直感重視の音声分析入門

@cuttlefish_math 2021年9月15日

基幹理工学部 応用数理学科 2 年

アウトライン

自己紹介

はじめに

準備編

標本化

ベクトルの内積

音声分析 (理論編)

離散時間フーリエ変換

短時間フーリエ変換

音声分析 (実践編)

スペクトル包絡

補遺

離散フーリエ変換

フーリエ変換

自己紹介

自己紹介



- · @cuttlefish_math
- · 基幹理工学部応用数理学科 2 年
- ・応用数学(音声信号処理,数値計算など)が好き
- · Web デザインたまにやってる
- よく同人イベント(コミケ, M3 など)に 行っています

はじめに

はじめに

この発表では、音声分析の方法を「直感的に」解説する. ここでいう「音声分析」とは「音声から(使いやすい)パラメータを抽出すること」とする.

音声分析は、今日さまざまな分野において活用されている。たとえば、今日紹介する「スペクトル包絡」というパラメータは、携帯電話で重要な役割を演ずる¹. また、カラオケの採点システムでは、音の高さを「基本周波数」というパラメータを推定することで算出していると考えられる².

¹このことについては[1]を参照.

²厳密には,音の高さと基本周波数は完全には対応しない[6]. しかし,とても強い関係があるので,以降はあまり区別せず扱う.

はじめに

音声分析の方法はいろいろとあるが,それらは大きく 2 つに分けられる.

- ・音声が数理モデルにしたがうと仮定し,モデルのパラメータ を推定する
- ・音声に数理モデルを仮定せず、普遍的な手法でパラメータを 作成する

今回扱うのは主に後者の手法である(最後に示す「線形予測分析」だけは前者).

準備編

準備編:標本化

コンピュータで音声信号を扱うには,まず標本化という操作が必要になる. 標本化とは,絶え間なく流れてくる音声信号を時間が Δt だけ経つごとに記録し続けて,連続信号を離散信号に変換する操作である.

要するに,連続信号 x(t) から,離散信号 $x[n]=x(n\Delta t)$ を得る操作が標本化である.

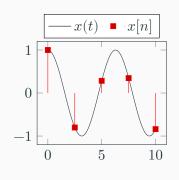


図 1: 標本化の様子

実ベクトル $\vec{x}=(x_0,x_1,x_2)$ と $\vec{y}=(y_0,y_1,y_2)$ の内積(ドット積)を

$$\vec{x}\cdot\vec{y}=x_0y_0+x_1y_1+x_2y_2$$

と定義する.このとき,2 つのベクトル \vec{x} と \vec{y} がなす角を θ とすると

$$|\vec{x} \cdot \vec{y}| = ||\vec{x}||\vec{y}|\cos\theta| \le |\vec{x}||\vec{y}|$$

が成立する.

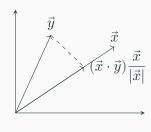


図 2: 内積となす角の関係

ドット積を拡張して, $\mathbf{x},\mathbf{y}\in\mathbb{C}^N$ の標準内積を

$$\langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle = \mathbf{x}^\mathsf{T} \overline{\mathbf{y}} = x_0 \overline{y_0} + \dots + x_{N-1} \overline{y_{N-1}}$$

と定義する 3 . y_0,\dots,y_{N-1} だけ共役を取っているのは一見不自然かもしれないが、こうすると $\mathbf{y}=\mathbf{x}$ のとき

$$\sqrt{\langle \mathbf{x}, \mathbf{x} \rangle} = \sqrt{\sum_{n=0}^{N-1} x_n \overline{x_n}} = \sqrt{\sum_{n=0}^{N-1} |x_n|^2}$$

という、3 次元実ベクトルで成り立っていた関係が保たれる.左辺の量を \mathbf{x} の<mark>ノルム</mark>(長さ)といい、 $\|\mathbf{x}\|$ と表す.

 $^{^3}N$ 個の複素数の組の全体集合を \mathbb{C}^N と書く.

ドット積と同様、 $\mathbf{a},\mathbf{b}\in\mathbb{C}^N$ なら

$$|\langle \mathbf{a}, \mathbf{b} \rangle| \le \|\mathbf{a}\| \|\mathbf{b}\|$$

が成立する (シュワルツの不等式).

