CÉSAR D. SALVADOR

TECNOLOGÍA ACÚSTICA 3D: ACTUALIDAD Y TENDENCIAS

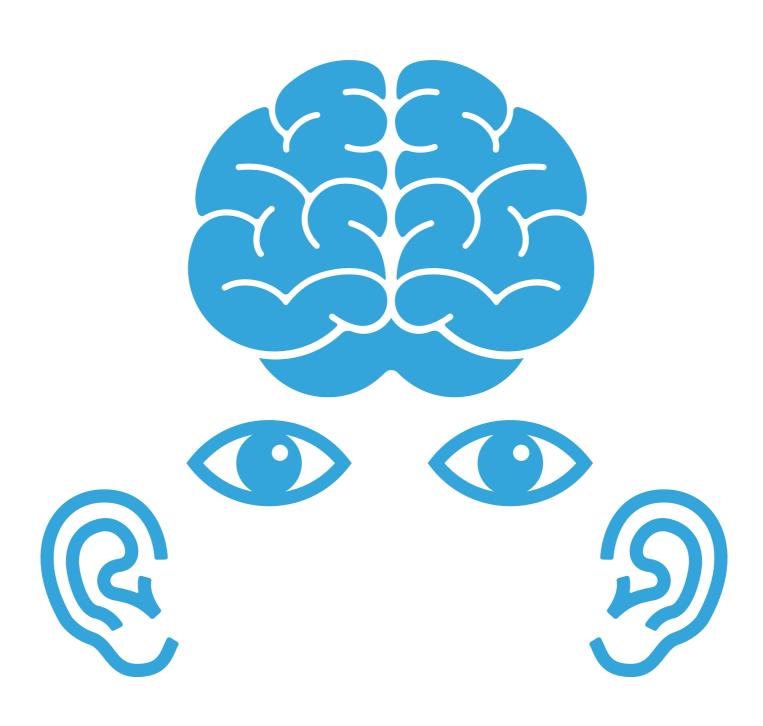
PERCEPCIÓN DEL ESPACIO

EVENTO EN EL ESPACIO

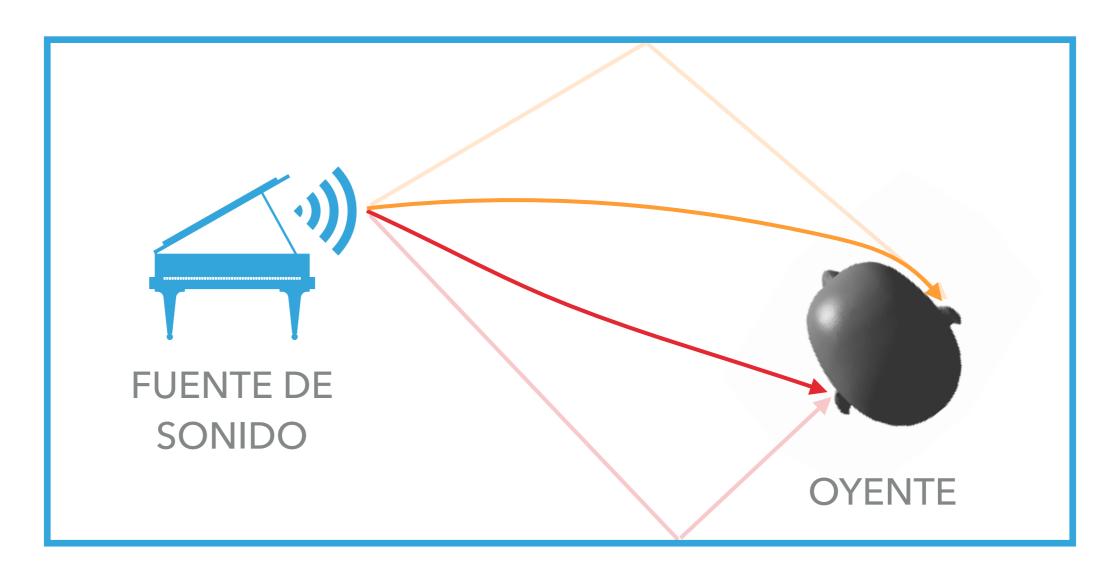




VISIÓN BINOCULAR Y AUDICIÓN BINAURAL



INFORMACIÓN ACÚSTICA Y AUDICIÓN ESPACIAL

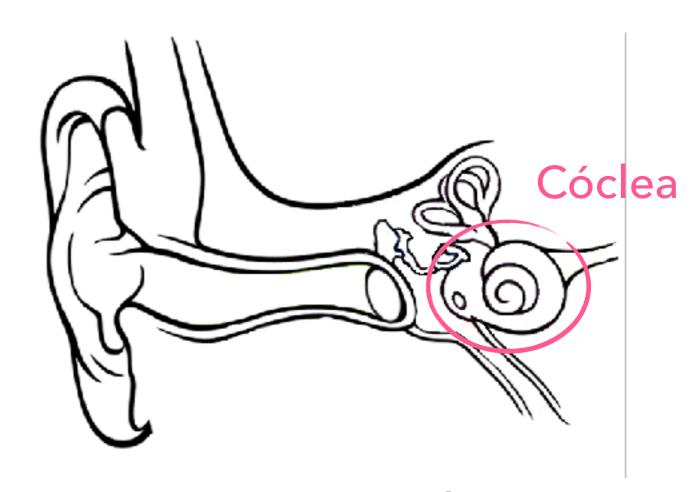


ENTORNO

REPRESENTACIÓN DEL ESPACIO



