# Reconocimiento automático del habla II Captura y preprocesamiento de la señal

#### Captura de la señal

- En esta etapa tiene lugar la adquisión, la cuantificación y el muestreo de la señal de audio.
- audiorecorder (F<sub>s</sub>, num\_bits, Ch):
  - F<sub>s</sub>: Frecuencia de muestreo
  - num\_bits: nº de bits para almacenar cada muestra.
  - Ch: tipo de canal: mono (1) o estéreo (2).

# Preprocesamiento (Preénfasis)

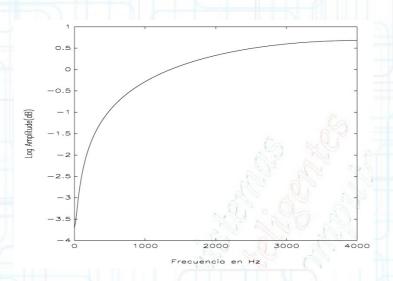
- La señal de voz se atenúa a medida que aumenta la frecuencia.
- Es necesario reducir el rango dinámico de las señales alisando el espectro incrementando la relevancia de las frecuencias altas con un filtro denominado Filtro de Preénfasis.

$$s'(n) = s(n) - a \cdot s(n-1)$$

donde a refleja el grado de preénfasis y suele estar en el rango de 0.9 a 1.0

# Preprocesamiento (Preénfasis)

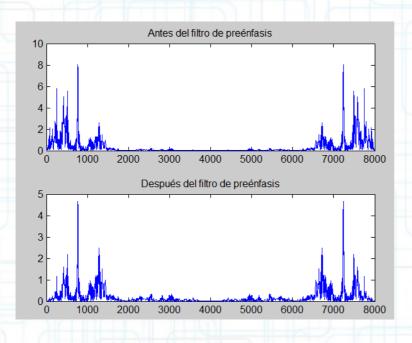
Respuesta en frecuencia típica de un filtro de preénfasis:



$$a = 0.975$$

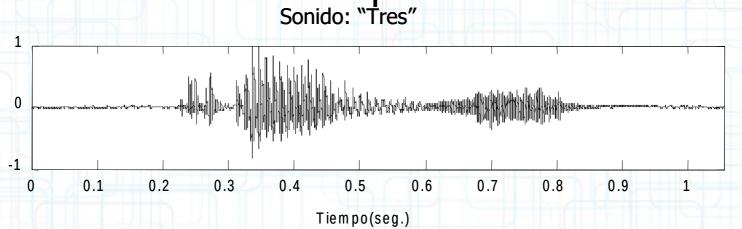
- Sólo se debería aplicar a las señales sonoras, pero se aplica a todas por:
  - Por la pequeña distorsión que se introduce en las señales aperiódicas.
  - Por simplificar el RAH.

# Preprocesamiento (Preénfasis)



```
% Preénfasis
a = 0.95;
y = filter([1 -a], 1, y);
```

 Las propiedades de la señal de voz cambian con el tiempo.



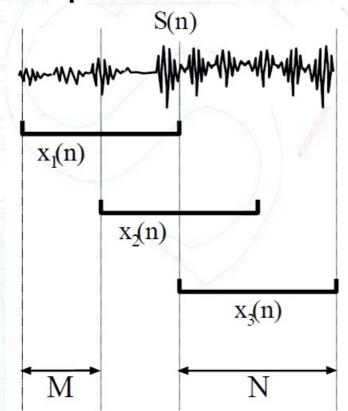
 Para poder realizar el procesamiento de la voz, se realiza la suposición de que las propiedades de la señal cambian relativamente despacio en el tiempo.

- A largo plazo (segundos) como a medio plazo (cientos de milisegundos) la señal de voz no es estacionaria.
- A corto plazo (decenas de milisegundos), la señal es quasiestacionaria.

Una señal estacionaria es constante en sus parámetros estadísticos en el tiempo.

 Es necesario procesar la señal de voz en segmentos de corta duración: análisis localizado o en tiempo corto (short-time).

 Breves segmentos de la señal (tramas) se aislan y procesan de forma independiente.



$$X_1(n) = m$$

$$x_2(n) = \mu - \mu$$

$$x_3(n) = MMMMMMMM$$

- Casos dependiendo de la longitud de la trama (N) y del desplazamiento (M):
  - ♦ N < M</p>
    - No hay solapamiento entre tramas sucesivas.
    - Se pierde parte de la señal.
    - No se suele utilizar.

