

A HIERARCHIC MULTI-SCALED APPROACH FOR SOUND EVENT DETECTION

*Fabio Vesperini¹, Diego Droghini¹, Daniele Ferretti¹
Emanuele Principi¹, Stefano Squartini¹, Leonardo Gabrielli¹, Francesco Piazza¹*

¹ Politecnico University of Marche, Information Engineering Dept., Ancona, Italy,
{d.droghini, v.vesperini, d.ferretti}@pm.univpm.it
{e.principi, s.squartini, l.gabrielli, f.piazza}@univpm.it

ABSTRACT

Index Terms— One, two, three, four, five

1. INTRODUCTION

2 parole su soude evet det 2 parole su nostri lavori novelty + (fall detection) 2 parole su dcase dataset + ref a loro

2. PROPOSED METHOD

algoritmo composto da 4 stadi principali: eat extr - event detection - multiscaled detection refinement - event onset annotation

2.1. Feature Extraction

descrivere logmel

2.2. Multilayer Perceptron Neural Network

descrivere a cosa adibita la prima rete descrivere come sono organizzati input e label per il training descrivere cosa la prediction row

2.2.1. Post Processing

come viene fatto (conv + media + th) per poi ottenere delle regioni contigue che proponiamo come eventi

2.3. Convolutional Neural Network

lavora su base chunk 20 frame: organizzazione input (chunk da 20 non sovrapposti) e label descrizione di come lavorano i kernel per enfatizzare la multiresolution approach classificazione chunk sovrapposti (chunk size -1)

2.3.1. Post Processing

per ogni seq analizzo tutti gli eventi. Scarto quelli classificati con bck. Prendo il primo evento classificato come non bck perché lo scopro beccare l'onset

3. EXPERIMENTAL SET-UP

In the following section

3.1. Onset Detection Stage

random search per la ricerca di parametri di layout della rete NN: validation split del dcase Per ogni rete stata effettuata un gridsearch sui parametri di post processing per l'ottimizzazione del ER E' stata selezionata la rete che ha ottenuto l'ER più basso La rete selezionata stata trainata nuovamente con aggiungendo al trainset delle sequenze contenente gunshot per bilanciare i secondi di materiale degli eventi

3.2. Multiscaled Refinement Decision Stage

Per trainare la cnn abbiamo data in ingresso alla prima rete delle sequenze audio di solo bck. Gli eventi selezionati da questa rete rappresentano il materiale di training della classe bck per la cnn. Per le altre classi di eventi abbiamo preso le porzioni di soli eventi mixed to bck relativi alle mixture fornite dal dcase e gli isolated events.

Abbiamo generato una stratified validation split del dataset appena descritto. Abbiamo effettuato una valutazione della cnn subbase evento con la fmeasure. Finally, sul validati

3.3. Evaluation Phase

Descrizione con img della fase di valutazione Scelta th 0.20 invece che 0.25: per favorire meno deletion a discapito delle insertion. La cnn pensa a eliminare le insertion classificandole come bck

4. RESULTS

Error rate su base evento prima rete: Fmeasure cnn:

Risultato finale 0.18 più report per classi (eventuale discussione sui babycri che non vengono classificati bene)

4.1. Real Scenario application

Descrizione scenario reale: training cnn su 4 classi risultato finale 0.23

5. CONCLUSION

Fig. 1.

$$\Delta^2 p(x, y, z, t) - \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2 p(x, y, z, t)}{\partial t^2} = 0, \quad (1)$$

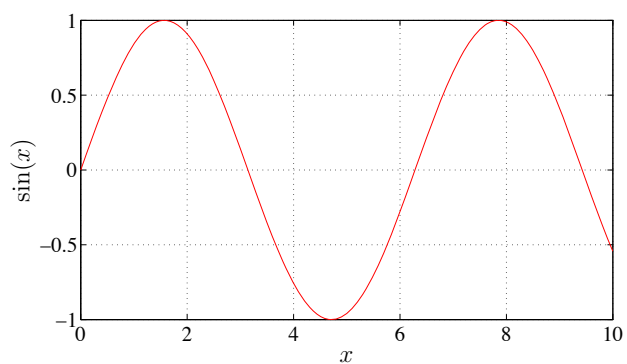


Figure 1: Example of a figure with experimental results.