travaux ont été repris et améliorés après l’apparition des ordinateurs ; en utilisant cette nouvelle puissance de calcul et, vers la fin des années 1960, le premier logiciel de simulation d’acoustique des salles fut développé (Krokstad) [Vor08].

Le mot «auralisation» lui-même fut utilisé pour la première fois par Kleiner et coll. dans l’article Auralization – An Overview [KDS93].

Dans la somme des techniques utilisées pour aboutir à la reproduction des conditions acoustiques d’une salle, deux reviennent principalement :

- utilisation de
- ray-tracing ;
- utilisation de systèmes source-image.

Les deux sont connues depuis longtemps et éprouvées, elles peuvent parallèlement être améliorées de la prise en compte de divers facteurs :

- diffusion (aléatoire ou déterminée)
- absorption

II. Principe de l’auralisation

Nous allons nous intéresser dans ce projet uniquement à des salles en taille réelle avec une source et un récepteur fixes. Dans ce cas particulier, la salle à étudier peut être assimilée à un filtre linéaire invariant par translation dans le temps. Pour qu’un système puisse être considéré comme linéaire, il suffit que pour des entrées $x_1(t)$ et $x_2(t)$ et leurs sorties respectives $y_1(t)$ et $y_2(t)$ on ait :

$$\alpha x_1(t) + \gamma x_2(t) \Leftrightarrow \alpha y_1(t) + \gamma y_2(t) \quad (1)$$

. Dans notre cas, si 2 sons d'enveloppes et d'amplitude différentes sont émis dans une salle, il paraît logique que ces sons n'interagissent pas entre eux et que par conséquent cette équation soit vérifiée dans le cas de l'émission d'un son dans une salle avec un émetteur et récepteur fixes. On peut dire qu'un système est invariant par translation dans le temps si, alors qu'à un temps t une entrée $x(t)$ est reliée à une sortie $y(t)$ on a pour un temps $t + \tau$ une entrée $x(t + \tau)$ liée à une sortie $y(t + \tau)$ (voir figure 1).

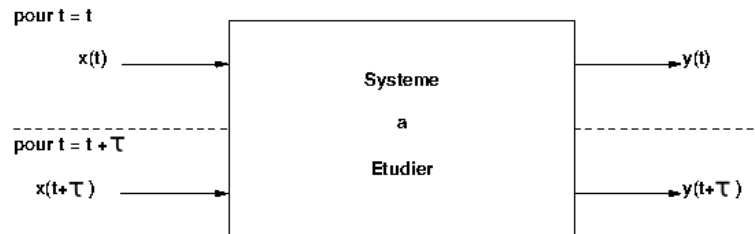


FIGURE 1 – Le système à étudier est considéré invariant par translation dans le temps si on peut lier les entrées aux sorties par une fonction de transfert immuable pendant le temps considéré.

Dans notre cas, à la condition que ni l'émetteur ni le récepteur ne change de position et que les conditions extérieures ne fluctuent pas trop (température, pression ambiante), la réponse d'une salle à un son donné n'a *a priori* aucune raison de varier dans le temps. Une salle peut donc bien être approximée à un système linéaire. On a donc le système présenté figure ??.

III. Essais Préliminaires

Avant de chercher à comparer différentes techniques d'auralisation, une étude des moyens de comparaison et divers essais préliminaires sont menés.

III.A. Fenêtrage temporel des réponses impulsionnelles

Lors de la prise de réponses impulsionnelles, afin de ne pas dégrader l'information en «coupant» les réflexions les plus tardives, les mesures sont faites sur des temps assez longs (voir figure 2) ;

De telles mesures posent plusieurs soucis, d'abord en terme de stockage mais aussi en terme de temps de calcul.

Les mesures de RI sont donc fenêtrées pour éliminer les blancs avant et après du traitement. Afin de conserver les fichiers originaux et d'éviter l'apparition d'incohérences dans les fichiers de mesures, les fenêtrages sont codés en dur dans les scripts de traitement et les fichiers de mesures sont laissés tels quels.

Il semble intéressant enfin de regarder quelle influence a le fenêtrage d'une RI sur le processus d'auralisation.

