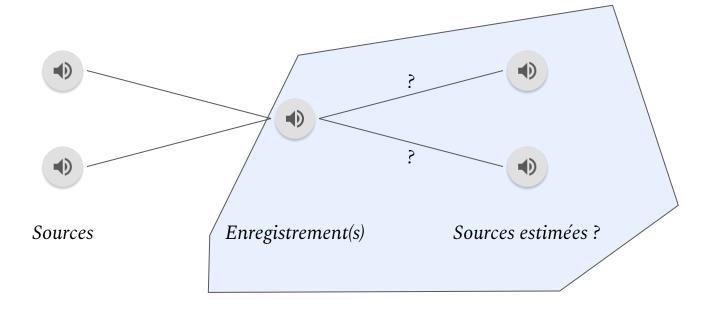
Séparation de sources musicales

Séparation de sources

But : isoler N sources à partir de M enregistrements

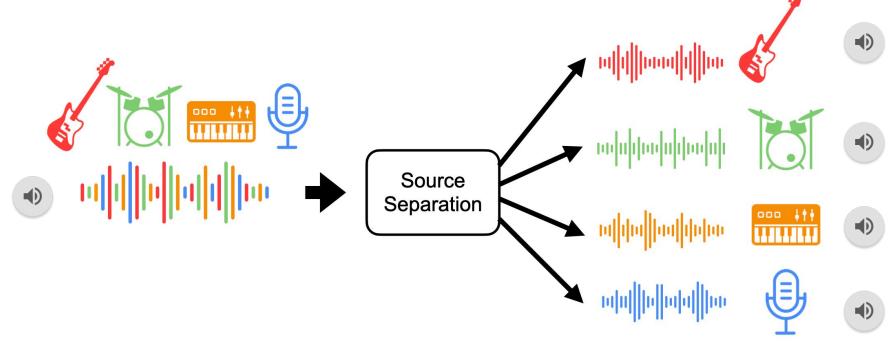


Formulation

But : isoler N sources à partir de M enregistrements

$$y_i(t) = \sum_{j=1}^N a_{ij} s_j(t) \qquad egin{pmatrix} y_1 \ dots \ y_m \end{pmatrix} = egin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \ dots & dots \ a_{m1} & \dots & a_{mn} \end{pmatrix} egin{pmatrix} s_1 \ dots \ s_n \end{pmatrix}$$

Séparation de sources musicales



Open Source Tools & Data for Music Source Separation, Ethan Manilow and Prem Seetharman and Justin Salamon

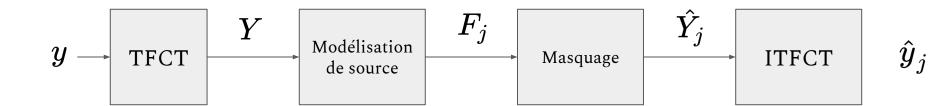
Applications

- Directes:
 - Re-mixage
 - Débruitage
- Indirectes:
 - Transcription
 - Changement de tempo, de hauteur
 - Analyse des paroles
 - 0 ...

Difficultés

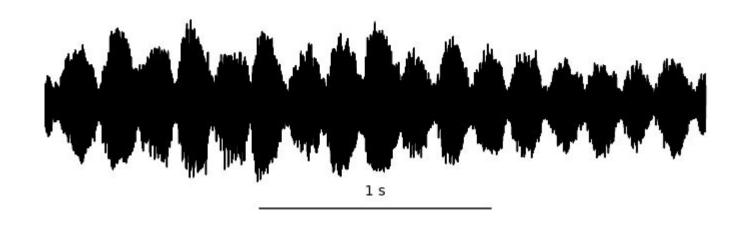
- Sources très corrélées et mêlées
- Souvent, effets non linéaires lors du mixage
- Très difficile de faire une séparation de qualité acceptable

