Перв. примен.			Глав 1.1	а 1. Обзор суг . Структура си	цествую истемы р	ощих распоз	Оглавло Оглавло Методов				9 9
Справ. №			1.3	постериограм 1.2.2. Обзор постериограм . Обзор суще ных	м и одно метода мествующ лгоритм	пои	ска повторяющею преобразовани ска фрагмента стетодов поиска муска музыки в прилека музыки	ия Хафаигнала с прим игнала с прим изыкального си пожении Shazam	менением гнала в	л фонет звуковь	11 гических 14 ых базах 18 18
Инв. № дубл.			1.4 Глав 2.1 2.2 акт	а 2. Информа . Теория актив . Система потивного воспри 2.2.1. Предвар 2.2.2. Формир	лаве 1 ционная вного восоиска споиска споиска оительная оование с	я мод сприя игнал ия обр	ель поиска сигна гияа в звуковой бааботка сигнала	ла в звуковых	базах да	анных ованием	272828 теории3132
Подпись и дата Взам. инв. № Ин	2.3. Выводы по главе 2									38	
Инв. № подл.		Изм. Разр Пров Реце Н. Ко Утве	ер. нз. энтр.	№ докум. Лукьянчикова Гай В.Е.	Подпись	Дата	ВКР-НГТУ-05 Модель и алгоритмь в звуковых ба	ы поиска сигналов	Лит.	, Лист 3	2017 (ПЗ) Листов 52 Алексеева

		Гпав	я З. Вычисли	тепьный	эксп	перимен т	3	9
9H.						Сримент		
Терв. примен.						родукта		
eps. I						римента		
					_			
Н		Заклі	ючение				5	0
		Спис	ок литерату	ры	•••••		5	1
ō∧								
Справ. №								
C_{II}								
Ш								
_								
та								
, и дата								
Подпис								
По								
<i>''</i>								
д ДУб								
Инв. № дубл.								
H								
Взам. инв. №								
н .ме								
B3								
га								
Подпись и дата								
тись								
107								
-								
Инв. N <u>º</u> подл.		1		 				Лист
нв. №						ВКР-НГТУ-09.04.01-(М15-ИВТ-3)-013-20	017 (ПЗ)	4
Z	Изг	л. Лист	№ докум.	Подпись д	Дата			l '

Введение

Актуальность темы

В настоящее время область распознавания звуковых сигналов получила широкое распространение. С тех пор, как в повседневной жизни плотно укоренились смартфоны с функцией интерпретации голосовых команд и других звуковых сигналов, стали появляться все новые и новые алгоритмы распознавания. Самыми известными приложениями по распознаванию звукового сигнала стали Siri, Google Поиск, Shazam и другие.

При разработке такого алгоритма, следует решить ряд задач:

- проблема формирования исходного описания;
- проблема формирования системы признаков;
- проблема принятия решения в условиях априорной неопределенности;
- проблема поиска сигнала в звуковой базе данных.

В данном исследовании я хочу предложить свой метод решения этих проблем и подробнее остановится на проблеме поиска сигнала в звуковой базе.

Данный алгоритм распознавания можно будет использовать не только для распознавания звуковых композиций. В современном мире происходит регулярная кража индивидуальной собственности. С его помощью можно будет определять заимствования современными певцами и композиторами звуковых фрагментов из чужих песен. Еще одной применение - в криминалистике. Данный алгоритм может помочь при сопоставлении двух записей голосов и выявления сходства.

Цель работы и задачи исследования

Целью данной работы является разработка новых моделей и алгоритмов нахождения фрагментов сигналов в звуковых базах данных.

Задачи, которые придется решить для достижения поставленной цели:

- анализ существующих методов распознавания звуковых сигналов;
- анализ существующих методов поиска звуковых сигналов в базах данных;

Лист

- разработка модели признакового описания звукового сигнала;
- разработка алгоритма поиска звукового сигнала в базах данных;

					ВКР-НГТУ-09.04.01-(М15-ИВТ-3)-013-2017 (ПЗ)
Изм	Пист	№ локум	Полпись	Пата	

Лист

№ докум.

Подпись

Дата

Лист

описания применяются методы описанные в теории активного восприятия. База данных представляет из себя бинарное дерево, которое содержит в себе сегменты звуковых композиций, пронумерованные специальными индикаторами и содержащие признаковые описания.

Теоретическая и практическая ценность работы

Теоретическая ценность работы заключается в разработке подхода распознавания и поиска звукового сигнала с применением новых методов решения проблем, возникающих на этапах системы распознавания.

Практическая ценность данного исследования - это создание по описанному алгоритму программного обеспечения, которое впоследствие может применятся в различных исследованиях, криминалистических экспертизах или для защиты интеллектуальной собственности.

Апробация работы

Апробация данного исследования была проведена в ходе защиты отчета по распределенной научно-исследовательской работе, включавший себя презентацию разработанного алгоритма и демонстрацию результатов вычислительного эксперимента.

Обоснованность и достоверность

Обоснованность и достоверность данного исследования доказывается анализом результатов вычислительного эксперимента, проводимого для разработанного алгоритма, и сравнения их с результатами других известных алгоритмов.

Публикации

№ докум.

Подпись

Дата

По данному исследованию планируется публикация в виде доклада или тезиса на одной из крупных научных конференций.

Перв. примен.	Объем и структура работы Выпускная квалификационная работа состоит из введения, трех глав основной части, заключения и списка литературы. Общий объем работы 52 страниц. Диссертация содержит 19 рисунков, 13 таблиц, 11 формул. Список литературы включает в себя 19
Справ. №	наименований.
Подпись и дата	
Инв. № дубл.	
Взам. инв. №	
Подпись и дата	
Инв. № подл.	ВКР-НГТУ-09.04.01-(М15-ИВТ-3)-013-2017 (ПЗ) ВКР-НГТУ-09.04.01-(М15-ИВТ-3)-013-2017 (ПЗ) ВКР-НГТУ-09.04.01-(М15-ИВТ-3)-013-2017 (ПЗ) 8

Глава 1. Обзор существующих методов

1.1 Структура системы распознавания сигналов

В большинстве случаев система распознавания сигналов состоит из 3 этапов (рисунок 1.1):

- предварительная обработка сигнала;
- формирование системы признаков;
- классификация сигнала на основе системы признаков.

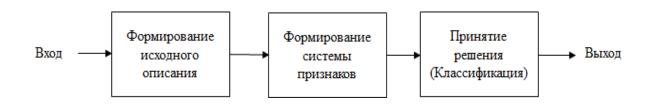


Рисунок 1.1 Схема системы распознавания звукового сигнала

На этапе предварительной обработки сигнал подвергается преобразованиям, которые помогают представить его в удобной форме для последующего анализа.

На этапе формирования системы признаков решается одна из главных задач распознавания - однозначная идентификация сигнала.

На этапе классификации происходит формирование сегментов сигналов в группы исходя из признакового описания. Чаще всего для этого используются уже имеющиеся алгоритмы кластеризации.

Поиск интересующего фрагмента сигнала в уже сформированной базе данных обычно происходит в 2 этапа:

- составление признакового описания входного сигнала;
- перебор имеющихся записей и сравнение их признакового описания с описателем входного сигнала.

На этапе составления признакового описания к сигналу применяются методы, в результате которых получается уникальный идентификатор этого сигнала.

На этапе перебора полученный идентификатор сравнивается с идентификаторами, имеющимися в базе данных и выявляется сходство. Известно много способов поиска схожих фрагментов сигналов.

Лист

					ВКР-НГТУ-09.04.01-(М15-ИВТ-3)-013-2017 (ПЗ)
Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата	

Перв. примен.	Известны музыкальных (поиска	повторяющихся	фрагментов	в речевых	сигналах	И
Справ. №								
Подпись и дата								
Инв. № дубл.								
Взам. инв. №								
Подпись и дата								
Инв. № подп.	Изм. Лист № доку	м. Подпис	ь Дата	ВКР-НГТУ-09.0	04.01-(M15-V	1BT-3)-013-2	2017 (ПЗ)	<i>Лист</i> 10

1.2 Обзор существующих методов поиска звукового фрагмента в речевых сигналах

В последнее время актуальны алгоритмы распознавания сигналов в условиях нулевых ресурсов.

Главными преимуществом таких алгоритмов является отсутствие заготовленной базы данных, вследствие чего это освобождает их от длительного перебора, сравнения признаковых описателей и выявления схожих сегментов сигнала. На входе такого процесса поступает звуковой сигнал, который анализируется определенным образом, и результатом этих манипуляций являются временные промежутки, фонемы или признаковые описатели идентифицирующие найденные повторяющиеся звуковые фрагменты.

Очень популярным подходом в данных алгоритмах является метод построения матриц схожести или кодирование звуковых последовательностей, путем присвоения определенных признаковых описателей единичным звуковым фонемам, так же широко применяется алгоритм динамической трансформации временной шкалы (dynamic time warping) [1][2].

Далее будут приведены обзоры двух алгоритмов распознавания звуковых фрагментов в условиях нулевых ресурсов.

1.2.1 Обзор метода поиска повторяющегося фрагмента сигнала с помощью постериограмм и одномерного преобразования Хафа

Решением задачи поиска терминов в повторяющемся промежутке речи основан на графическом способе «dotplots», применяющегося для сравнения последовательностей, и использующий алгоритм «segmental dynamic time warping (S-DTW)» [1].