Après deux tests, il apparaît que le fenêtrage des RI apporte un gain non négligeable en terme de temps de calculs¹. Toutefois, comme le montre la figure 3, on remarque que les spectres de signaux convolués avec une RI fenêtrée d'une part et non fenêtrés de l'autre ne sont pas identiques. Il faut malgré tout préciser que perceptivement l'utilisation d'une RI fenêtrée rend le son plus net et moins bruité (plus réaliste en fait). Cela vient probablement de l'élimination par fenêtrage du bruit de fond avant et après le son utile.

1. une partie des calculs étant faits sur une machine peu puissante, cette composante est importante

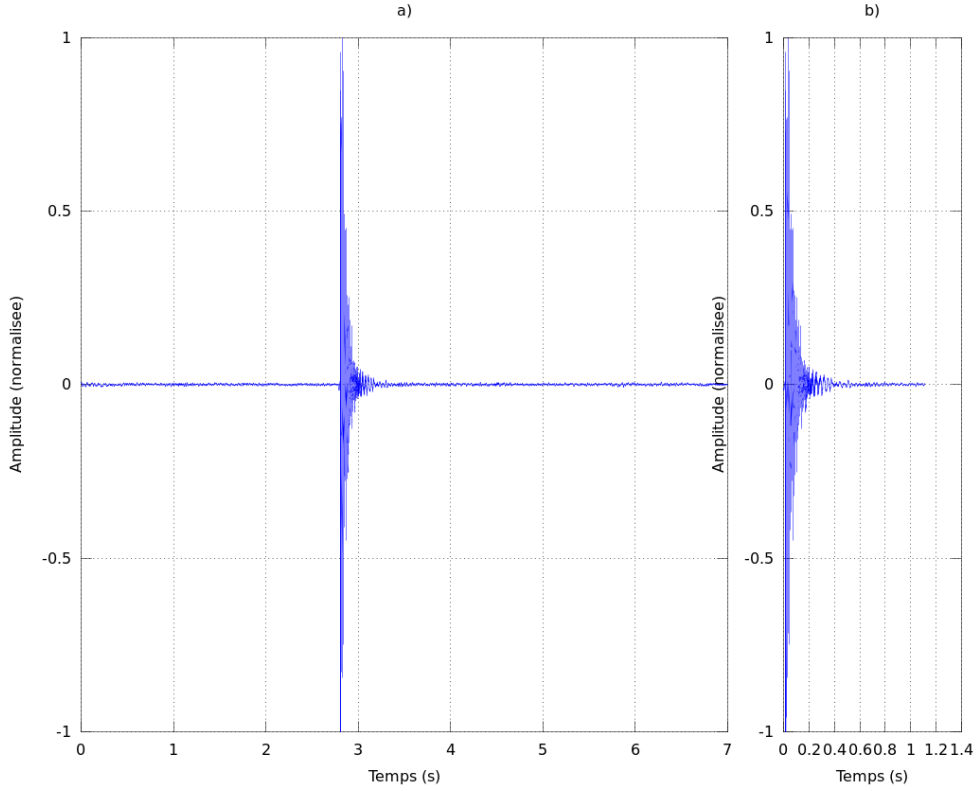


FIGURE 2 – Une des RI mesurées avant le fenêtrage (ici, le canal gauche d’une RI binaurale en salle Mersenne). La figure a) montre la RI avant fenêtrage et la figure b) la même RI après fenêtrage

III.B. Réduction du temps de calcul : procédé de convolution

La convolution est une opération mathématique très gourmande en temps processeur et en mémoire. Même si elle peut être assez facilement parallélisée², ces deux solutions étaient hors de portée ici.

La convolution joue dans le projet un rôle central puisqu’elle est l’outil permettant de passer d’une RI et d’un son anéchoïque à un résultat sonore représentant la façon dont l’espace lié à la RI aurait modifié le son (voir figure 4).

La transformée de Fourier (TF) est une opération qui n’est pas strictement réversible et qui entraîne une légère perte de données :

$$TF^{-1} \{TF \{s(t)\}\} \approx s(t)$$

La fonction `conv()` proposée par MATLAB[®] et GNU/Octave réalise une convolution mathématique stricte (au sens discret). Celle ci est toutefois très lente sur des machines peu puissantes.