等号が成り立つのは「 $\mathbf{a}=t\mathbf{b}$ を満たす $t\in\mathbb{C}$ が存在する」とき、言い換えると「 \mathbf{a} と \mathbf{b} が平行なとき」である.

よって, $\mathbf{b}_1, \mathbf{b}_2 \in \mathbb{C}^N$ が $k = \|\mathbf{b}_1\| = \|\mathbf{b}_2\|$ を満たせば

$$|\langle \mathbf{a}, \mathbf{b}_i \rangle| \le ||\mathbf{a}|| ||\mathbf{b}_i|| = k ||\mathbf{a}|| \quad (i = 1, 2)$$

である. 等号が成り立つのは, やはり \mathbf{a} // \mathbf{b}_i のときである.

ということは,もし $|\langle \mathbf{a}, \mathbf{b}_1 \rangle| < |\langle \mathbf{a}, \mathbf{b}_2 \rangle|$ なら, \mathbf{b}_1 よりも \mathbf{b}_2 のほうが「等号成立に近い」,言い換えると「 \mathbf{a} と平行に近い」と考えられる.つまり,ノルムが等しい複数のベクトル間では,内積は \mathbf{a} とどれだけ平行に近いかを表す指標になる.

音声分析(理論編)

一般に、関数を分析するには「扱いやすい関数で(近似)表現する」のが有効である.この一番有名な例は、おそらくテイラー展開

$$f(x) = \frac{f^{(0)}(c)}{0!}(x-c)^0 + \dots + \frac{f^{(n)}(c)}{n!}(x-c)^n + \dots$$

であろう.

音声信号を分析するにあたっては、周期関数で音声信号を表現できると良い、これは、音声の周期は概ね音の高さと対応するためである 4 . そこで、ここでは「周期関数を用いて音声信号を表現する」方法を考える.

⁴詳しくは1日目の発表「音と音の数学的関係」を参照.

音声分析 (理論編):離散時間フーリエ変換

周期関数で一番有名なのは,三角関数 $\cos(\omega t)$ と $\sin(\omega t)$ であろう.2 つを個々に考えてもよいのだが,オイラーの公式

$$e^{i\omega t} = \cos(\omega t) + i\sin(\omega t)$$

を使うとひとまとめにできて,数学的見通しが良くなる.

つまり,分析対称である離散信号 x[n] と,なんらかの意味で「よく似た」 $e^{i\Omega n}$ という離散信号を見つける手法があれば,とても好ましいと言える.

そのために,2つのベクトル

$$\mathbf{x} = \begin{bmatrix} x[-N] & \cdots & x[N] \end{bmatrix}^{\mathsf{T}}$$

$$\mathbf{w}_{\Omega} = \begin{bmatrix} e^{i\Omega(-N)} & \cdots & e^{i\Omega N} \end{bmatrix}^{\mathsf{T}}$$

について,標準内積を計算する. Ω の値によらず $\|\mathbf{w}_{\Omega}\| = \sqrt{2N+1}$ だから

$$X_N(\Omega) = \langle \mathbf{x}, \mathbf{w}_\Omega \rangle$$

の絶対値が大きいほど、 \mathbf{x} は \mathbf{w}_{Ω} と平行に近い.

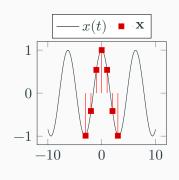


図 3: x(t) と x (N=3)

音声分析 (理論編):離散時間フーリエ変換

したがって, $X_N(\Omega)$ は ${f x}$ と ${f w}_\Omega$ の近さを測る 1 つの指標になる. 実際に $X_N(\Omega)$ を計算すると

$$X_N(\Omega) = \langle \mathbf{x}, \mathbf{w}_\Omega \rangle = \sum_{n=-N}^N x[n] e^{-i\Omega n}$$

となる. すべての時刻における x[n] の値を計算に含めるには, 極限

$$X(\Omega) = \lim_{N \to \infty} X_N(\Omega) = \sum_{n = -\infty}^{\infty} x[n]e^{-i\Omega n}$$

をとればよい. $X(\Omega)$ を x[n] の離散時間フーリエ変換という.