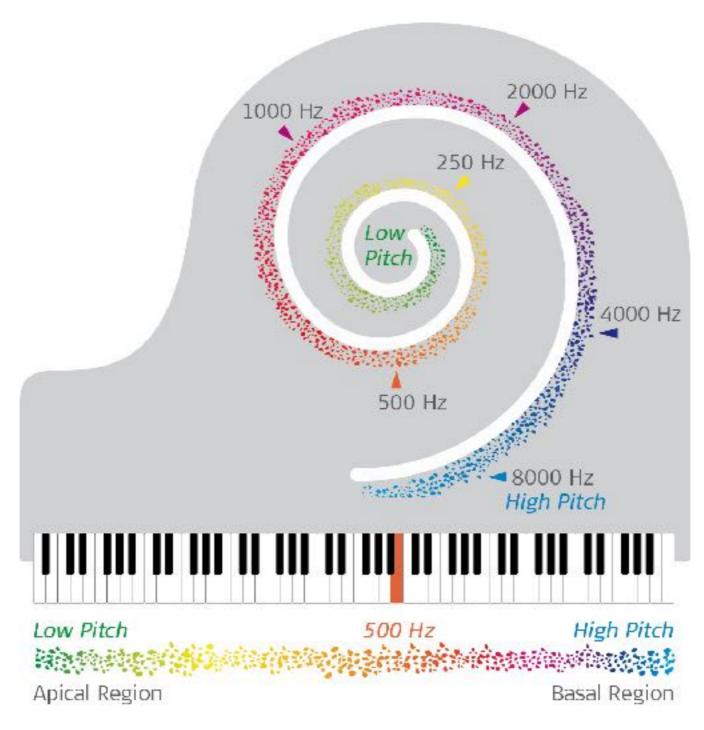
RETINOTOPÍA



TONOTOPÍA



TONOTOPÍA



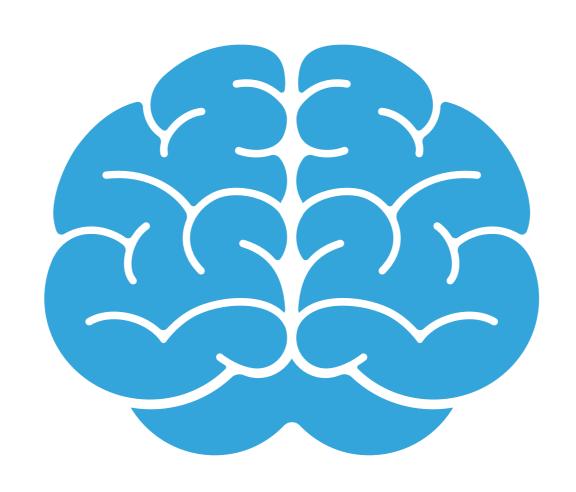
https://www.medel.com/

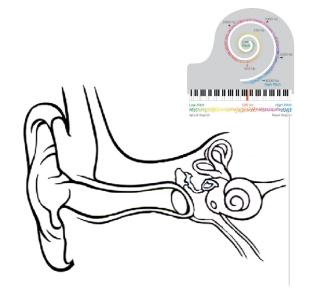


A. James Hudspeth, Robert Fettiplace and Christine Petit 2018 KAVLI PRIZE IN NEUROSCIENCE

"for their pioneering work on the molecular and neural mechanisms of hearing."