La fonction `fftconv()` proposée par GNU/Octave est par contre nettement plus rapide, elle utilise le mécanisme présenté en bas de la figure 4. Cette fonction n’est toutefois pas proposée nativement dans MATLAB[®]. Elle est réimplémentée pour le projet en s’appuyant sur un script trouvé sur le site utilisateurs du logiciel³ :

2. Soit avec des processeurs mathématiques dédiés soit avec des processeurs hautement parallèles type GPU (processeurs de carte graphique)

3. <http://www.mathworks.com/matlabcentral/fileexchange/5703-fftconv/content/fftconv.m>

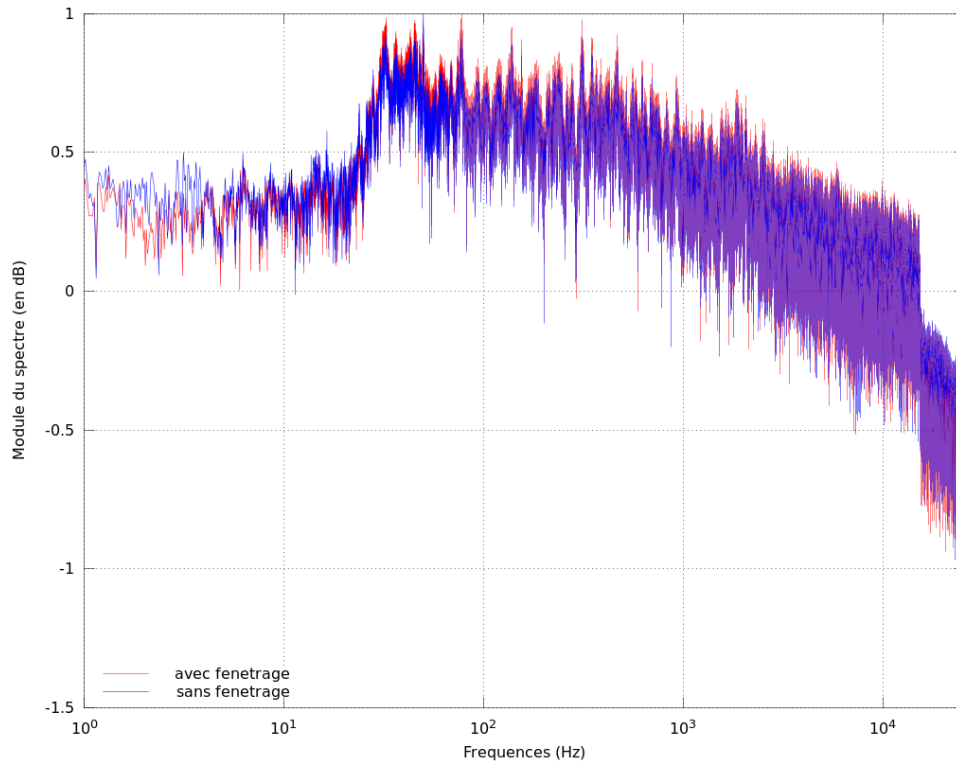


FIGURE 3 – Les spectres des sons resultant de la convolution avec une RI fenêtrée (en rouge) et non fenêtrée (en bleu). Même si les écarts sont faibles, ils existent.

```
function c = fftconv(a,b);

na = length(a);
nb = length(b);

n=na+nb;

A = fft(a,n);
B = fft(b,n);

c = ifft(A.*B,n);
c = real(c(1:na+nb-1));
```

Il semble intéressant de s'intéresser (au moins un peu) à l'erreur induite par l'utilisation de `fftconv()` plutôt que `conv`. La même convolution est réalisée avec chacune des fonctions, puis une simple distance géométrique est utilisée pour calculer la distance existant entre les deux signaux :

$$d(t) = \sqrt{|[s_1(t)]^2 - [s_2(t)]^2|}$$

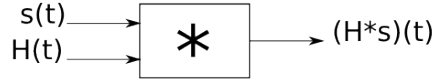
où $d(t)$ est la distance entre les signaux s_1 et s_2 au point d'abscisse t .

Le graphe obtenu est présenté en figure 5, il faut notamment noter que l'axe des ordonnées sur le graphe des distances est gradué entre $2 \cdot 10^{-7}$ et $2 \cdot 10^{-6}$.