Dotplots является графическим методом сравнения последовательностей, изначально разрабатывался для определения повторяющиеся последовательности белка в сообществе биоинформатики, а затем распространен до обработки больших масштабов текста в более общем виде. Берется строка символов $X = x_1, x_2... x_n$, где каждый x_i это элемент какого-то алфавита, при этом *dotplots* будет логической матрицей M размера $n \times n$ и определяется как $M_{ij} = (x_i == y_j)$. Подстроки повторяются в разных точках X и проявляются как диагональные отрезки в визуализации M; подстроки, состоящие из одного

					/
Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата	

повторяющегося знака, будут проявляться в виде больших блоков. Данная работа применяет этот метод в акустической обработке с целью выявления повторяющихся интервалов в речи или аудио.

Формально, $X = x_1, x_2...x_n$, это векторные временные ряды, которые вычисляются по аудио сигналу, где каждый $x_i \in R^d$. Затем определяется акустический *dotplot* M как обобщенная матрица $M_{ij} = K(x_i, x_j)$, где $K: R^d \times R^d \to R$ является симметричной функцией сходства между векторами признаков. В этом исследовании, вычисляется косинусное сходство

$$K(x,y) = \frac{1}{2} \left[1 + \frac{\langle x, y \rangle}{\|x\| \|y\|} \right]$$
 (1.1)

которое принимает значение 1, когда точки х и у том же направлении, 0,5 - когда они ортогональны, и 0 - если они указывают в противоположных направлениях. Учитывая акустический *dotplot* вычисляется для пары высказываний, задача нахождения повторяющихся интервалов сводится к поиску диагональных отрезков.

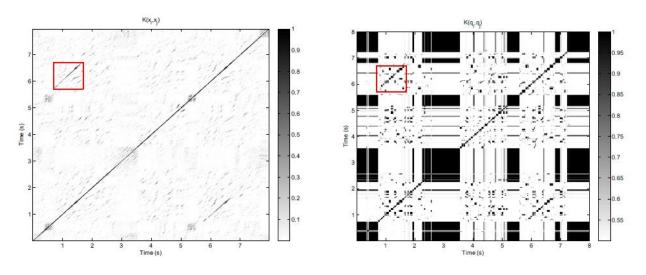


Рисунок. 1.2 Постериограммы звукового сигнала

Далее задача сводится нахождения повторяющихся интервалов к поиску диагональных отрезков (рисунок 1.2). Для этого, после преобразования изображения, применяется классическое одномерное преобразование Хафа. Данное преобразование направлено на поиск простых изображений, типа прямых, кругов или эллипсов. В данном случае, будут искаться отрезки.

			·	
Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата

Преобразование Хафа

Прямая может быть задана уравнением y = mx + b и может быть вычислена по любой паре точек (x, y) на изображении. Главная идея преобразования Хафа [3] — учесть характеристики прямой не как уравнения, построенное по паре точек изображения, а в терминах её параметров, то есть m — коэффициента наклона и b — точки пересечения с осью ординат. Исходя из этого npsmas, заданная уравнением y = mx + b, может быть представлена в виде movku с координатами (b, m) в пространстве параметров.

Однако прямые, параллельные оси ординат, имеют бесконечные значения для параметра m. Поэтому лучше представить прямую с помощью других параметров, r — это длина радиус-вектор ближайшей к началу координат точки на прямой (т.е. нормали к прямой, проведенной из начала координат), а θ — это угол между этим вектором и осью абсцисс. При таком описании прямых не возникают бесконечные параметры.

Уравнение прямой принимает вид:

$$y = \left(-\frac{\cos\theta}{\sin\theta}\right)x + \left(\frac{r}{\sin\theta}\right) \quad (1.2)$$

После преобразования:

Лист

№ докум.

$$r = x \cos\theta + y \sin\theta$$
 (1.3)

Это соответствует синусоидальной линии в пространстве Хафа (r, θ) , которая, в свою очередь, уникальна для данной точки и однозначно её определяет. Если эти линии (кривые), соответствующие двум точкам, накладываются друг на друга, то точка (в *пространстве Хафа*), где они пересекаются, соответствует прямым (в оригинальном месте изображения), которые проходят через обе точки. В общем случае, ряд точек, которые формируют прямую линию, определяют синусоиды, которые пересекаются в точке параметров для той линии. Таким образом, проблема обнаружения коллинеарных точек может быть сведена к проблеме обнаружения пересекающихся кривых.

		ВКР-НГТУ-09.04.01-(М15-ИВТ-3)-013-2017 (ПЗ)
Подпись	Дата	

1.2.2 Обзор метода поиска фрагмента сигнала с применением фонетических постериограмм Данный метод опирается на распознавание речевых терминов с запросом-по-образцу с использованием фонетических постериограммных шаблонов [2]. Этот метод нужен, когда пользователь нашел интересную для себя информацию и он желает найти еще больше аналогичных данных. Выбирается аудио фрагмент, содержащий ключевое слово, производится сравнение всего аудиосигнала с данным фрагментом и находятся соответствия. Используются фонетические постериограммы размерностью класс ко времени, чтобы сопоставить сегменты примера запроса с фонетическими классами для каждого момента времени. На рисунок 1.3 представлена пастериограмма для аудио сегмента включающего произнесенную фразу «basketball and baseball». По горизонтальной оси – время в секундах, по вертикальной – фонетические классы. Уровень затемнения соответствует вероятности встречи во временном промежутке данного класса. Инв. № дубл. № подл Лист ВКР-НГТУ-09.04.01-(М15-ИВТ-3)-013-2017 (П3) 14

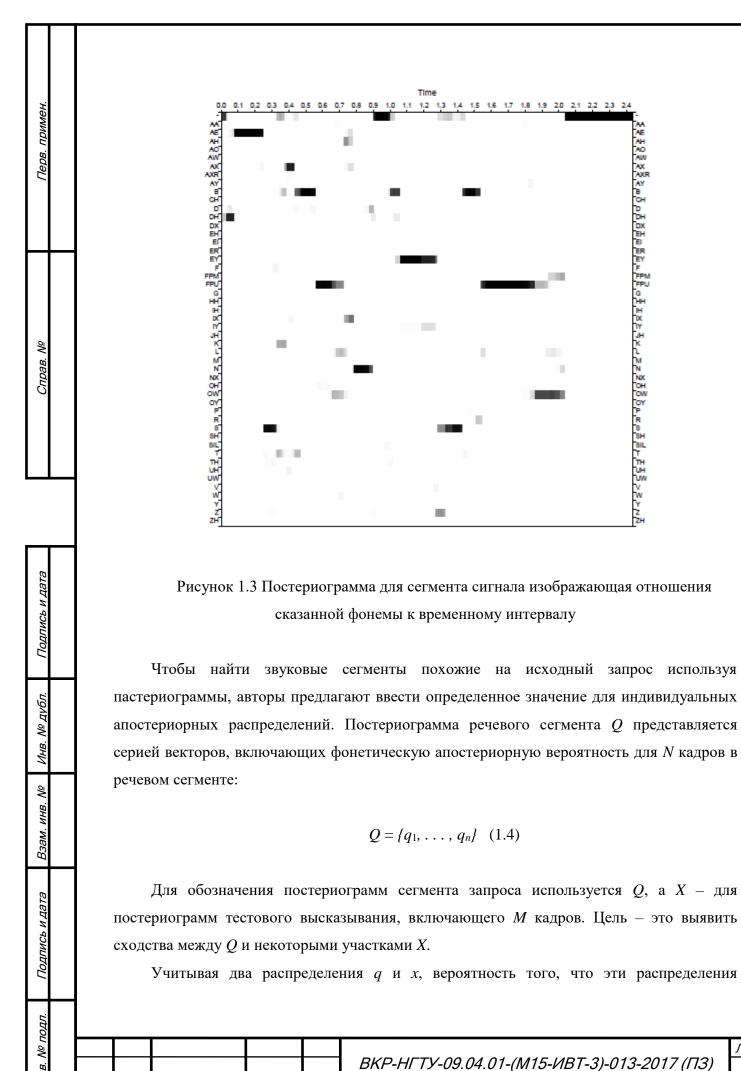
Изм.

Лист

№ докум.

Подпись

Дата



Лист

№ докум.

Подпись

Дата

Лист

15

Лист

№ докум.

Подпись

Дата

принадлежат к одному фонетическому событию легко представить, как их скалярное произведение:

$$P(phone\{q\} = phone\{x\}) = q \cdot x \quad (1.5)$$

Мы можем интерпретировать эту вероятность:

$$D(q, x) = -\log(q \cdot x)$$
 (1.6)

Значения близкие к нулю означают больше сходство между q и x, а большие положительные значения — различие. Если q и x равны нулю, то $q \cdot x = 0$ и, следовательно $D(q,x) = \infty$. Для этого применяется сглаживание постериограмм:

$$q = (1 - \lambda)q + \lambda u \quad (1.7)$$

Здесь u — вектор представляющий равномерное распределение вероятностей, и $\lambda > 0$ гарантирует ненулевую вероятность для фонетических постериоров в q.

Для сравнения постериограмм запроса и тестового высказывания вычисляется сходство значений между индивидуальным апостериорным распределением для всех N кадров в запросе и индивидуальным апостериорным распределением для M кадров в тестовом высказывании. Результатом является матрица сходств размера NxM.

Далее, основной целью является нахождение временного интервала в тестовом высказывании, соответствующего запросу. На рисунок 1.4 показана постериограмма матрицы сходства между тестовым высказыванием (оно по оси x) и запрашиваемым термином (по оси y). Темные области представляют большое сходство между кадрами тестового высказывания и кадрами запроса. Белые — наоборот. В идеале сходство должно выглядеть как последовательность диагоналей блоков от левого верхнего угла до нижнего правого внутри матрицы сходств. Матрица на рисунке ниже показывает действительное сходство между запросом и тестовым высказыванием, зеленая линия представляет лучшее схожее выравнивание запроса со схожим участком в тестовом высказывании.



