

## Abstract

$$\text{vecteur } A_i = \begin{bmatrix} a_1 \\ \vdots \\ a_N \end{bmatrix}$$

$$\text{matrice } A_{ij} = \begin{bmatrix} a_{11} & \dots & a_{1M} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{N1} & \dots & a_{NM} \end{bmatrix}$$

Cette synthèse additive utilise des spectres de sons préalablement calculés, puis analysés. On s'intéressera tout d'abord au calcul de ces spectres par différentes méthodes.

## 1. Calcul et analyse des spectres de référence

### 1.1. Méthodes de création d'un signal temporel

#### 1.1.1. Fragments d'échantillons

Calcul des racines avec la méthode de Newton

#### 1.1.2. Dessin temporel

### 1.2. Passage au domaine spectral

#### 1.2.1. Précision de la FFT

Nombre de périodes -> influence de la fréquence d'échantillonnage  
Domaine spectral -> fenêtrage pour augmenter la largeur des lobes principaux et diminuer celle des lobes secondaires

Preprint submitted to Elsevier

#### 1.2.2. Théorème des valeurs intermédiaires

### 1.3. Analyse et caractéristiques

#### 1.3.1.

## 2. Recherche du meilleur choix de spectre à utiliser

## 3. Interpolation et stockage des oscillateurs

### 3.1. Interpolation

$$\begin{bmatrix} c_{11} & \dots & c_{1M} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ c_{i1} & \dots & c_{iM} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ c_{N1} & \dots & c_{NM} \end{bmatrix}$$

avec :  
 $N$  = nombre\_oscillateurs  
 $M$  = nombre\_instants

Et on obtient le système :

$$\begin{bmatrix} v_{11} & \dots & v_{1M} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ v_{i1} & \dots & v_{iM} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ v_{N1} & \dots & v_{NM} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_{k1} \\ \vdots \\ x_{kM} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} c_{k1} \\ \vdots \\ c_{kM} \end{bmatrix}$$

résolution par morceaux sur les sous-vecteurs de  $c_j$  dont les composantes ont une amplitude non nulle.

18 octobre 2018

$$\begin{bmatrix} v_{11} & \dots & v_{1M} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ v_{M1} & \dots & v_{MM} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & & \\ & \ddots & \\ & & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & \dots & u_{1M} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ & & 0 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & & \\ & \ddots & \\ & & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & \dots & u_{1M} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ & & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_{k1} \\ \vdots \\ x_{kM} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} c_{k1} \\ \vdots \\ c_{kM} \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & & \\ & \ddots & \\ & & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_M \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} c_{k1} \\ \vdots \\ c_{kM} \end{bmatrix}$$

Un tel système se résout de proche en proche, dans l'ordre, en calculant  $y_1$ , puis  $y_2$ , ..., jusqu'à  $y_n$

$$y_1 = c_1 \quad (i = 1)$$

$$y_i = c_i - \sum_{j=1}^{i-1} l_{ij} y_j \quad (2 \leq i \leq n)$$

Le nombre d'opérations pour la résolution est :  $n$  divisions,  $1 + 2 + \dots + (n-1) = n(n-1)/2$  multiplications,  $n(n-1)/2$  additions, soit au total  $n^2$  opérations élémentaires.

On résout maintenant par remontée le système :

$$\begin{bmatrix} 0 & \dots & u_{1M} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ & & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_{k1} \\ \vdots \\ x_{kM} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_M \end{bmatrix}$$

Un tel système se résout de proche en proche, dans l'ordre, en calculant  $x_n$ , puis  $x_{n-1}$ , ..., jusqu'à  $x_1$

$$x_n = y_n / u_{nn} \quad (i = 1)$$

$$x_i = (y_i - \sum_{j=i+1}^n u_{ij} x_j) / u_{ii} \quad (n-1 \geq i \geq 1)$$

Ici aussi la résolution nécessite  $n^2$  opérations élémentaires

On place enfin ce vecteur  $x_i$  correspondant aux coefficients d'un oscillateur dans la  $i^{me}$  ligne de la matrice **liste\_oscillateurs** :

avec :  
**N** = nombre\_oscillateurs  
**M** = nombre\_instants

$$\begin{bmatrix} x_{11} & \dots & x_{1M} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ x_{i1} & \dots & x_{iM} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ x_{N1} & \dots & x_{NM} \end{bmatrix}$$

### 3.2. Optimisation du stockage des oscillateurs

## 4. Synthèse