Convolution "physique"



Convolution mathématique 1



Convolution mathématique 2

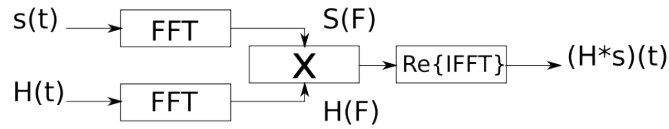


FIGURE 4 – Lien entre le projet et la convolution. En haut, la convolution «physique» (lorsque qu'un signal $s(t)$ est émis dans la salle (de réponse impulsionnelle $H(t)$). Au milieu la convolution mathématique au sens strict (*via* l'opération consacrée). En bas, la convolution mathématique en utilisant la propriété de symétrie entre convolution temporelle et multiplication fréquentielle. La chaîne du bas est plus longue mais les calculs sont plus rapides que pour celle du milieu.

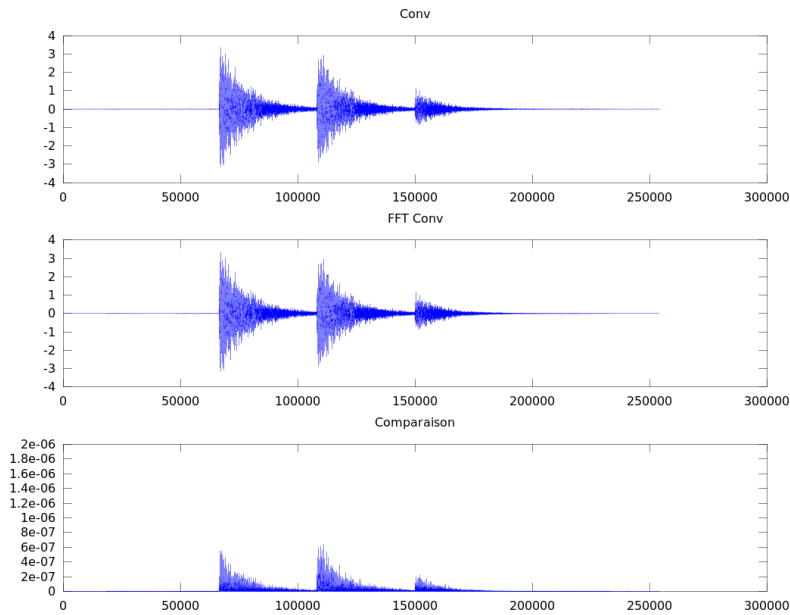


FIGURE 5 – Comparaison entre les résultats d'une même convolution avec `conv()` d'une part et `fftconv()` d'autre part. On remarque notamment que sur le graphe du bas (représentant la distance géométrique entre les 2 graphes au dessus), l'axe des ordonnées est gradué entre $2 \cdot 10^{-7}$ et $2 \cdot 10^{-6}$.

Devant la faible amplitude de l'erreur provoquée par l'utilisation de `fftconv()` et le gain en temps de calcul réalisé, cette fonction semble largement plus avantageuse que `conv()`.

III.C. Utilisation d'un ballon de baudruche

La réponse impulsionnelle d'une salle doit caractériser une salle et particulièrement les différentes réflexions induites par sa géométrie.

Afin d'avoir une mesure la plus fidèle possible à la réalité du terrain, il faut que la source utilisée pour générer l'impulsion (ou le bruit permettant la prise d'une réponse en fréquences) soit la plus omni-directionnelle possible.

L'utilisation d'un ballon de baudruche posait le souci que sa directivité est inconnue. Avec plus de temps, une caractérisation de la directivité du ballon aurait pu être intéressante.

Une telle étude semble être en cours ou avoir été réalisée au LIMSIS [Bru10], malheureusement l'étude n'est pas disponible à la consultation : pour ce projet, le ballon de baudruche sera donc considéré omnidirectionnel.

Le second inconvénient soulevé par l'utilisation d'un ballon de baudruche est que la bande passante du son généré par son éclatement n'est pas connue. Un éclatement de ballon de baudruche est donc mesuré en salle semi-anéchoïque (le spectre est visible en figure 6).