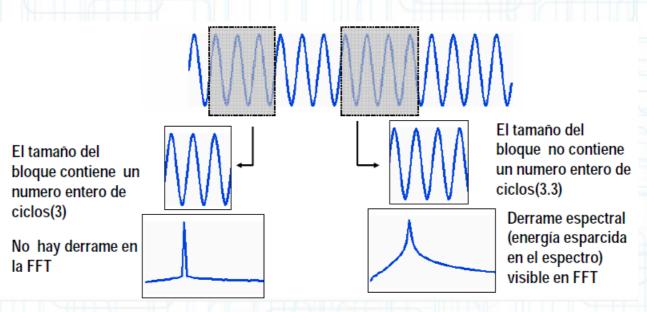
- Casos dependiendo de la longitud de la trama (N) y del desplazamiento (M):
  - ◆ N = M
    - No hay pérdida de señal.
    - No hay correlación en los valores espectrales de tramas consecutivas.
    - Desaconsejable.

- Casos dependiendo de la longitud de la trama (N) y del desplazamiento (M):
  - ◆ N > M
    - Las tramas adyacentes se solapan.
    - Los valores espectrales tendrán cierta correlación entre tramas consecutivas (si N >> M, las variaciones entre valores espectrales son muy suaves).
    - Es el caso habitual.

- Valor de N:
  - El valor óptimo sería el período de la señal (un valor menor produciría un análisis distorsionado, ya que la señal analizada estaría truncada).
  - Se suelen utilizar valores de N que incluyan varios períodos de señal (los menos posibles).

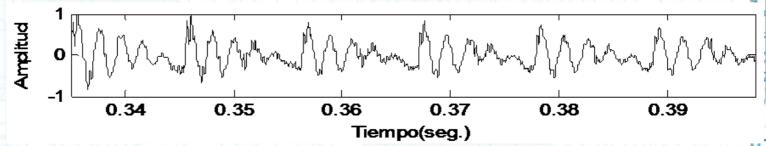
- Valor de N:
  - Problema: El período es variable entre diferentes locutores e incluso variable en el tiempo para un locutor.
  - Los valores del período de una señal varían desde los 40 Hz (hombre) a los 100 Hz (mujer) ⇒ la longitud de la trama estaría entre 10 y 25 msec.

- Problemas de la segmentación:
  - Produce el derrame espectral (spectral leakage).

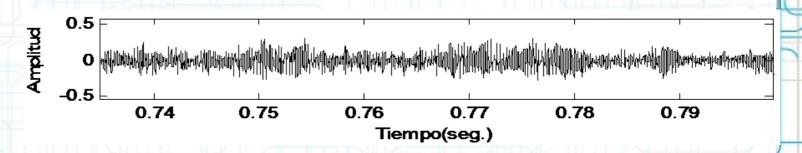


- Valor de M:
  - ◆ M = K \* N, donde K = 1/2, 1/3, 1/4, ...
  - ◆ Menor desplazamiento ⇒ más suaves las fluctuaciones de los parámetros obtenidos en la fase de Extracción de características.

- Tipos de tramos:
  - Pseudo-periódicos.



Ruidosos.



BUFFER (señal, tam\_seg, tam\_solap, opciones)

Particiona la señal de entrada en segmentos de datos:

- señal: señal a segmentar.
- tam\_seg: longitud de los segmentos.
- tam\_solap: nº de muestras del final del segmento anterior que se repite en el siguiente.
- opciones: Probar la diferencia entre omitir esta opción o darle el valor 'nodelay'.

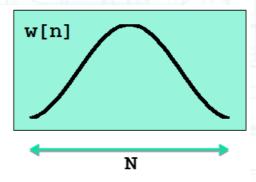
- Su objetivo es minimizar las discontinuidades que la señal pueda tener al comienzo y al final de cada trama.
- La utilización de una ventana rectángular (es decir, segmentación sin enventanado) hace que en los extremos de dicha ventana la función decaiga rápidamente y se produce el efecto Gibbs.