実は, $X(\Omega)$ から x[n] は

$$x[n] = \frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} X(\Omega) e^{i\Omega n} d\Omega$$
 (1)

で復元できる.式(1)を

$$x[n] = \lim_{\Delta\Omega \to +0} \biggl[\frac{1}{2\pi} \sum_{\substack{k=0,\pm 1,\pm 2,\dots \\ -\pi \leq k\Delta\Omega \leq \pi}} X(k\Delta\Omega) e^{i(k\Delta\Omega)n} \Delta\Omega \biggr]$$

と書くと, $|X(\Omega)|$ は x[n] を $e^{i\Omega n}$ に関する和(の極限)で書いたときの, 各 $e^{i\Omega n}$ の重みを表していると分かる.

離散時間フーリエ変換

$$X(\Omega) = \sum_{n = -\infty}^{\infty} x[n]e^{-i\Omega n}$$

は、確かに x[n] と $e^{i\Omega n}$ との近さを測る良いツールである.

しかし、現在と1時間前の信号の値をまったく同じ重みで評価し、 近さを測ることは、はたして妥当なのだろうか? たいてい、音 声信号を分析するときは、もっと局所的な様子を調べたいはずだ.

ある時刻 k 周辺における近さを求めるため、次のような形をした「重み」w[n-k] を x[n] に掛けてやる.

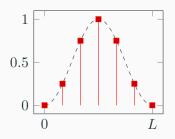


図 4: w[n] のグラフ

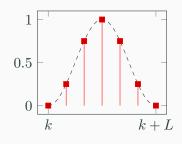


図 5: w[n-k] のグラフ

こうすることで, n が k に近いとき, x[n] の値が $X(\Omega)$ の値に強く影響するようにできる.

さらに, n < k or $k + L \le n$ のとき w[n - k] = 0 なら

$$X(\Omega) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} w[n-k]x[n]e^{-i\Omega n} = \sum_{n=k}^{k+L-1} w[n-k]x[n]e^{-i\Omega n}$$

となるから, \sum は無限和ではなくなり, $X(\Omega)$ を計算できるようにもなる.

ただし, $X(\Omega)$ は注目する時刻 k の関数にもなっている. そこで

$$\operatorname{STFT} x(k,\Omega) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} w[n-k] x[n] e^{-i\Omega n}$$

と,あらためて置きなおす. $\operatorname{STFT} x(k,\Omega)$ を x[n] の短時間フーリエ変換という 5 .また,w[n] を窓関数という.

ここまでの議論によれば、 $|STFT\ x(k,\Omega)|$ は時刻 k 周辺において信号 x[n] が $e^{i\Omega n}$ にどれだけ近いかを表している.

⁵短時間フーリエ変換の定義にはいくつかの流儀がある. 詳しくは [5,7] を参照.

音声分析(実践編)

いよいよお待ちかね(?), 実際に音声を短時間フーリエ変換で分析してみよう.

簡単のため、今回は分析する音声を母音(あ・い・う・え・お) に限る.

以下に、MATLAB®で短時間フーリエ変換を計算・図示するコードの例を示す(2 行目以降の改行は行が溢れたためのもの).

```
[y,fs] = audioread("ファイルのパス")
stft(y,fs,"Window",hanning(2048),"OverlapLength
",1024,"FFTLength",2048,"FrequencyRange","onesided
")
```

なお,以下では時刻 k と角周波数 Ω を,標本化する前の時刻と角周波数に換算して表示する 6 .

また、短時間フーリエ変換の絶対値は多くの場合、デシベル x dB = $20\log_{10}x$ を用いて表示する(「片対数グラフで表示する」とも言える).

⁶標本化後の角周波数は正規化角周波数と呼ばれる. 詳しくは [4] を参照.