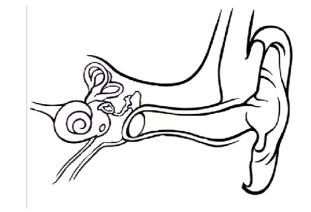
DIFERENCIAS INTERAURALES PARA LOCALIZACIÓN SONORA



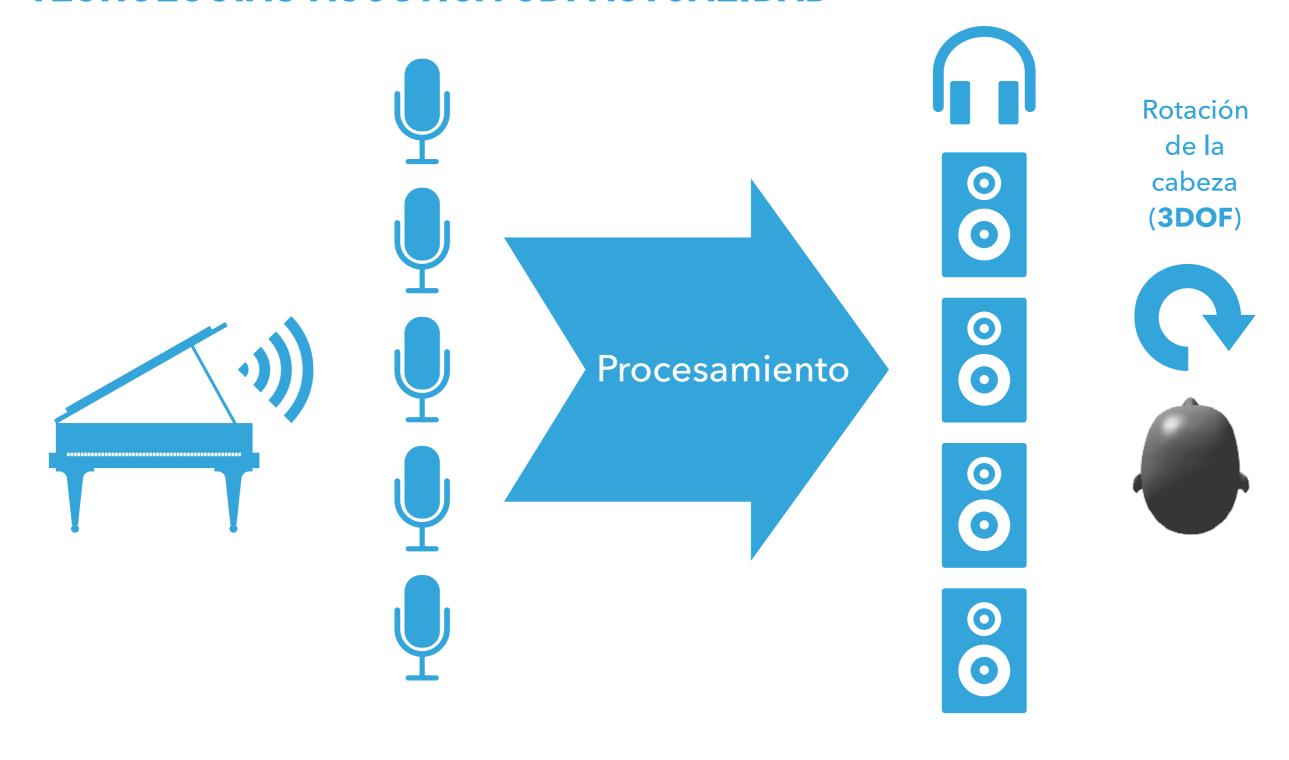


TIEMPO (<1500 Hz)

INTENSIDAD (>1500 Hz)

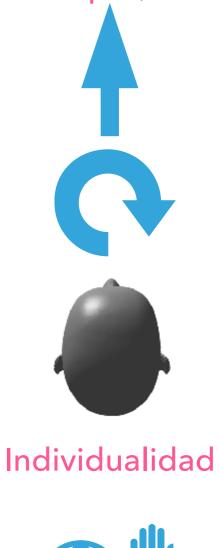


TECNOLOGÍAS ACÚSTICA 3D: ACTUALIDAD



TECNOLOGÍAS ACÚSTICA 3D: TENDENCIAS

Procesamiento Percepción y cognición Rotación de la cabeza y traslación del cuerpo (**6DOF**)





EJEMPLOS DE APLICACIÓN

- En esta conferencia
 - Telecomunicaciones: Telepresencia
 - Robótica: Audición artificial
- Durante el conversatorio
 - Medicina: Audición asistida
 - Patrimonio intangible: Registro de paisajes sonoros 3D



ENCIA

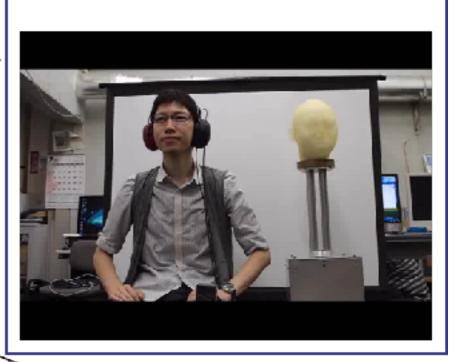
Percepción multisensorial



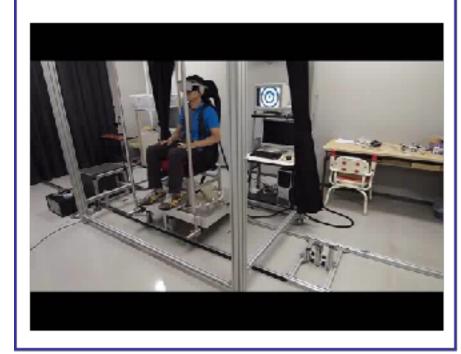
Somato/vestibular

Visión Audición

Telepresencia auditiva



Audición en movimiento



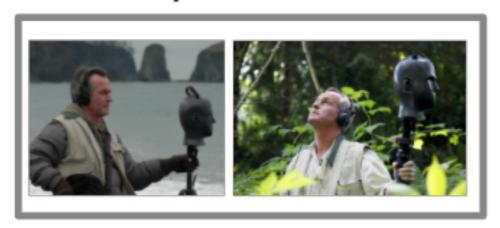
Audición espacial



Reproducción de Sonido 3D

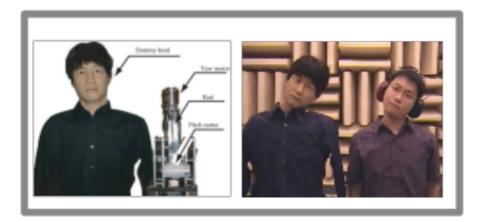


Un oyente estático



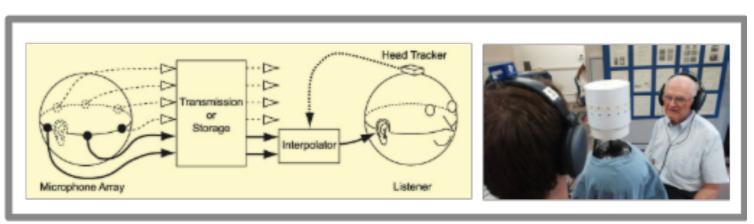
Dummy head (Firestone, 1930; Morimoto, 1980)