Лист

№ докум.

Подпись

Дата

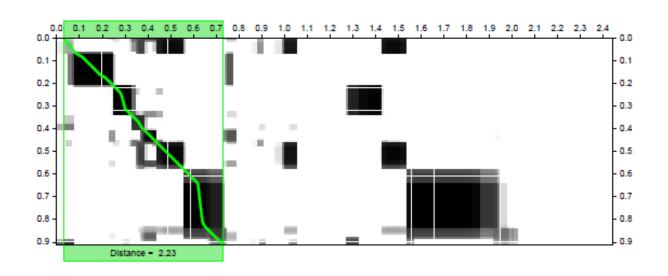


Рисунок 1.4 Постериограмма матрицы сходства между тестовым высказыванием и запрашиваемым термином

Для поиска лучшего пути используется модифицированный DTW-алгоритм. Путем накопления баллов выбирается наклон диагоналей отдельного блока, и как следствие строится оптимальный путь.

Также данный метод может использоваться, когда дано несколько шаблонов запрашиваемых терминов. Для решения этой проблемы выделяется 2 подхода. Первый – комбинирование свойств всех шаблонов в одном. Второй – использование всех шаблонов для получения оценки и объединения результатов. Здесь используется второй подход. Для каждого варианта запроса существуют различные баллы оценки для входного высказывания.

Этот подход очень эффективно использовать, имея таблицу соответствий запрашиваемого термина и его балл. Таким образом можно быстро и легко находить нужные слова в речевом сигнале.

Лист

№ докум.

Подпись

Дата

Алгоритмы распознавания звуковых фрагментов с использованием предварительно самыми распространенными

При разработке алгоритмов для уникальной идентификации сигнала крупные компании стараются использовать максимальные колебания амплитуды в песне, называемыми пиками. Набор таких пиков позволяет описать люблю музыкальную

На этапе признакового описания сигнала в таких алгоритмах чаще всего используются частотные характеристики сигнала, полученные с помощью преобразования

Одной из важнейших проблем в этом типе алгоритмов является быстрый поиск схожего со входным сигналом экземпляра из базы данных. Тут на помощь приходят нейронные сети, алгоритмы фильтрации и простой перебор элементов в базе.

Задача, которую решают такие алгоритмы формулируется следующим образом: на сервер поступает фрагмент аудиосигнала, после чего происходит поиск среди треков, находящихся в базе данных того, из которого взят данный интересующий фрагмент.

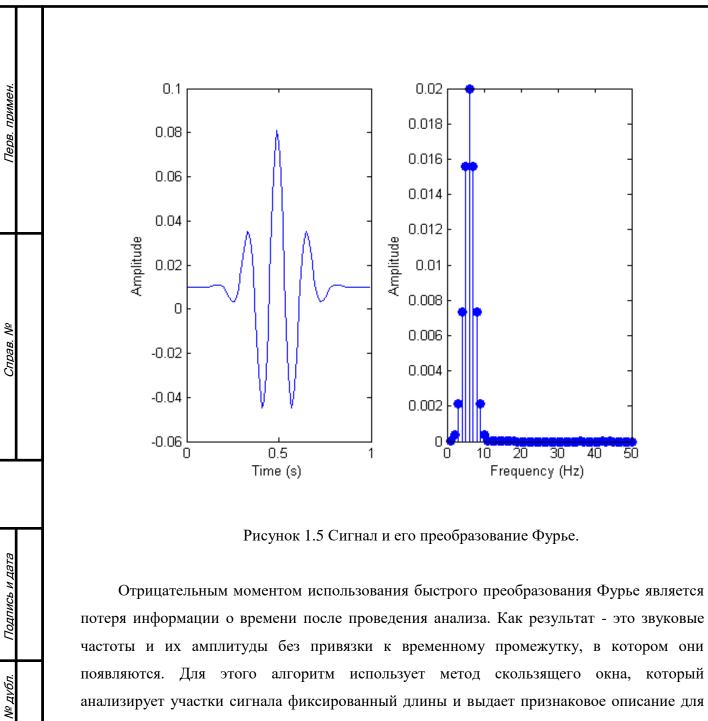
Далее будут приведены обзоры двух наиболее известных алгоритмов распознавания

1.3.1 Обзор алгоритма поиска музыки в приложении Shazam

Принцип работы мобильного приложения Shazam заключается в записи фрагмента

На этапе определения признакового описания сигнала алгоритм использует быстрое

Лист



потеря информации о времени после проведения анализа. Как результат - это звуковые частоты и их амплитуды без привязки к временному промежутку, в котором они появляются. Для этого алгоритм использует метод скользящего окна, который анализирует участки сигнала фиксированный длины и выдает признаковое описание для текущей части.

После этого, когда получены частотные характеристики сигнала, происходит формирование цифровой сигнатуры. Из огромного числа частот выбираются только те, которые важнее всего. Здесь отслеживаются частоты с максимальной амплитудой. Это объясняется тем, что частоты с максимальной амплитудой вероятнее всего выживут в условиях зашумленности звукового сигнала [6].

Для упрощения поиска музыкальных композиций их признаковых описаний используются как ключи в хэш-таблице. Каждому ключу соответствует значения времени, когда набор частот появился в песни и идентификатор музыкальной записи (название

Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата

песни и её исполнитель). В таблице 1.1 представлен пример, как подобные записи могут храниться в базе.

Таблица 1.1 Соответствие идентификатора сегмента ко времени и принадлежность к конкретной звуковой композиции

Хэш-тег	Время, с	Идентификатор
30 51 99 121 195	53,52	Песня А Исполнитель А
33 56 92 151 185	12,32	Песня В Исполнитель В
34 57 95 111 200	23,11	Песня А Исполнитель А
30 51 99 121 195	10,89	Песня С Исполнитель С

Для определения музыкальной композиции записывается звук и прогоняется через вышеописанный процесс определения сигнатур. Затем начинается поиск композиции в базе по вычисленному хэш-тэгу.

При идентификации композиции может получится так, что один хэш-тег полученного сигнала может соответствовать двум различным песням. Для того, чтобы избежать этого, исходный сигнал дробиться и проверяются совпадения хэш-тэгов нескольких сегментов.

1.3.2 Обзор алгоритма поиска музыки в приложении Yandex

В качестве базы данных алгоритм, предложенный компанией Яндекс, использует все треки приложения Яндекс. Музыка, которые были предоставлены правообладателями для прослушивания пользователями [5]. Также была создана подборка музыкальных композиций из интернета, которыми чаще всего интересуются пользователи.

На этапе разработки алгоритма, разработчики отвергли ряд подходов к поиску поступившего фрагмента с треком, такие как:

- побитовое сравнение. Помехи, шумы, громкоговоритель источника звука, акустика помещения, неравномерная амплитудно-частотная характеристика микрофона - все это создает неточности в перекодировании записанного фрагмента и делает неприемлемым побитовое сравнение.

					BP
Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата	

- водяные знаки. Если бы компания Яндекс сама выпускала музыку, то могла бы встроить в музыкальные композиции звуковой аналог "водяных знаков", которые легко распознают алгоритмы, но недоступны человеческому уху. - нестрогое сравнение спектрограмм. На рисунке 1.6 изображены спектрограммы оригинального трека и записанного фрагмента. Их можно рассматривать как изображения и использовать для поиска интересующей композиции. Записанный фрагмент Время Искомый фрагмент оригинального трека № дубл. Время Рисунок 1.6 Спектограммы записанного входного фрагмента и искомого фрагмента трека из базы данных Однако, у данного метода есть ряд проблем: - сравнение огромного числа картинок (6 миллионов треков в базе данных Яндекса) -№ подл Лист ВКР-НГТУ-09.04.01-(М15-ИВТ-3)-013-2017 (ПЗ) 21 Изм. Лист № докум. Подпись Дата

№дубл

это очень ресурсозатратная и долгая процедура

- оказывается, что одни различия более показательны, чем другие.

В итоге, для каждого трека нужно хранить минимальное количество характерных признаков.

Устойчивыми к помехам и шумам являются пики спектрограмм, выделенные различными способами - например, как точки локального максимума амплитуды. Положение пиков в системе "частота-время" мало меняется. На один трек в среднем приходится 300 тыс. пиков и такая характеристика композиции лучше сопоставляется с миллионной базой треков, чем картинки.

Однако, шум при записи фрагмента добавляет новые пики и глушит другие. Поэтому в данном алгоритме используется двухэтапное сравнение:

- сначала для каждого трека ищется смещение, при котором с запросом совпадает максимальное количество пиков;
 - затем из выбранных треков ищется трек с наибольшим числом совпадений.

Для этого строится гистограмма, в которой для каждой частоты пика из запроса и трека откладывается +1 по оси Y в том смещении, где нашлось совпадение (рисунок 1.7):

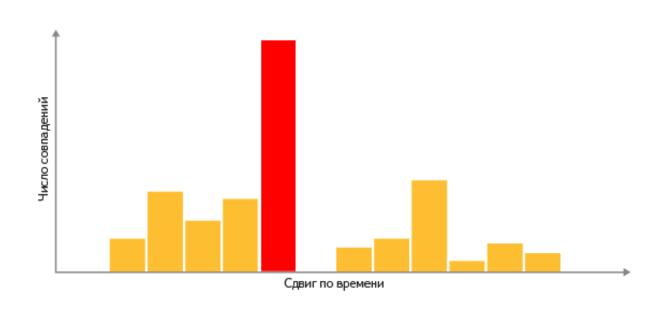


Рисунок 1.7 Гистограмма отношения числа совпадений к сдвигу по времени

Выбирается композиция с самым высоким столбцом, который является мерой близости данного трека с запросом.

Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата

Из всех пиков сигнала выбираются не все, а только устойчивые к искажениям. Такой отбор происходит следующим образом: - внутри одной частоты, по оси времени по всей записи вводится порог, который при обнаружении пика выше текущего положения, срезает разницу между значением порога и верхней точкой (рисунок 1.8). Потом порог поднимается на первоначальную высоту этого пика. Время Рисунок 1.8 Пример работы порога - среди всех частот, выбираем самые контрастные пики (рисунок 1.9), т.е. самые большие локальные максимумы среди срезанных верхушек. При отборе пиков есть несколько параметров: скорость опускания порога, число

При отборе пиков есть несколько параметров: скорость опускания порога, число выбираемых пиков в каждом временном интервале и окрестность влияния пиков на соседей. На основе этих критериев подбирается такая комбинация, при которой остается минимальное число пиков.

Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата

№ подл

Для более быстрого и эффективного анализа фрагмента используются пары пиков. Вероятность встретить в песне подряд два оригинальных пика равняется P^2 , в то время когда для одного она равна просто Р.

Поиск происходит в 2 этапа:

- предварительный отбор треков по очень разряженному набору контрастных пиков.
- выбирается гарантированно наилучший ответ.

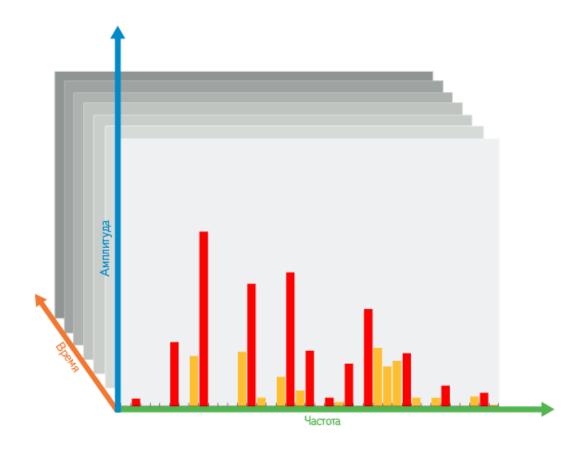


Рисунок 1.9 Контрастные пики

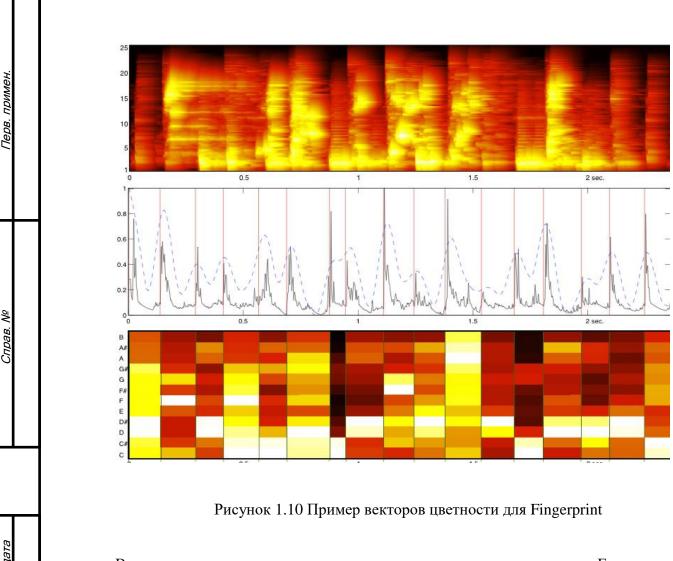
1.3.3 Echoprint – свободный сервис распознавания музыки

Компания **EchoNest** платформу распознавания создает музыкальных ДЛЯ композиций. Сейчас они занимаются созданием свободной базы музыкальных композиций на основе платформы распознавания Echoprint [7, 8].

Алгоритм распознавания Echoprint основан на анализе векторов цветности нескольких последовательных сегментов, называемым "Fingerprint".

					ВКР-НГТУ-09.04.01-(М15-ИВТ-3)-013-2017 (ПЗ)
Изм	Пист	Νο ποκνμ	Полпись	Пата	

Сформирована база данных известных треков, причем каждый трек Т состоит из идентификатора и метаданных (исполнителя, альбома, названия трека). Выполнение соответствия предполагает получение неизвестного аудио-запроса Q соответствующего трека в справочной базе данных. Для создания базы данных каждый трек разбивается на 60-секундные сегменты, причем смежные секции перекрываются на 30 секунд. Это помогает удалить предубеждение, когда более длинные песни предоставляют больше совпадений для набора хэшей запросов. Коды для 60-секундного сегмента представлены в качестве условий документа D в инвертированном индексе. В качестве идентификатора документа используется комбинация уникального идентификатора дорожки и номера сегмента. В нашем базовом хранилище данных используется Apache Solr с помощью специального обработчика запросов для быстрого поиска кода-запроса в список идентификаторов документов. 30-секундный запрос содержит около 800 хеш-ключей. Сервер запросов возвращает документы с наибольшим количеством совпадений каждого кода в запросе. На практике обнаруживается, что редко один документ имеет значительно больше совпадений, чем все другие документы в индексе, однако верхние совпадения (используется 15) в этой метрике будут содержать фактическое совпадение, если оно существует. Вычисляется гистограмму всех разностей временного смещения t на соответствующий ключ в наборе результатов. Затем используется общая сумма двух верхних гистограмм, чтобы сообщить «истинный балл». Это позволяет нам гарантировать, что коды происходят в порядке, даже если Q находится из другого раздела песни и, следовательно, имеет другое абсолютное смещение по времени. Инв. № дубл. № подл Лист ВКР-НГТУ-09.04.01-(М15-ИВТ-3)-013-2017 (П3) 25 Изм. Лист Подпись № докум. Дата



Все возможные документы упорядочены по их истинному счету. Если в списке указано более одного документа с одного и того же трека, удаляются все, кроме документа, с наивысшим балл. Верхний документ в списке возвращается как положительный, если его истинный балл значительно выше, чем оценка всех других документов в списке результатов. Если промежуток между двумя верхними результатами незначителен, то возврат не возвращается.

Есhoprint разработали слой базы данных для обработки сотен миллионов дорожек, разделив индекс (инвертированное хранилище документов Solr) и уровень хранения. Индекс занимает примерно 5 гигабайт дискового пространства на 100 000 треков, а для хранения требуется 15 гигабайт. Запросы могут быть выполнены на практике через 100 миллисекунд после вычисления кодовой строки для сигнала, который на текущем оборудовании занимает менее одной десятой секунды.

Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата

٥

<i>+</i>	1.4 Выводы по главе 1
Перв. примен.	В данной главе представлен краткий обзор существующих методов распознавания звукового сигнала. В данных обзорах приведены основные подходы к признаковому определению сигнала, к поиску схожих фрагментов в звуковом сигнале и базах данных. Большое количество работ на эту тему подтверждает актуальность решаемой задачи
Справ. №	распознавания и всего исследования в целом. В результате обзора существующих методов распознавания сигналов, можно выделить ряд проблем: - проблема формирования системы признаков, обеспечивающих однозначность классификации и последующего анализа на схожесть отдельных фрагментов сигнала. Этап выбора системы признаков необходим для сокращения размерности входного описания; - проблема величины входного сигнала. Многие алгоритмы, такие как Echoprint, анализируют музыкальный сегмент длительностью более 20 секунд для вычисления
	признакового описания; - проблема поиска музыкальной записи в звуковых базах данных. Она заключается в
Взам. инв. № Дубл. Подпись и дата	том, как быстро и удобно найти схожий с интересующим звуковой фрагмент для получения информации о нем. В данном исследовании предлагается по-новому решить выделенные выше проблемы. Был выбран новый подход для признакового описания сигнала, отличающийся от описанных в обзорах. Построение системы признаков на основе Теории активного восприятия позволит сократить размерность входного описания и однозначно определить звуковой фрагмент сигнала. Также планируется разработать новый алгоритм хранения звуковых записей в базе данных. За основу взято бинарное дерево, которое упорядочит записи и позволит быстро выявлять схожие записи и предоставлять информацию и ним. Теоретические аспекты реализации данного алгоритма распознавания и поиска будут подробнее описаны в главе 2.
Инв. № подл. Подпись и дата	ВКР-НГТУ-09.04.01-(М15-ИВТ-3)-013-2017 (ПЗ)

Изм. Лист

№ докум.

Подпись Дата

№ подл

Глава 2. Информационная модель поиска сигнала в звуковых базах данных

2.1 Теория активного восприятия

Теория активного восприятия была предложена профессором В.А. Утробиным. Первоначально ТАВ применялась для анализа изображений, а позднее была адаптирована для применения к звуковым сигналам.

Данная теория позволяет реализовать два первых этапа распознавания - это формирование исходного описания сигнала и формирования системы признаков.

На этапе предварительного обработки сигнала происходит процесс интегрирования. Сигнал разбивается на части, затем амплитуды отсчетов для каждой части складываются (рисунок 2.1). Результатом интегрирования является массив S - множество сумм отсчетов сегмента звукового сигнала.