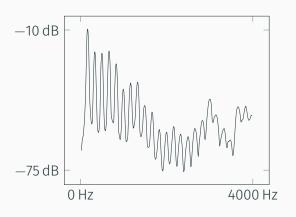


図 6: ある時刻 k における「あ」の $20\log_{10}|\mathrm{STFT}\,x(k,\Omega)|$ の様子

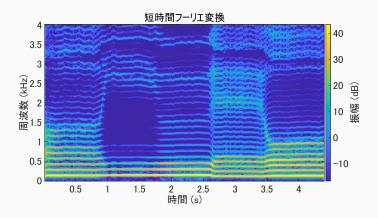


図 7: 「あいうえお」の $20\log_{10}|\mathrm{STFT}\,x(k,\Omega)|$ の様子

さきほどの図から、ある時刻kにおける短時間フーリエ変換は「緩やかで非周期的な変動」と「激しく周期的な変動」を併せ持つことが分かる。前者のことをスペクトル包絡という。

後者は声の高さに起因する成分だから、前者は声から「声の高さ」 の影響を取り除いたときに残る成分である.より大雑把に言う と、スペクトル包絡は声の「音色」に相当するパラメータである.

それでは、スペクトル包絡はどうやって算出すればよいのだろう? 有名かつ古典的な手法として、次の2つが知られている.

- ・線形予測分析
- ケプストラム法

大雑把に2つの概要を述べて,この発表を終わりとすることにしよう 7 .線形予測分析では,音声がp次の自己回帰過程

$$x[n] = \sum_{i=1}^{p} \phi_i x[n-i] + \epsilon_n$$
 (ϵ_n はホワイトノイズ)

にしたがうと仮定し、 ϕ_1,\dots,ϕ_p を推定することで、信号のスペクトル包絡を推定する.

一方,ケプストラム法では,fig.6のグラフを平滑化する(山と谷を均す)ことでスペクトル包絡を求める.

^{7[3, 2]} により詳しい記述がある.

補遺

補遺:離散フーリエ変換

離散フーリエ変換

ここでは線形代数の応用として、離散フーリエ変換について紹介する(短時間フーリエ変換は「離散フーリエ変換を繰り返し行うこと」と解釈できる).

Definition (離散フーリエ変換)

有限長の複素数列 $\mathbf{x} = [x_0 \quad \cdots \quad x_{N-1}]^\mathsf{T}$ に対し、 \mathbf{x} の離散フーリエ変換 $\mathbf{X} = [X_0 \quad \cdots \quad X_{N-1}]^\mathsf{T} \in \mathbb{C}^N$ を

$$X_n = \frac{1}{\sqrt{N}} \sum_{k=0}^{N-1} x_k e^{-i(n\Delta\Omega)k} \quad (\Delta\Omega = 2\pi/N)$$

により定義する.

補遺:離散フーリエ変換

以下では,離散フーリエ変換の意味づけを与える.信号 $\{x_n\}$ が周期 N の周期数列なら, $\{x_n\}$ はベクトル $\mathbf{x} = [x_0 \cdots x_{N-1}]^\mathsf{T}$ と 1 対 1 に対応する. つまり, $\{x_n\}$ について調べるには, \mathbf{x} について調べれば十分である.

さて

$$\mathbf{w}_n = \frac{1}{\sqrt{N}} \begin{bmatrix} e^{i(n\Delta\Omega)0} & \cdots & e^{i(n\Delta\Omega)(N-1)} \end{bmatrix}^\mathsf{T} \quad (\Delta\Omega = 2\pi/N)$$

とおくと, $\mathcal{B}=\{\mathbf{w}_0,\dots,\mathbf{w}_{N-1}\}$ は \mathbb{C}^N の正規直交基底になる.ということは, $\mathbf{x}=X_0\mathbf{w}_0+\dots+X_{N-1}\mathbf{w}_{N-1}$ を満たす $X_0,\dots,X_{N-1}\in\mathbb{C}$ は一意に定まる.