Un oyente moviéndose



TeleHead (Toshima, 2003)

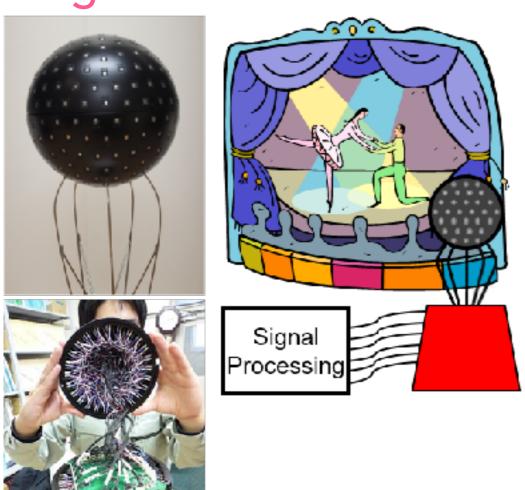
Multiples oyentes moviéndose

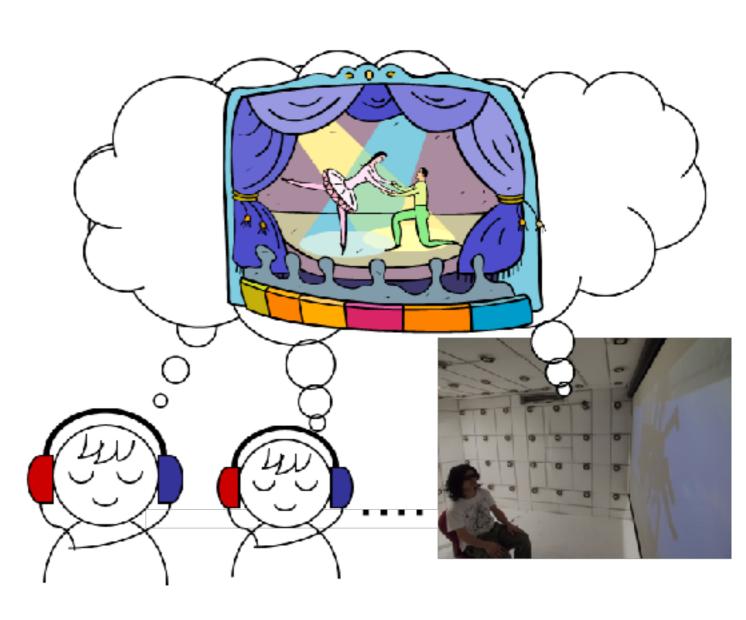


Motion-tracked binaural (MTB) system (Algazi, 2004)



Registro





Reproducción



Miraikan

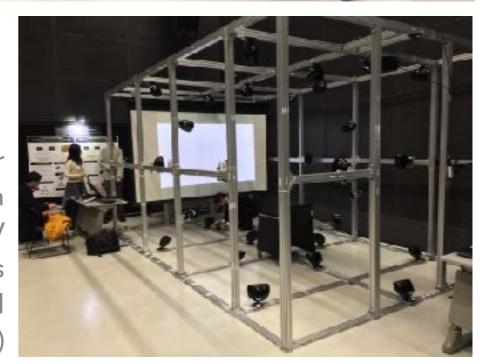






Teleoperador

Reproductor 32ch para contenidos AV inmersivos (Universidad de Tohoku)