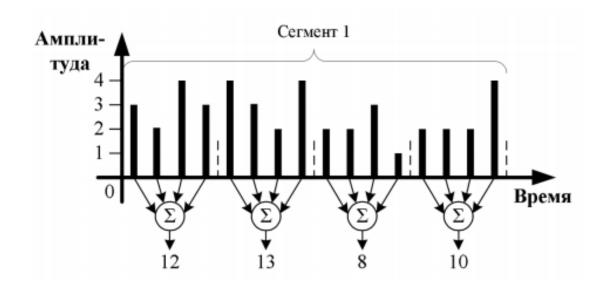
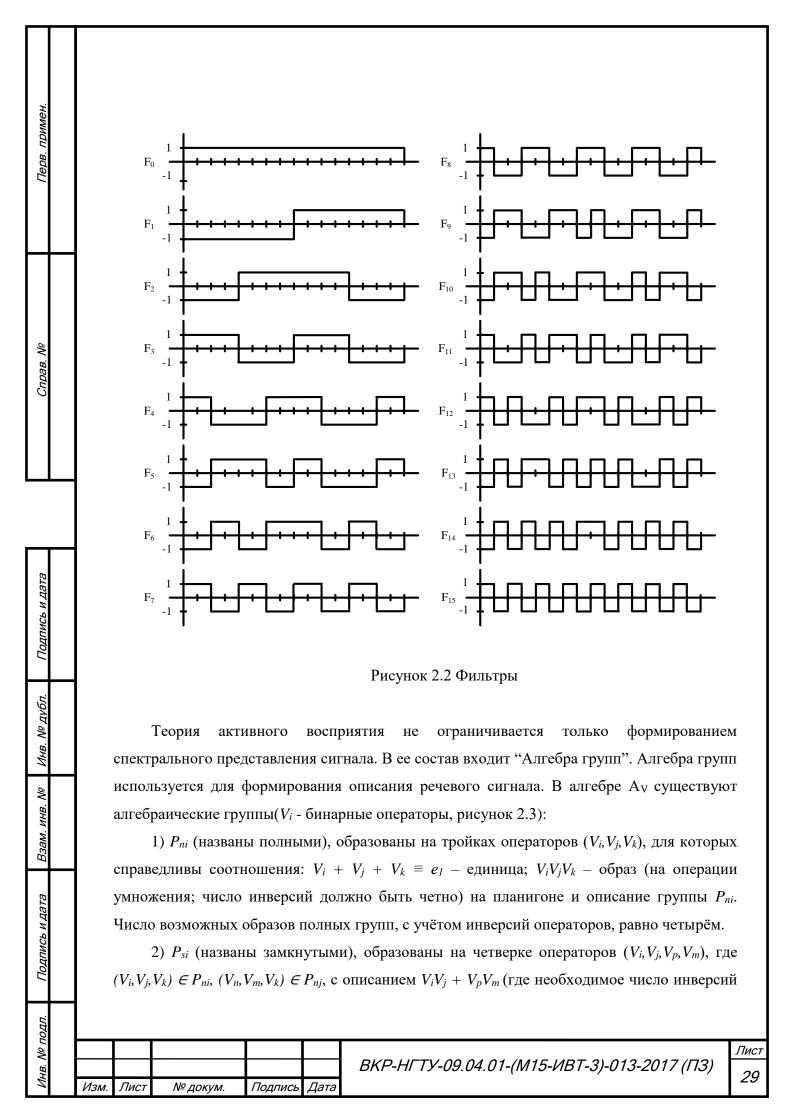


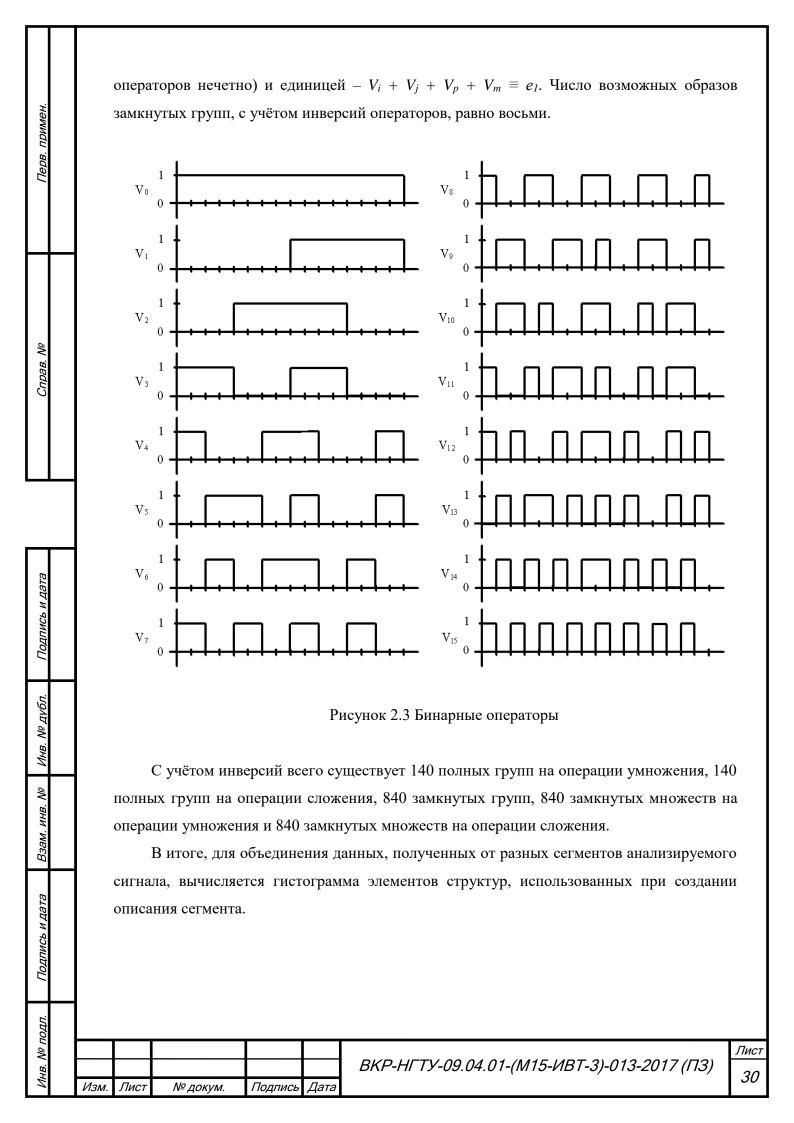
Рисунок 2.1 Интегрирование сигнала

На этапе формирования признакового описания, используется дифференцирование. К массиву сумм S применяются фильтры (рисунок 2.2), в результате чего вычисляются значения спектральных коэффициентов. Для этого каждый фильтр поэлементно умножается на массив сумм S.

Пара этих преобразований определяет U-преобразование, которое является главным в TAB.

					ВКР-НГТУ-09.04.01-(М15-ИВТ-3)-013-2017 (ПЗ)
N3M	Пист	Νο ποκνμ	Полпись	Пата	





2.2 Система поиска сигнала в звуковой базе данных с использованием теории активного восприятия Данная система будет решать две функциональные задачи - это формирование базы данных сигналов; поиск музыкального фрагмента по существующей базе данных. База данных будет представлена в виде бинарного дерева, в узлах которого будут хранится признаковые описания сегментов музыкальных композиций. Задача поиска объекта в базе данных будет решаться в три этапа: предварительная обработка сигнала; формирование системы признаков сигнала; принятие решения. К сформированной базе данных будет применен алгоритм поиска музыкальной композиции по звуковому фрагменту. Для входного запроса также формируется бинарное дерево путем деления пополам сегментов музыкальной композиции, применения к ним перечисленных выше этапов обработки и формирования признакового описания. Затем, на этапе принятия решения осуществляется оценка результатов поиска интересующей композиции по заданному Подпись и дата музыкальному фрагменту и вывод результата. Формирование Сохранение Препварительн Звуковой признакового Выбор узла ая обработка сигнала ов сигнал д описания дерева сигнала д узел дерева сигнала д дубл. Ø ИНВ. Формирование Звуковой дерева сигнал д сигнала д Выбор Сравнение ୬ максимальной соответствую признаковых пеповательнос ИНВ. узлов дерева БДи ти схожих дерева сигнала д гментов сигнал Взам. База панных (дерево) Подпись и дата Рисунок 2.4 Информационная модель системы Ниже будут подробно описаны все перечисленные этапы. поди. Ø

Изм.

Лист

№ докум.

Подпись

Дата

База данных

(дерево)

Результат

ВКР-НГТУ-09.04.01-(М15-ИВТ-3)-013-2017 (ПЗ)

Лист

№ докум.

Подпись

Дата

2.2.1 Предварительная обработка сигнала

Исходный сигнал представлен в MP3 формате. Для этого формата характерным параметром является "битрейт". Битрейт - это количество бит, используемых для хранения одной секунды мультимедийного контента, в данном случае музыкальной композиции. В форматах аудио сигнала, использующих сжатие с потерей качества, параметр "битрейт" выражает степень сжатия потока и, тем самым, определяет размер канала, для которого сжат поток данных. Чаще всего битрейт звука измеряется в килобитах в секунду [14].

На этапе предварительной обработки каждая музыкальная композиция приводится к единому "битрейту" для повышения точности распознавания системы.

Далее текущий трек делится на последовательность сегментов одинакого размера. Каждый из сегментов делится еще на 16 частей. Определяются амплитуды отсчетов данных частей и складываются в массив сумм, который в дальнейшем используется для формирования системы признаков.

$$S = \sum_{i=1}^{N} A_i \quad (2.1)$$

где А – амплитуда отсчета, N – количество отсчетов.