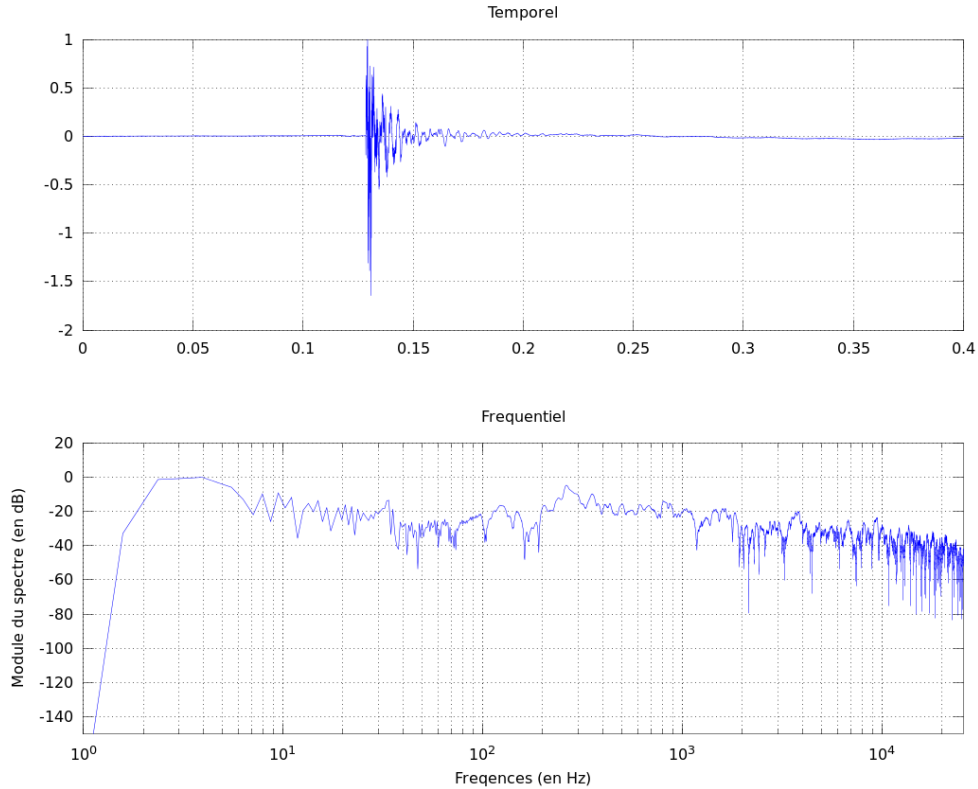


FIGURE 6 –

Enregistrement temporel de l'éclatement d'un ballon de baudruche en salle semi-anéchoïque (noter la réflexions visible en temporel) et spectre du signal.

La réponse en fréquences n'est donc clairement pas plate. On note une décroissance de -20dB par décade et une série de minima en hautes fréquences ainsi qu'un creux dans la bande 10 - 200Hz.

Une tentative de compensation des imperfections de la chaîne d'excitation est décrite dans la suite.

IV. Comparaison monaural/binaural

La perception sonore humaine est dite binaurale : c'est à dire qu'il y a deux «capteurs» (en l'occurrence de chaque côté de la tête). Cette particularité est importante dans la perception de l'espace, en effet le volume de la tête retarde la propagation du son tout en déformant celui-ci permettant ainsi un repérage dans le plan horizontal (avec une précision pouvant aller jusqu'à un degré [Vor08]). Le torse a lui aussi une influence, particulièrement pour le repérage dans le plan vertical. Au cours des mesures pour ce projet, une tête artificielle (sans torse) a été utilisé, le repérage vertical sera donc difficile à reproduire d'après nos mesures.

Bibliographie

- [Bru10] J. Brulez. Auralisation spatialisée de l'effet de salle : synthèse temps réel vs synthèse temps différé, 2010.
- [KDS93] M. Kleiner, B. Dalenback, and P. Svensson. Auralization : an overview. *AES Journal*, 41, 1993.
- [Vor08] M. Vorländer. *Auralization : Fundamentals of Acoustics, Modelling, Simulation, Algorithms and Acoustic Virtual Reality*. RWTH edition. Springer London, Limited, 2008.