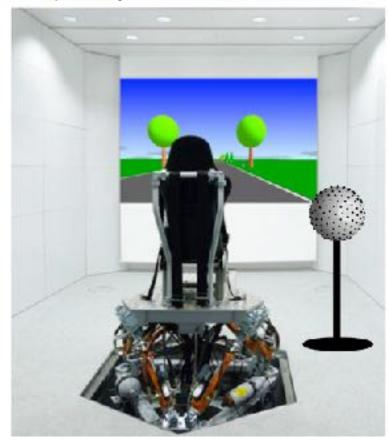


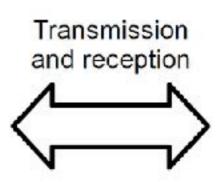


Modificación acústica en tiempo real

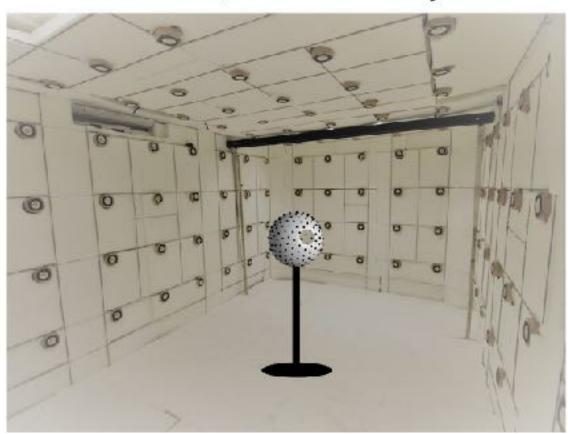
Universidad de McGill

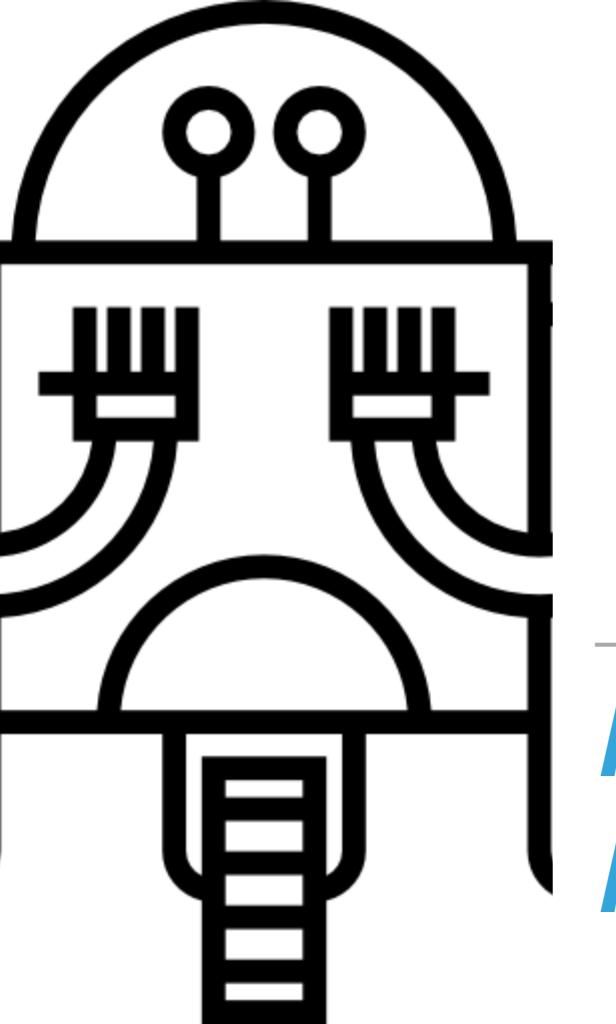
Multimodal measurement laboratory (MML) at IAS,TU Dresden





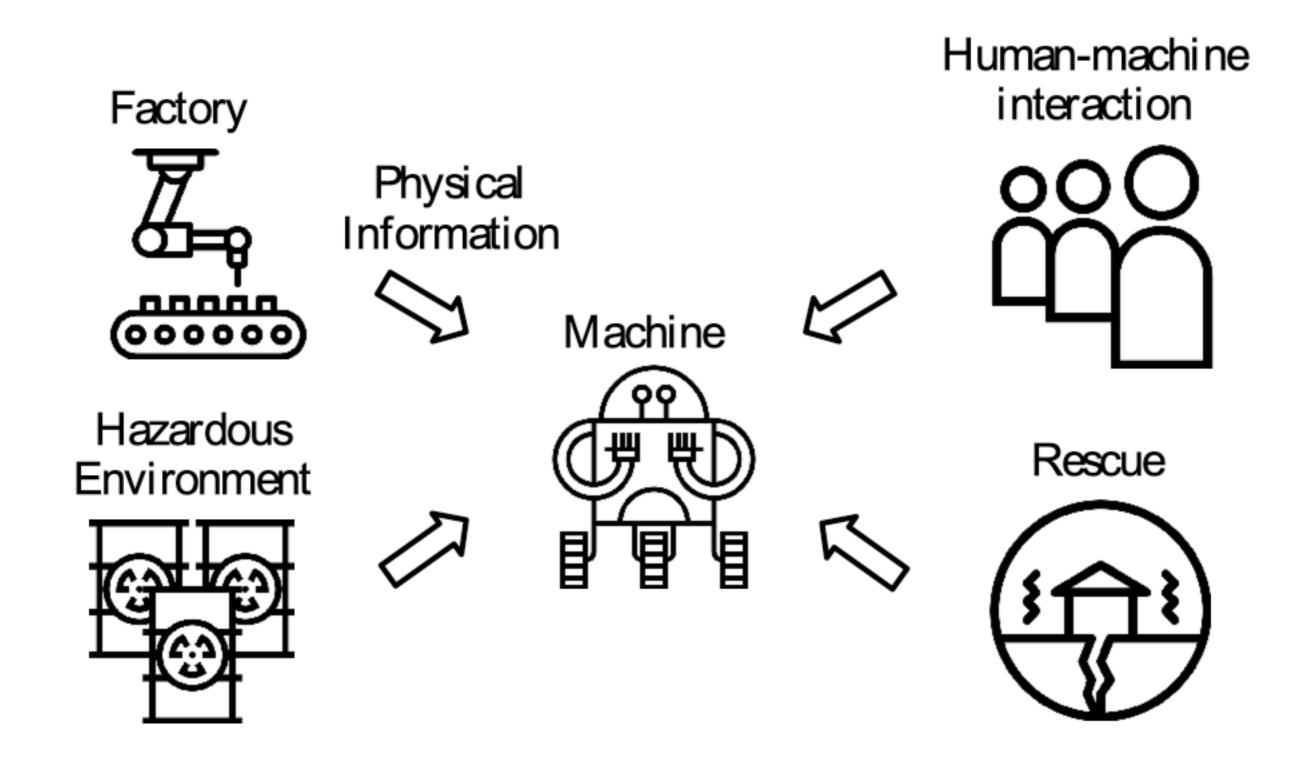
Multimedia laboratory (ML) at RIEC, Tohoku University