Schéma classique



Représentations d'un signal sonore

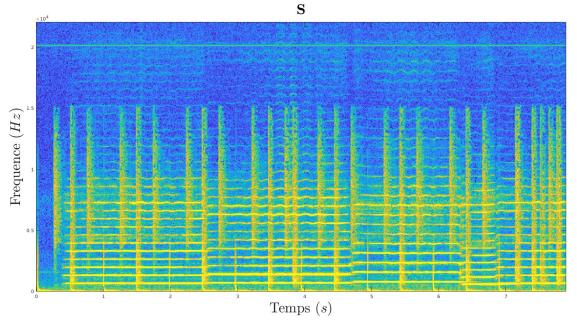
Formes d'ondes



Open Source Tools & Data for Music Source Separation, Ethan Manilow and Prem Seetharman and Justin Salamon

Représentations d'un signal sonore

Représentations Temps-Fréquence



Bases de la séparation de source Masquage

$$egin{aligned} y &= x_1 + x_2 \ Y &= X_1 + X_2 \ |Y| &= |X_1 + X_2| \ &
eq |X_1| + |X_2| \end{aligned}$$

Bases de la séparation de source Masquage binaire

$$M_1=(F_1>F_2)\ M_2=(F_2>F_1)$$
 $puis$ $\hat{X}_1=M_1\odot Y$ $\hat{X}_2=M_2\odot Y$



Bases de la séparation de source Masquage doux

$$M_1 = F_1 \oslash (F_1 + F_2) \ M_2 = F_2 \oslash (F_1 + F_2) \ puis \ \hat{X}_1 = M_1 \odot Y$$