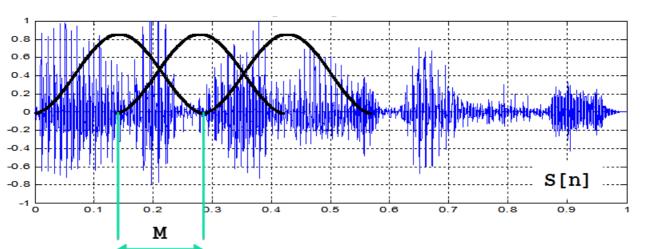
• s[n]: Señal de voz

• w[n]: Ventana de análisis

• พ: Tamaño de la ventana

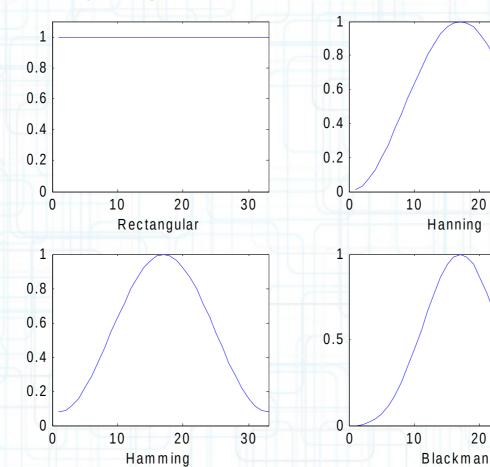
• M: Desplazamiento





- x[n] = x[n] w[n] n = 1, 2, ..., N
- La ventana w[n] suele tener un valor próximo a cero en los extremos y es simétrica respecto al centro de la misma.
- Efectos del enventanado:
  - Atenuar de forma gradual la señal en los extremos de la trama.
  - Una convolución de los espectros de la ventana y la señal.

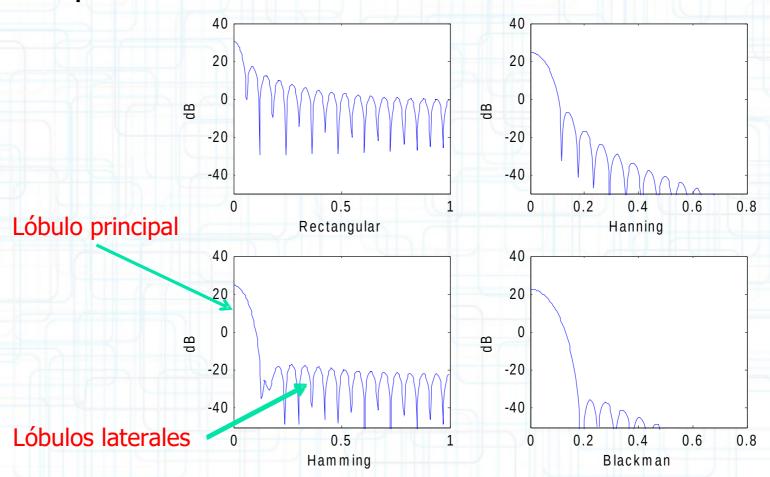
Algunos ejemplos de ventanas:



30

30

Espectros de las ventanas:



Espectros de las ventanas (código MATLAB):

¿cómo afecta el nº de puntos usados en la fft?

```
num muestras = 51;
ventana = hamming(num muestras);
fftlongitud maxima = 1024;
fftlongitudes = round(linspace(num muestras, fftlongitud maxima, ...
    round(fftlongitud maxima/num muestras)));
for fftlongitud = fftlongitudes,
    amplitudes = abs(fft(ventana, fftlongitud));
    subplot(2,1,1);
    plot(linspace(0,0.5,ceil(fftlongitud/2)), amplitudes(1:ceil(fftlongitud/2)));
    vlabel('Amplitud');
    xlabel('Frecuencia normalizada');
    legend ([num2str(fftlongitud),' puntos']);
    subplot (2,1,2);
    plot(linspace(0,0.5,ceil(fftlongitud/2)), 20*log10(amplitudes(1:ceil(fftlongitud/
2))));
    ylabel('Amplitud (dB)');
    xlabel('Frecuencia normalizada');
    legend ([num2str(fftlongitud), ' puntos']);
    pause (1);
end
```

- Problemas del enventanado:
  - El lóbulo principal dificulta la identificación de frecuencias cercanas entre sí.
  - Los lóbulos laterales introducen señal en frecuencias donde no debería haber nada.

- La ventana debe satisfacer dos características para reducir la distorsión espectral producida por el enventanado:
  - Lóbulo principal estrecho y agudo.
  - Gran atenuación de los lóbulos secundarios.
  - Son características contrapuestas ⇒ hay que buscar un compromiso entre ambas ⇒ se suelen minimizar los lóbulos laterales.

- Ventanas (MATLAB):
  - rectwin(N)
  - hamming(N)
  - hanning(N)
  - bartlett(N)
  - blackman(N)
  - boxcar(N)
  - triang(N)
  - gausswin(N)
  - blackmanharris(N)
  - kaiser(N,BETA)
  - chebwin(N, R)