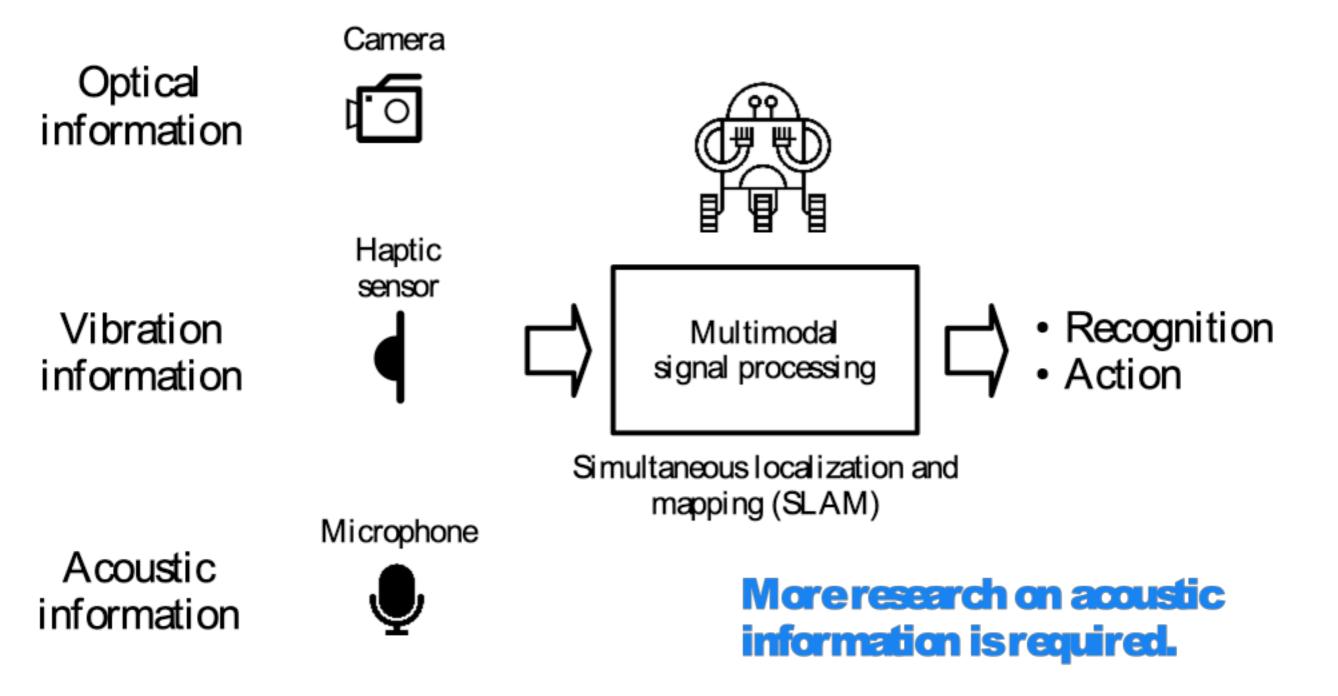


AUDICIÓN ARTIFICIAL

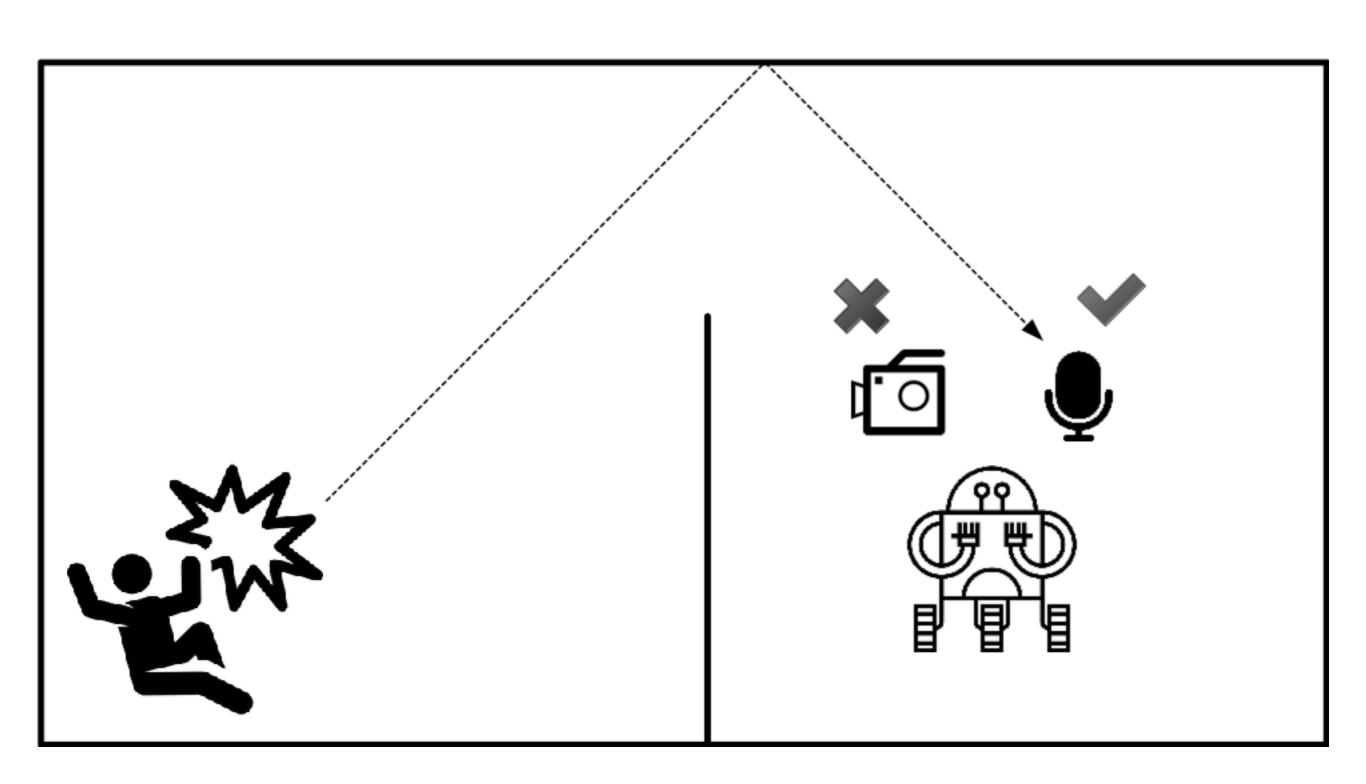
RECONOCIMIENTO DE ENTORNOS DINÁMICOS Y COMPLEJOS



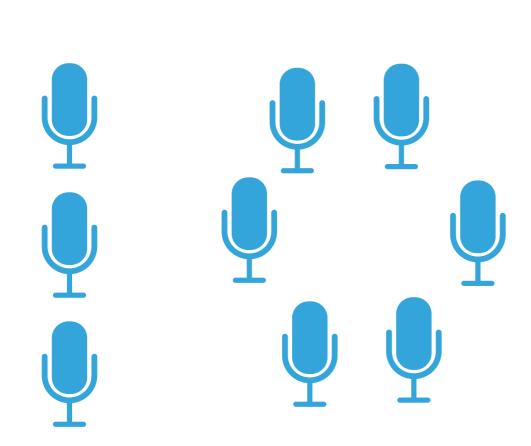
UN ROBOT NECESITA PROCESAR MUCHOS TIPOS DE SEÑALES



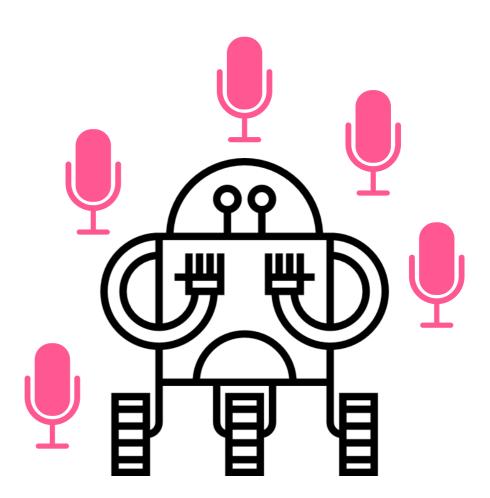
LA INFORMACIÓN ACÚSTICA ES MENOS AFECTADA POR LA OCLUSIÓN



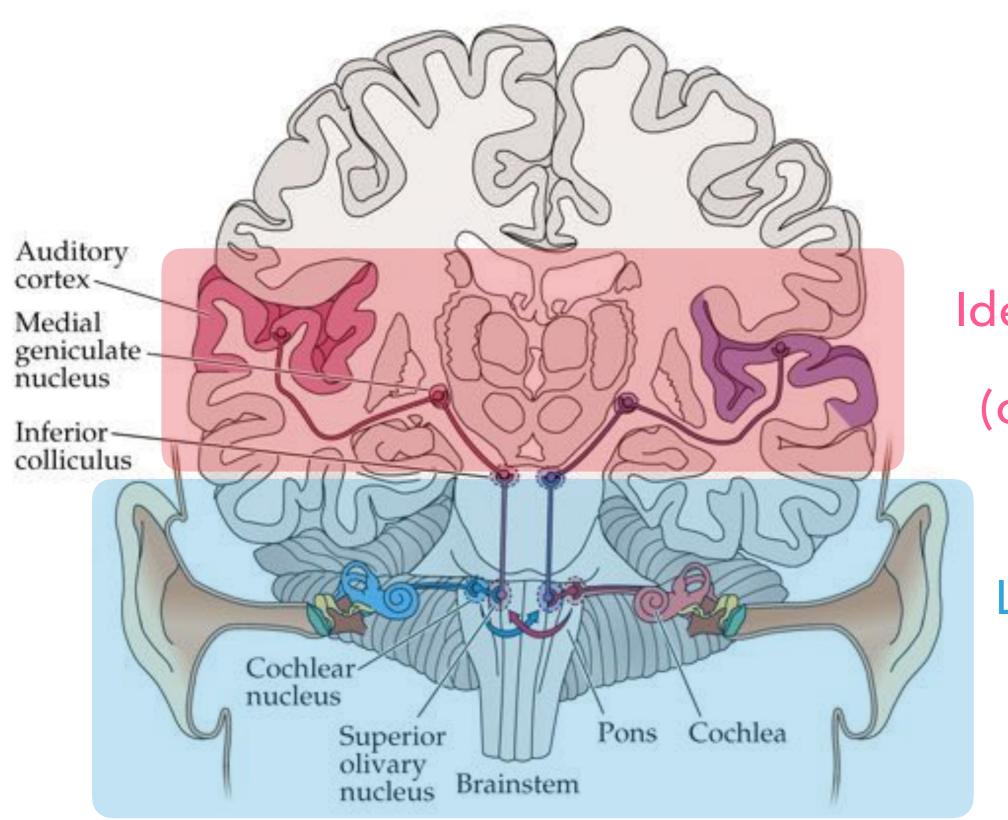