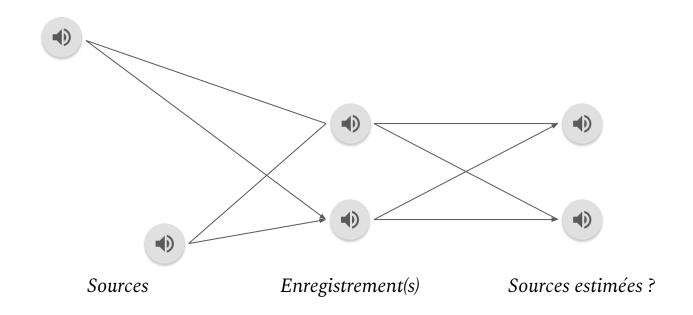
$$\hat{X}_2 = M_2 \odot Y$$





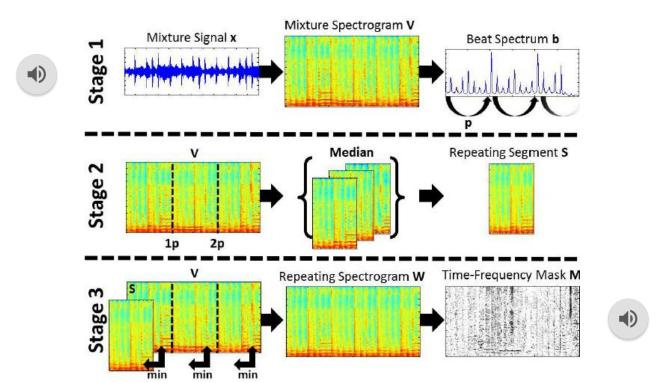
Position

ICA



Répétition

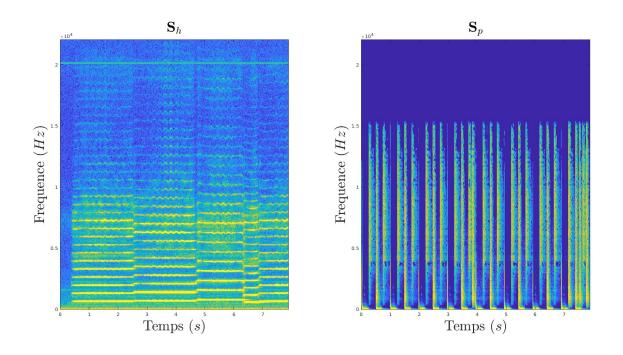
Repet

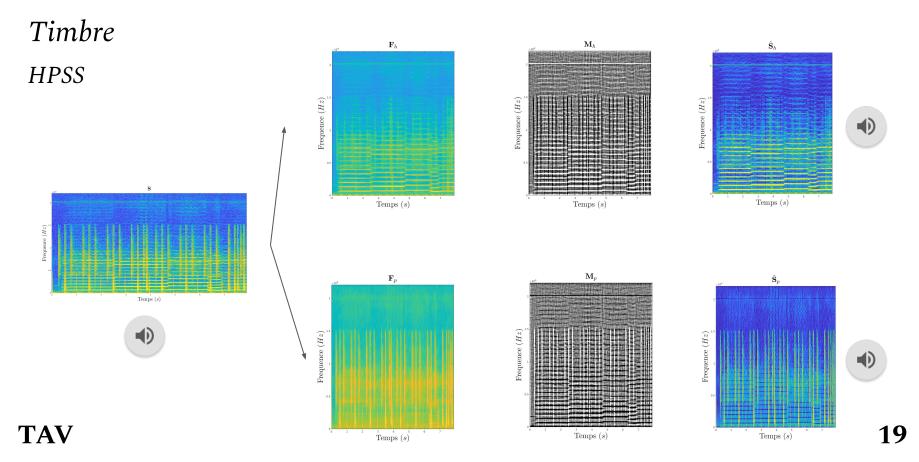


TAV

Timbre

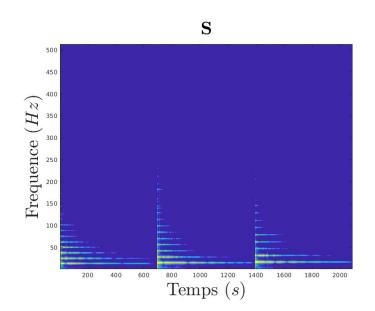
HPSS

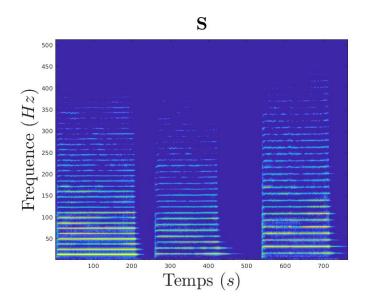




Timbre

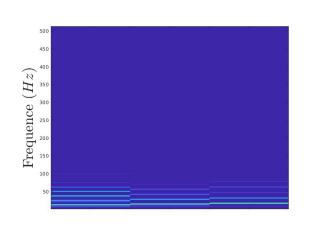
NMF

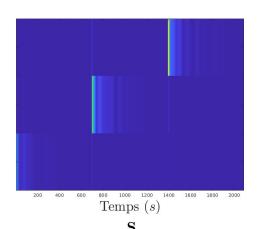


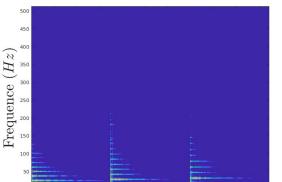


Timbre

NMF



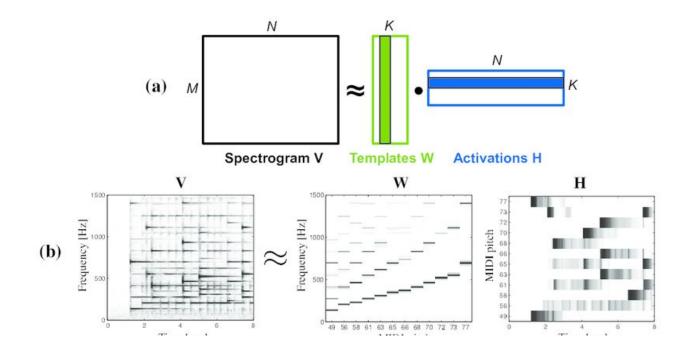




Temps (s)

Timbre

NMF



Timbre

NMF

On cherche D, A non négatives telles que

$$\mathbf{DA} \approx \mathbf{S}$$

C'est un problème d'optimisation sous contraintes

$$\{\hat{\mathbf{D}},\hat{\mathbf{A}}\} = rg\min_{\mathbf{D},\mathbf{A}} \mathcal{E}(\mathbf{S} - \mathbf{D}\mathbf{A}) \quad \mathrm{s.c.} \quad \mathbf{D} \in \mathcal{M}_{K,R}(\mathbb{R}_+), \mathbf{A} \in \mathcal{M}_{R,N}(\mathbb{R}_+)$$

Timbre

NMF

Souvent, ε est une simple norme euclidienne

$$\mathcal{E}(\mathbf{S} - \mathbf{D}\mathbf{A}) = rac{1}{2} \, \|\mathbf{S} - \mathbf{D}\mathbf{A}\|_F^2 = rac{1}{2} \sum_i \sum_j \, [\mathbf{S} - \mathbf{D}\mathbf{A}]_{i,j}^2$$

Malheureusement, le problème devient non convexe...