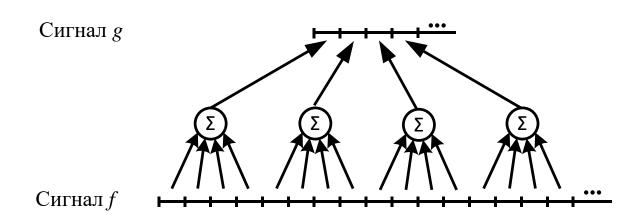


Рисунок 2.5 Схема предварительной обработки сигнала

ВКР-НГТУ-09.04.01-(М15-ИВТ-3)-013-2017 (П	3)
---	----

Лист

№ докум.

Подпись

Дата

2.2.2 Формирование системы признаков

После проведения этапа предварительной обработки формируется признаковое описание входного сигнала.

Признаковое описание музыкальной композиции представляет собой набор признаковых описателей сегментов текущего сигнала, полученных на предыдущем этапе. В качестве описателя используется коэффициенты спектрального представления, полученные в результате применения U-преобразования.

По каждому сегменту звукового сигнала вычисляется U-преобразование. Из этих признаковых описаний каждого сегмента формируется описание для полной музыкальной композиции. Коэффициенты спектрального представления, полученного в результате U-преобразования, являются описанием данного сегмента и выглядят следующим образом:

$$Sig_i = \{S_n\}, n = \overline{1,F}$$
 (2.2)

где S_n — коэффициент спектрального представления сегмента сигнала;

F — количество фильтров, применяемых при вычислении U-преобразования.

Следовательно, признаковое описание для целой музыкальной композиции будет иметь вид:

$$Sig = \{Sig_n\}$$
 (2.3)

Данное признаковое описание является достаточным для описания музыкального сигнала. Оно состоит из 16 цифр с точкой и поэтому не требует больших затрат памяти при хранении.

2.2.3 Принятие решения

После формирования признаковых описаний, исходный сегмент сигнала и описатель помещается в вершину бинарного дерева. Далее текущий сегмент сигнала разбивается на две равных части (рисунок 2.6).

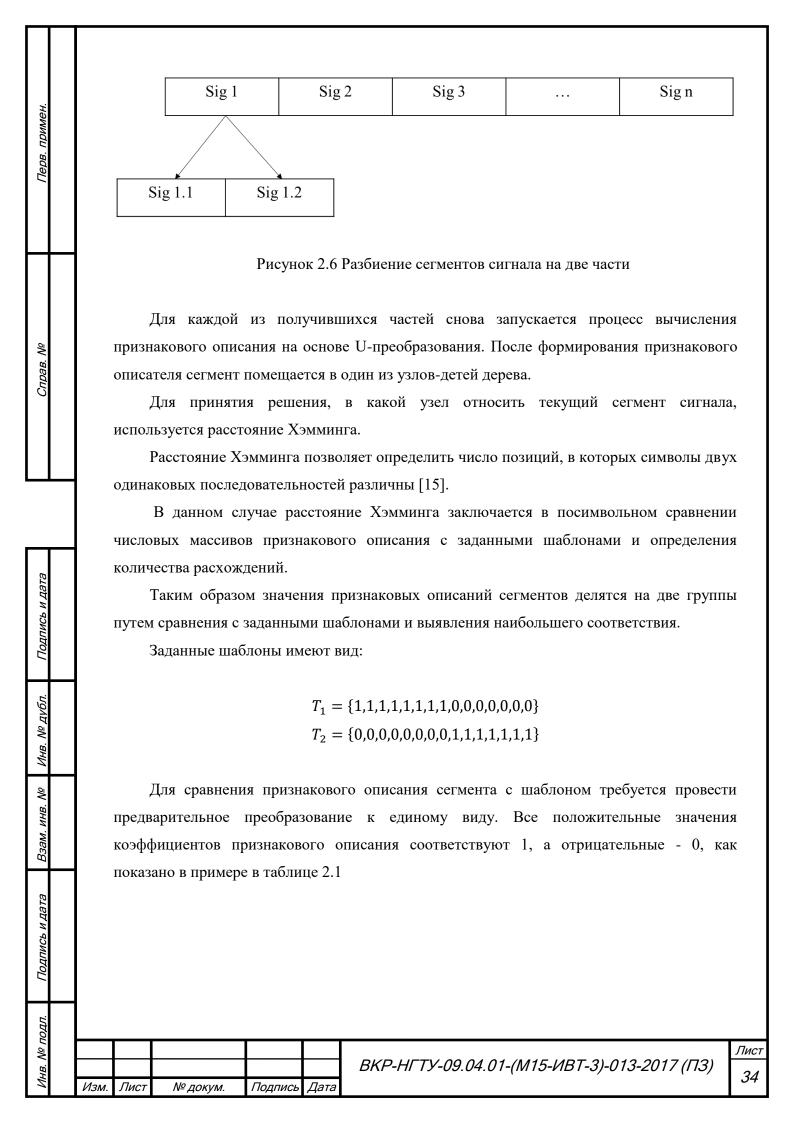


Таблица 2.1 Пример приведения в соответствие с заданным шаблоном знаков коэффициентов U-преобразования

Коэффициенты	-3,54	2,31	-13,5	•••	8,1
Результат	0	1	0	•••	1

После распределения сегментов сигнала между двумя узлами дерева, процесс формирования бинарного дерева продолжается. К сегментам, содержащимся в текущем дочернем узле, применяются все вышеперечисленные действия, начиная с деления нового сегмента пополам и заканчивая классификацией его в последующий узел дерева. Эта процедура продолжается заданное число раз, пока бинарное дерево не станет заданного размера.

В результате получается бинарное дерево, в узлах которого хранится массив сегментов, содержащих признаковое описание, информацию о названии песни и исполнителе, идентификатор.

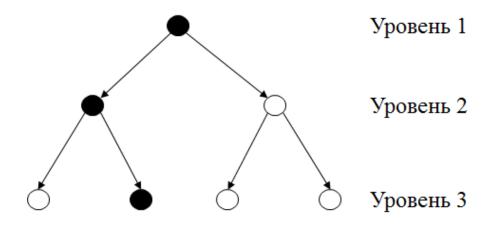


Рисунок 2.7 Размещение сегментов сигнала в узлах М-уровнего бинарного дерева

Алгоритм поиска названия композиции по заданному участку аудиозаписи заключается в переборе всех значений сегментов, находящихся на нижнем уровне бинарного дерева, и сравнения их с признаковым описанием входного фрагмента песни. Результатом этих действий будет набор последовательно идущих сегментов относящихся к одной музыкальной композиции и как следствие вывод о том, что входной запрос является фрагментом из песни, найденной в базе данных.

Лист 35

Данный процесс можно разделить на два этапа:

					ВКР-НГТУ-09.04.01-(М15-ИВТ-3)-013-2017 (ПЗ)
Man	Пист	NO TOKUM	Поппись	Пэтэ	

- 1. формирование признакового описания сигнала-запроса;
- 2. сравнение сигнала-запроса с сигналами из базы данных.

На этапе формирования признакового описания к запрашиваемому сигналу Q применяются все преобразования описанные выше, результатом которых будет бинарное дерево запроса.

Сигнал Q разбивается на несколько сегментов с перекрытием в несколько отсчетов (рисунок 2.8), по каждому из которых считается признаковое описание с помощью U-преобразования.

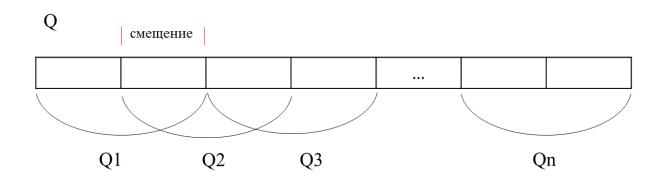


Рисунок 2.8 Пример перекрытия сегментов сигнала запроса

Важно отметить, что величина сегмента запрашиваемого сигнала должна совпадать с величиной сегмента сигнала из готовой базы данных. В результате получается:

$$Q = \{Q_i\}$$
 (2.4)

где Q_i - признаковое описание одного сегмента сигнала-запроса.