補遺:離散フーリエ変換

 X_n を求めよう. $\mathcal B$ は正規直交基底だから

$$\begin{split} \langle \mathbf{x}, \mathbf{w}_n \rangle &= X_0 \langle \mathbf{w}_0, \mathbf{w}_n \rangle + \dots + X_{N-1} \langle \mathbf{w}_{N-1}, \mathbf{w}_n \rangle \\ &= \underbrace{0 X_0 + \dots + 0}_{1} X_n + \dots + \underbrace{0 X_{N-1}}_{N-1} \end{split}$$

である. $\langle \mathbf{x}, \mathbf{w}_n \rangle$ を \sum によって書けば,次のようになる.

$$X_n = \frac{1}{\sqrt{N}} \sum_{k=0}^{N-1} x_k e^{-i(n\Delta\Omega)k}$$

これは離散フーリエ変換に他ならない、つまり、<mark>離散フーリエ変換はベクトルの基底を取り換える操作</mark>と捉えられる。

補遺:フーリエ変換

フーリエ変換

 $\omega \in \mathbb{R}$ を固定する. 離散信号 $e^{i\Omega n}$ は,連続信号 $e^{i\omega t}$ を標本化して得られたものだとする.

 $x[n]=x(n\Delta t)$ という式を思い出すと, $e^{i\Omega n}=e^{i\omega n\Delta t}$ でなければならない.したがって, Ω と ω の間には $\Omega=\omega\Delta t$ という関係がある.

補遺:フーリエ変換

$$X(\omega \Delta t) = \sum_{n = -\infty}^{\infty} x(n\Delta t)e^{-i(\omega \Delta t)n}$$

であるから、 Δt を掛けて極限をとれば次のようになる.

$$\begin{split} X(\omega \Delta t) \Delta t \\ &= \sum_{n=-\infty}^{\infty} x(n\Delta t) e^{-i\omega n\Delta t} \Delta t \\ &\to \underbrace{\int_{-\infty}^{\infty} x(t) e^{-i\omega t} \, \mathrm{d}t}_{\mathcal{F}\,x(\omega)} \ \ \xi \, \delta \leq \end{split} \ (\Delta t \to +0)$$

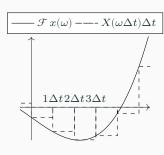


図 8: $X(\omega \Delta t)\Delta t \to \mathcal{F} x(\omega)$ ($\Delta t \to +0$) のイメージ図

補遺:フーリエ変換

Definition (フーリエ変換) 関数 x(t) に対し

$$\mathcal{F}x(\omega) = \int_{-\infty}^{\infty} x(t)e^{-i\omega t} \, \mathrm{d}t$$

で定義される関数 $\mathcal{F} x(\omega)$ を, x(t) の フーリエ変換という.

各 ω について, \mathcal{F} $x(\omega)$ は x(t) に含まれる $e^{i\omega t}$ という関数の「振幅」と「位相」を表している.

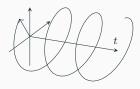


図 9: $Ae^{i(\omega t + \phi)}$ のグラフ(時間軸と直交する平面は複素平面)

参考文献

参考文献i

[1] 守谷健弘, 鎌本優, 原田登, 杉浦亮介.

音声音響符号化技術の進展.

電子情報通信学会 基礎・境界ソサイエティ Fundamentals Review, Vol. 10, No. 4, pp. 246-256, 2016.

[2] 森勢将雅.

音声分析合成.

コロナ社, 東京, 2018.

[3] 高道慎之介.

やさしく音声分析法を学ぶ:ケプストラム分析と lpc 分析.

https://www.slideshare.net/

ShinnosukeTakamichi/lpc-49065650, 2015.

最終閲覧: 2021年9月13日.

参考文献 ii

[4] 鏡慎吾.

やる夫で学ぶディジタル信号処理.

http://www.ic.is.tohoku.ac.jp/~swk/lecture/
yaruodsp/main.html, n.d.

最終閲覧: 2021年9月13日.

[5] 矢田部浩平, 升山義紀, 草野翼, 及川靖広. **位相変換による複素スペクトログラムの表現.** 日本音響学会誌, Vol. 75, No. 3, pp. 147–155, 2019.

[6] 柏野牧夫.

音のなんでもコーナー q and a.

https://acoustics.jp/qanda/answer/101.html,
n.d.

最終閲覧: 2021年9月13日.

参考文献 iii

[7] 小野順貴.

短時間フーリエ変換の基礎と応用.

日本音響学会誌, Vol. 72, No. 12, pp. 764-769, 2016.