Timbre

NMF

Solution : descente de gradient alternée

$$\mathbf{D} \lhd \mathbf{D} - \eta_{\mathbf{D}} \odot
abla_{\mathbf{D}} \mathcal{E}(\mathbf{S} - \mathbf{D}\mathbf{A})$$

$$\mathbf{A} \lhd \mathbf{A} - \eta_{\mathbf{A}} \odot \nabla_{\mathbf{A}} \mathcal{E}(\mathbf{S} - \mathbf{D}\mathbf{A})$$

Timbre

NMF

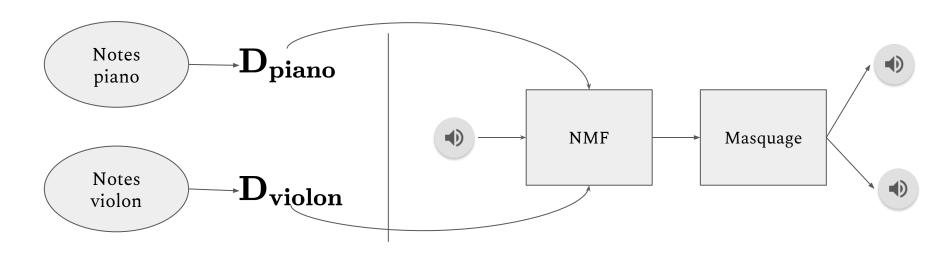
En choisissant bien les pas, on peut assurer la non-négativité de D et A. Les règles de mises à jour sont alors :

$$\mathbf{D} \lhd \mathbf{D} \, \odot \left(\mathbf{S} \, \mathbf{A}^ op
ight) \oslash \left(\mathbf{D} \, \mathbf{A} \, \mathbf{A}^ op
ight)$$

$$\mathbf{A} \mathrel{\vartriangleleft} \mathbf{A} \mathrel{\odot} \left(\mathbf{D}^{\top} \, \mathbf{S} \right) \mathrel{\oslash} \left(\mathbf{D}^{\top} \, \mathbf{D} \, \mathbf{A} \right)$$

Timbre

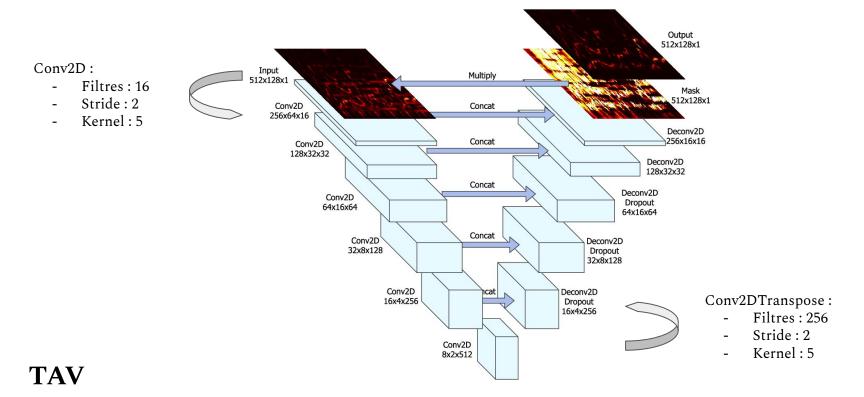
NMF



Méthodes par Deep Learning

Méthodes par Deep Learning

U-Net, *le retour*



29

Ressources

Ressources

- Calcul des règles de mise à jour du NMF détaillés
- Fundamentals of Music Processing Notebooks, Pr. Mueller
- Enregistrements de notes, Université d'Iowa