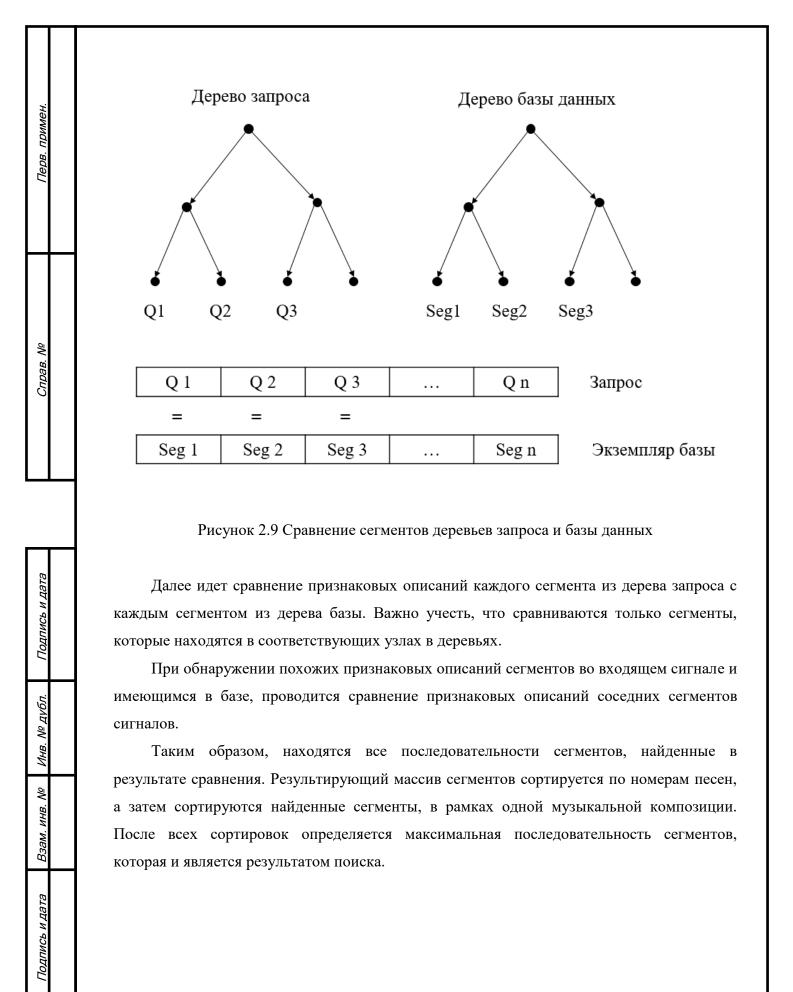
Далее на основе полученных признаковых описаний формируется бинарное дерево сигнала запроса. Важно отметить, что количество уровней бинарного дерева запрашиваемого сигнала должно совпадать с количеством уровней бинарного дерева базы данных.

После окончания обработки запроса идет этап сравнения сигнала-запроса с музыкальными композициями из дерева базы данных. Для этого берется самый нижний уровень у бинарного дерева запроса и бинарного дерева базы данных.

В базе данных каждой музыкальной композиции присваивается свой номер. После разбиения, каждому сегменту музыкальной композиции присваивается свой номер.

Лист 36

					PVD UETV 00 04 01 /M15 IAPT 2) 012 2017 /U2)
					ВКР-НГТУ-09.04.01-(М15-ИВТ-3)-013-2017 (ПЗ)
Изм	Пист	№ докум	Полпись	Пата	



Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата

№ подл

Перв. примен.	2.3 Выводы по главе 2 В данной главе были представлено теоретическое описание системы поиска сигнала в звуковой базе данных. Были предложены описания реализации каждого из этапов распознавания звукового сигнала. Ниже кратко описаны эти варианты:
Справ. №	 для формирования признакового описания сегментов сигнала была применена теория активного восприятия; разработана структура М-уровневого бинарного дерева для хранения музыкальных композиций; сформулирован и описан алгоритм поиска похожих сигналов в звуковой базе данных (бинарном дереве). Описанные в этой главе подходы к решению каждой из задач распознавания звукового сигнала свидетельствуют о научной новизне данного исследования. Далее в главе 3 будут приведены результаты экспериментов, доказывающих работоспособность выбранного метода.
Подпись и дата	
е Инв. № дубл.	
<i>qата</i> Взам. инв. №	
годл. Подпись и дата	
Инв. № подл.	Изм. Лист № докум. Подпись Дата

Лист

№ докум.

Подпись

Дата

Важной частью данного научного исследования является вычислительный эксперимент. На основании результатов, полученных в ходе проведения испытаний, можно сделать вывод о том, насколько хорошо данный метод справляется с поставленными задачами по сравнению с известными аналогами. В данной главе будет представлена информация о проводимом эксперименте и проведен анализ его результатов.

будет тестироваться эффективность распознавания музыкальных композиций и устойчивость алгоритма к

Звуковая база данных содержит 1000 различных композиций формата МРЗ, записанных в студийных условиях. Длительность музыкальных композиций составляет от

В качестве входного параметра алгоритма будут использованы 1000 различных звуковых запроса, так же записанных в формате МРЗ. Испытания будут проводиться на запросах, полученных из студийных записей композиций, и с наложением искажений.

Анализируется работа алгоритма в нормальных условиях. Нормальные условия выражены в отсутствии шума, а все запросы записаны в студийных условиях. В качестве

По данному критерию взято 3 значения величины дерева базы данных - 3, 5, 7

дробится песни,

Длительность входных запросов совпадает с длительностью сегментов дробления

Перв. примен.	В ходе эксперимента выявлены лучшие конфигурации при которых система выдает максимальную эффективность. Для этих конфигураций проводится анализ устойчивости системы к шумам. Путем наложения искажения на входные запросы анализируется устойчивость алгоритма распознавания к звуковым искажениям во внешней среде. В качестве искажения будет выступать нормальный шум. Величины шума - 0 дБ, 10 дБ, 20 дБ. На выходе алгоритма могут быть следующие варианты результатов поиска:
Справ. №	 Найдено верное значение входной звуковой композиции, присутствующей в базе. Найдено неверное значение входной звуковой композиции, присутствующей в базе. Значение композиции, присутствующей в базе, не найдено. Вариант 1 соответствует правильной работе исследуемой системы. Вариант 2 относится к ошибке 1-ого рода (ложноположительное срабатывание), вариант 3 - ошибка 2-ого рода (ложноотрицательное срабатывание).
Подпись и дата	В результате проведения вычислительного эксперимента будут анализироваться: 1. Точность распознавания звукового запроса; 2. Время формирования звуковой базы данных для различных уровней разложения; 3. Время потраченное обработку одного звукового запроса;
Взам. инв. № Инв. № дубл.	
Подпись и дата	
Инв. Nº подл	SKP-HГТУ-09.04.01-(M15-ИВТ-3)-013-2017 (ПЗ) 40

3.2 Описание программного продукта

Для проведения вычислительного эксперимента по данному исследованию был разработан программный продукт на языке R. Данный язык был выбран по причине того, что он обладает широким набором инструментов для сбора статистических данных и расширяемостью за счет установки дополнительных программных пакетов.

Далее будут представлены программные модули, которые реализуют весь функционал системы.

1. createTree - функция, реализующая создание дерева базы данных

Таблица 3.1 Описание функции createTree

Тип параметра	Название	Значение
Входной	segmentSize	Величина сегмента разбиения
	offset	Смещение сегмента в сигнале
	levelsCount	Количество уровней разложения дерева
Выходной	tree	Дерево сегментов

2. *createQueryTree* - функция, отвечающая за разложение входного сигнала-запроса в дерево

Таблица 3.2 Описание функции createQueryTree

Тип параметра	Название	Значение
Входной	signal	Входной запрос
	segmentSize	Величина сегмента разбиения
	offset Смещение сегмента в сигнале	
	levelsCount	Количество уровней разложения дерева
Выходной	tree	Дерево сегментов

[
I	Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата

Лист

№ докум.

Подпись

Дата

Лист

43

3.3 Анализ результатов экспериментов

Сначала тестирование проводится для работы алгоритма в нормальных условиях. Результаты работы системы в нормальных условиях приведены в таблице 3.1.

Таблица 3.1 Результаты работы системы поиска сигнала в звуковых базах в нормальных условиях

			Величи-			Время
Кол-во	Длитель-	Величина	на	Точность	Время	формирова-
уровней	ность	сегмента,	смещения	поиска, %	поиска	ния базы
дерева	запроса, с	С	в запросе,	поиска, 70	запроса, с	данных, с
			%			
			1000	12,5	0,21	
	1	1	100	25	0,32	2,4
			10	37,5	0,39	
			1000	8,3	0,45	
	2	1	100	12,5	0,51	3,4
			10	16,7	0,56	
			1000	4,2	0,22	
		2	100	29,2	0,26	2,5
3			10	45,8	0,31	
3			1000	4,2	0,67	
		1	100	8,3	0,7	3,7
			10	12,5	0,78	
			1000	8,3	0,44	
	4	2	100	16,7	0,49	2,6
			10	20,8	0,54	
			1000	8,3	0,21	
		4	100	20,8	0,3	1,8
			10	41,7	0,34	

Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата

Таблица 3.1 Результаты работы системы поиска сигнала в звуковых базах в нормальных условиях

			Величи-			Время
Кол-во	Длитель-	Величина	на	Точность	Время	формирова-
уровней	ность	сегмента,	смещения	поиска, %	поиска	ния базы
дерева	запроса, с	с	в запросе,		запроса, с	данных, с
			%			
			1000	29,2	0,32	
	1	1	100	50	0,39	5,7
			10	75	0,45	
			1000	12,5	0,55	
	2	1	100	25	0,58	5,4
			10	33,3	0,49	
		2	1000	12,5	0,33	6,6
			100	33,3	0,37	
5			10	62,5	0,43	
			1000	16,7	0,71	
		1	100	25	0,74	5,1
			10	33,3	0,79	
			1000	29,2	0,59	
	4	2	100	37,5	0,53	6,6
			10	50	0,48	
			1000	33,3	0,34	
		4	100	58,3	0,39	5,9
			10	79,2	0,43	

					BKP-HГТУ-09.04.01-(M1
Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата	

Таблица 3.1 Результаты работы системы поиска сигнала в звуковых базах в нормальных условиях

Кол-во уровней дерева	Длитель- ность запроса, с	Величина сегмента, с	Величи- на смещения в запросе, %	Точность поиска, %	Время поиска запроса, с	Время формирова- ния базы данных, с
			1000	50	1,3	7,6
	1	1	100	66,6	1,38	,,0
			10	83,3	1,46	
			1000	50	1,29	8,6
		1	100	62,5	1,34	0,0
	2		10	79,2	1,39	
			1000	62,5	0,91	7,4
		2	100	79,2	0,95	7,4
7			10	91,6	1,01	
			1000	33,3	1,38	8,8
		1	100	41,7	1,41	0,0
			10	62,5	1,47	
			1000	50	1,19	
	4	2	100	62,5	1,22	7,9
			10	79,2	1,25	
			1000	75	0,86	
		4	100	83,3	0,9	6,7
			10	95,8	0,94	

На основании данных из таблицы 3.1 можно сделать вывод, что наилучшая конфигурация для системы поиска сигнала в звуковых базах данных достигается при параметрах:

- Число уровней разложения дерева 7;
- Длительность входного запроса 4 с;
- Величина сегмента разбиения в базе данных 4 с;
- Величина смещения в запросе 10 отсчетов.