ARREGLOS DE MICRÓFONOS DE ACUERDO A LA FORMA DEL ROBOT



Audio 3D convencional



Audición artificial

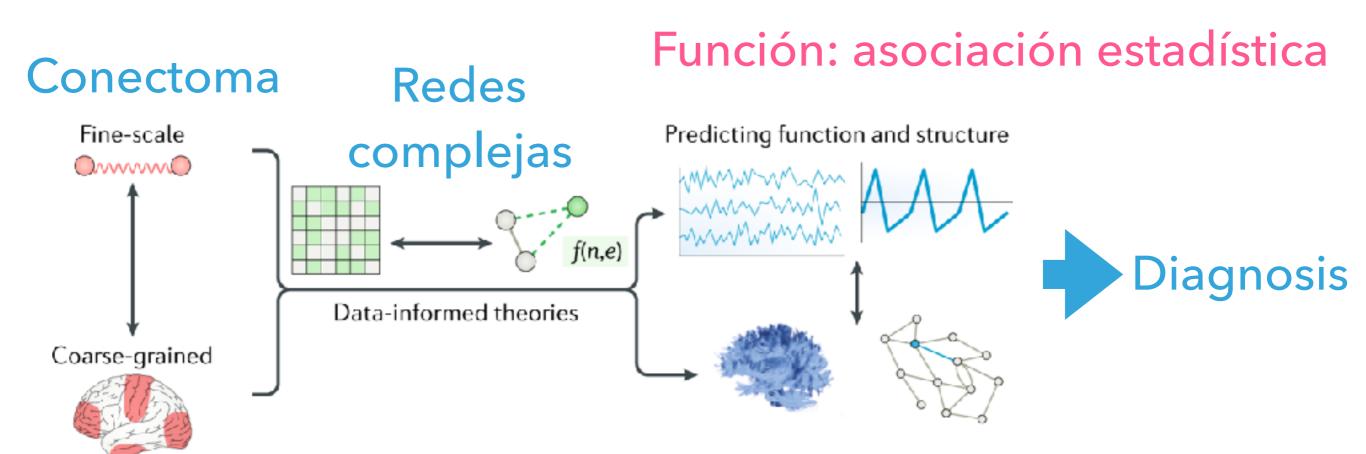


Identificación

(cognición)

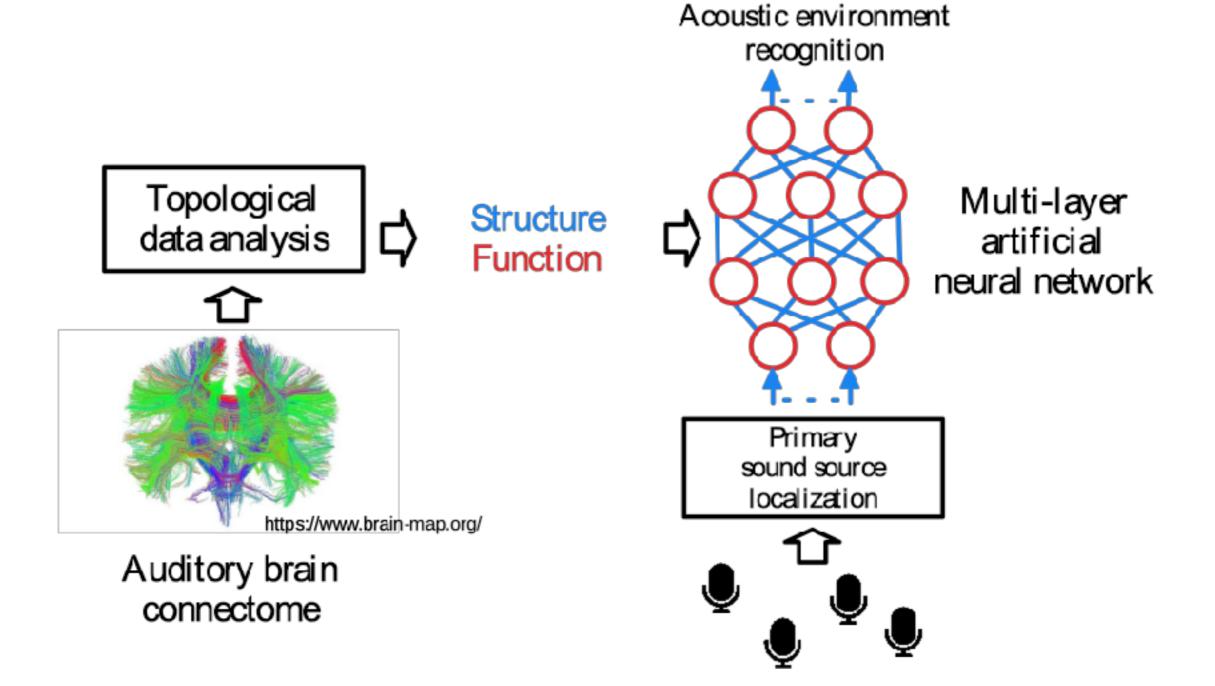
Localización (sensado)

Estructura: conexión biológica



D. S. Bassett and O. Sporns, "Network neuroscience," Nat. Neurosci., vol. 20, p. 353, Feb. 2017.

AUDICIÓN ARTIFICIAL INSPIRADA EN LA AUDICIÓN HUMANA



HACIA UNA ENTORNO PARA PERCEPCIÓN MULTISENSORIAL ARTIFICIAL

Environment recognition

Higher cognition, memory, etc. Multisensory integration Top-down Hearing Bottom-up Cognition (Simulus-driven) Other Perception modalities Sensation

(Task-oriented)

GRACIAS POR SU ATENCIÓN

César D. Salvador cesardsalvador.github.io