I					
I	Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата

Для тестирования системы поиска сигнала в звуковых базах использовались конфигурации, при которых система имела наилучший результат распознавания в нормальных условиях. Длительность входного запроса совпадает с величиной сегментов в базе данных, смещение сегментов в запросе равно 10 отсчетов. Результаты работы системы в условиях шума представлены в таблице 3.2

Таблица 3.2 Результаты работы системы поиска сигнала в звуковых базах данных в условиях шума

Кол-во уровней	Длительность входного	Уровень шума,	Точность поиска,
дерева	запроса, с	дБ	%
		0	45,8
	1	10	62,5
		20	75
		0	41,6
5	2	10	50
		20	62,5
		0	50
	4	10	66,6
		20	75
	1	0	50
		10	66,6
		20	79,2
		0	79,2
7	2	10	83,3
		20	91,6
		0	87,5
	4	10	91,6
		20	95,8

Таким образом, на основании таблицы 3.3 можно сделать вывод о том, что разработанный алгоритм устойчив к помехам. Наилучшие результаты распознавания при шуме 20 дБ (95,8%), 10 дБ (91,6%), 0 дБ (87,5%) достигаются при величине дерева базы данных и дерева запроса равное 7 уровням, величине сегмента базы и длительности входного запроса равного 4 секундам.

Для сравнения, данные о точности работы алгоритма распознавания, который

r					
ŀ					
L					
ſ	Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата

использует программное обеспечение Shazam, при аналогичных уровнях шума представлены в таблице 3.3. Таблица 3.3 Сравнение точностей распознавания в условиях шума для разработанного алгоритма и алгоритма распознавания *Shazam* Уровень шума, дБ Разработанный метод, % Shazam, % 0 80 87,5 10 95 91,6 20 95,8 99 По результатам, собранным в таблицах 3.1 и 3.2, можно сказать о том, что разработанный алгоритм поиска сигналов в звуковых базах данных полностью справляется с поставленной задачей. На основании таблиц 3.3 можно сделать вывод, что разработанный метод является конкурентоспособным с существующими методами. Инв. № дубл. нв. *№ подл*. Лист ВКР-НГТУ-09.04.01-(М15-ИВТ-3)-013-2017 (ПЗ) 48 Изм. Лист № докум. Подпись Дата

	3.4 Выводы по главе 3
Перв. примен.	В данной главе описан вычислительный эксперимент, проведенный по исследованию системы поиска сигнала в звуковых базах данных, и анализу полученных результатов. Помимо этого, в этой главе дано краткое описание программного продукта, написанного для проведения тестирования на языке R.
Справ. №	В результате проведения эксперимента в нормальных условиях были выявлены наилучшие конфигурации системы, при которых алгоритм выдает максимальную точность распознавания. Для этих конфигураций были проведены испытания с наложением шума на музыкальную композицию. Были получены следующие значения точности распознавания сигнала в звуковой базе данных: Данные результаты говорят об устойчивости данного метода к внешним воздействиям окружающих шумов. Полученные результаты были сравнены с результатами работы известных алгоритмов. Было установлено, что разработанный метод имеет сопоставимую с
	результатами распознавания существующих методов точность распознавания. На основании этого можно сделать вывод о конкурентоспособности разработанного метода.
Подпись и дата	
Инв. № дубл.	
Взам. инв. №	
Подпись и дата	
1нв. Nº подл.	ВКР-НГТУ-09.04.01-(M15-ИВТ-3)-013-2017 (ПЗ) 49

Лист

№ докум.

Подпись Дата

Лист

№ докум.

Подпись

Дата

В данной работе рассмотрен подход к построению модели и алгоритма поиска сигнала в звуковых базах данных. На практике данная разработка может применяться для поиска интересующих звуковых фрагментов. Например, в криминалистике, для установления сходства двух голосов. Либо в музыкальной индустрии для выявления

В отличие от известных методов поиска, которые в основном используют грубый перебор и сравнение признаков сигнала, в данном алгоритме идет последовательное, сначало грубое потом с каждым шагом более точное, нахождение звукового фрагмента в

Данная модель предполагает идентификатор сигнала, в который входит не только его признаковое описание, сформированное с помощью U-преобразования теории активного восприятия, но и адрес узла в структуре бинарного дерева, так называемый хэш. Бинарное дерево используется для формирования базы данных звуковых сигналов и

Для исследования работоспособности и эффективности разработанного метода была

По результатам эксперимента были установлены наилучшие конфигурации работы системы для нормальных условий и в условиях зашумленного сигнала. Полученная точность распознавания сигнала соответствует корректной работе разработанного метода при решении задач поиска сигнала в звуковых базах данных. Также было проведено сравнение полученных результатов распознавания с результатами известных алгоритмов. Из полученного сравнения можно сделать вывод, что данный алгоритм является

Исходя из сказанного выше можно сделать вывод, что задачи, поставленные в начале научного исследования, были в полной мере выполнены, а цель работы -

Лист

Лист

№ докум.

Подпись

Дата

Список литературы

- 1. Jansen A., Church K., Hermansky H. Towards Spoken Term Discovery At Scale With Zero Resources // Human Language Technology Center of Excellence, Department of Electrical and Computer Engineering, Department of Computer Science Johns Hopkins University, Baltimore, Maryland INTERSPEECH 2010, 1676-1679 c.
- 2. Hazen T.J., Shen W., White C. Query-By-Example Spoken Term Detection Using Phonetic Posteriorgram Templates // MIT Lincoln Laboratory Lexington, Massachusetts, USA Johns Hopkins University Baltimore, Maryland, USA
- 3. Преобразование Хафа Википедия URL: https://ru.wikipedia.org/wiki/Преобразование Хафа
- 4. Shazam: алгоритмы распознавания музыки, сигнатуры, обработка данных Habrahub URL: https://habrahabr.ru/company/wunderfund/blog/275043/
- 5. Как Яндекс распознаёт музыку с микрофона Habrahub URL: https://habrahabr.ru/company/yandex/blog/181219/
- 6. Wang A. An Industrial-Strength Audio Search Algorithm // Proc. 2003 ISMIR International Symposium on Music Information Retrieval, Baltimore, MD, Oct. 2003.
- 7. Ellis D.P.W, Whitman B., Porter A. Echoprint an open music identification service // LabROSA Columbia University, The Echo Nest, CIRMMT / Schulich School of Music McGrill University
- 8. Ellis D.P.W., Whitman B., Jehan T., Lamere P. The Echo Nest musical fingerprint. In Proceedings of the 2010 International Symposium on Music Information Retrieval, 2010.
- 9. Гай В.Е. Метод обработки биометрической информации в системах контроля и управления доступом // Труды Нижегородского государственного технического университет им. Р.Е. Алексеева: НГТУ им. Р.Е. Алексеева. Нижний Новгород, 2013, № 8 (94). С. 65-32.
- 10. Гай В.Е. Метод оценки частоты основного тона в условиях помех // Цифровая обработка сигналов, № 4, 2013, С. 65-71
- 11. Гай В.Е. Идентификация диктора по спектральным характеристикам речевого сигнала (статья) // Датчики и системы, № 7, 2013, С. 40-45
- 12. Утробин В.А. Информационные модели системы зрительного восприятия для задач компьютерной обработки изображений: учеб. пособие / В.А. Утробин. –

Перв. примен.	Нижний Новгород: НГТУ им. Р. Е. Алексеева, 2001. – 234 с. 13. Утробин В.А. Элементы теории активного восприятия изображений / В.А. Утробин // Труды Нижегородского государственного технического университета им. Р.Е. Алексеева. – 2010. – Т. 81. – № 2. – С. 61-69. 14. Утробин В.А. Физические интерпретации элементов алгебры изображения // Успехи физических наук, Т. 174, № 10, 2004, С. 1089–1104. 15. Загоруйко Н.Г. Методы распознавания и их применение / Н.Г. Загоруйко. – М.: Советское радио, 1972. – 208 с. 16. Битрейт – Википедия – URL: https://ru.wikipedia.org/wiki/Битрейт					
Справ. №	17. Расстояние Хэмминга — Википедия — URL: https://ru.wikipedia.org/wiki/Paccтояние_Хэмминга 18. Faster Gibbs sampling MCMC from within R — Darren Wilkinson's research blog — URL: https://darrenjw.wordpress.com/2011/07/31/faster-gibbs-sampling-mcmc-from-within-r/ 19. Gai V., Polyakov I. Sound Identification Model in Terms of the Active Perception					
Theory // Institute of Radioelectronics and Information Technologies Nizhny Novgorod State Technical University n.a. R.E. Alekseev						
	reclinical University II.a. K.E. Alekseev					
Подпись и дата						
Инв. № дубл.						
Взам. инв. №						
Подпись и дата						
Инв. № подл.	Image: Control of the properties					