

Jugend forscht Arbeit

Akustische Richtungsbestimmung

Robin Heinemann

Jaro Habiger

23. April 2016

Erstellt im Schülerforschungszentrum Nordhessen



Inhaltsverzeichnis

1 Akustische Richtungsbestimmung	1
2 Bestehende Lösungen	1
3 Konzept	1
3.1 Modul 1: Eingabe/Aufnahme	2
3.2 Modul 2: Signal nach Frequenzen aufteilen	2
3.3 Modul 3: Richtungsbestimmung	2
3.4 Modul 4: Ausgabe	2
4 Umsetzung der einzelnen Module	3
4.1 Audiosimulation (Modul 1)	3
4.2 Hardware (Modul 1)	3
4.2.1 Mikrofonarray	4
4.2.2 Audiointerface	5
4.2.3 Software	6
4.3 Fourier-Transformation (Modul 2)	6
4.4 Richtungsmodul (Modul 3)	7
4.5 Ausgabemodul (Modul 4)	7
4.6 Zentrale Steuerung	7
4.7 Testen der einzelnen Module	8
5 Eindimensionale Richtungsbestimmung	8
6 Zweidimensionale Richtungsbestimmung	9
6.1 Erweiterung der Theorie	9
6.2 Analytische Lösung des Gleichungssystems	10
7 Dreidimensionale Richtungsbestimmung	10
7.1 Erweiterung der Theorie	10
7.2 Numerische Lösung des Gleichungssystems	11
7.3 Least Squares Lösung	11
7.4 Verbesserung durch agglomeratives Clusterverfahren	11
8 Evaluation	12
8.1 Audiosimulation	12
9 Ausblick	15
10 Fazit	15
Literaturverzeichnis	i

1 Akustische Richtungsbestimmung

Der Mensch hat die Fähigkeit direktional zu hören, also die Richtung zu bestimmen, aus der ein Geräusch kommt. Dies bringt ihm enorme Vorteile bei der Erkennung von gesprochener Sprache und bei anderen akustischen Aufgaben. Diese Fähigkeit auf eine technische Apparatur zu übertragen und die Vorteile des räumlichen Hörens auch für diese nutzbar zu machen, hätte viele Anwendungsgebiete, die unser alltägliches Leben erleichtern könnten.

Ein gutes Beispiel für einen solchen Einsatzbereich wäre ein Rettungsroboter, der hilfeschende Menschen anhand von Hilferufen lokalisiert. Auch könnte man verschiedene Hilfsmittel für den Menschen konstruieren, die helfen, Personen in verrauchten Umgebungen, zu finden. Weiterhin sind auch Anwendungen aus anderen Bereichen denkbar: So wäre es möglich, eine Anwendung zu entwickeln, die die Richtungsinformationen verwendet, um Audiosignale zu filtern. Dadurch könnte man Anwendungen die störungsfreie Audiosignale benötigen, wie zum Beispiel Spracherkennung [1], verbessern.

2 Bestehende Lösungen

Es gibt einige bestehende Ansätze, die die verschiedenen Aspekte des direktionalen Hörens auf technische Apparaturen übertragen. Diesen begegnen wir in unserem alltäglichen Leben relativ häufig. Die einfachste Form eines solchen Verfahrens ist das Richtmikrofon. Dieses führt allerdings keine aktive Ortung durch, sondern kann Schall lediglich aus einer bestimmten Richtung besonders gut aufnehmen. Um diese Fähigkeit für eine Richtungsbestimmung zu nutzen, müsste man also das Richtmikrofon drehen, oder es auf eine andere Weise aktiv nach der Schallquelle ausrichten. Ein weiterer Ansatz, dem wir in unserem alltäglichen Leben noch sehr viel häufiger begegnen, steckt in fast allen Mobiltelefonen. Diese filtern beim Telefonieren verschiedene Umgebungsgerausche aus dem Mikrofonsignal, um die Sprachqualität zu verbessern. Die hierzu verwendeten Verfahren sind allerdings meist eher einfach gehalten und erlauben keine Bestimmung der Herkunftsrichtung eines Geräusches. Das Resultat dieses Verfahrens ähnelt sehr dem eines Richtmikrofons. Bei dieser Technik erfolgt ein Teil der Geräuschunterdrückung bei der Signalverarbeitung, also nach der eigentlichen Schallwandlung durch das Mikrofon. Hierdurch unterscheidet sich dieser Ansatz deutlich von dem des Richtmikrofones. Allerdings können auch mithilfe dieser Störgeräuschunterdrückung noch keine Positionen ermittelt werden. Auch moderne Hörgeräte verwenden ein ähnliches Verfahren, welches auch bei einer größeren Distanz zwischen Mikrofon und Schallquelle funktioniert und der gesuchten Lösung somit näher kommt. Sowohl die Geräuschunterdrückung in Handys als auch die Filtertechniken in Hörgeräten verwenden oft zwei oder drei Mikrofone.

Eine andere existierende Lösung ist die akustische Kamera (siehe Abb. 1). Sie wird dazu verwendet, lärmemittierende Positionen an Produkten zu finden, um diese optimieren zu können [2]. Die akustische Kamera verwendet allerdings bedeutend mehr Mikrofone als die anderen Verfahren. Einige Modelle arbeiten mit mehr als 350 Mikrofone [3]. Außerdem können bestehende akustische Kameras nicht in andere technische Kontexte eingebettet werden und sind so nicht universell einsetzbar, da sie an die Auswertungssoftware des Kameraherstellers gebunden sind und stark auf ihren jeweiligen Anwendungszweck optimiert sind.

Da uns alle vorhandenen Lösungen nicht zufrieden gestellt haben, wollten wir ein eigenes Verfahren für die akustische Richtungsbestimmung entwickeln, das schon mit einer geringen Anzahl von Mikrofonen eine vollständige Richtungsbestimmung ermöglicht und leicht erweiterbar auf zusätzliche Auswertungsschritte ist.

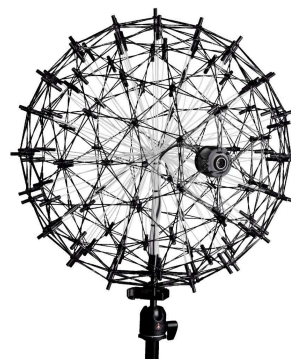


Abbildung 1: Beispiel für eine akustische Kamera [2]

3 Konzept

Bei der Entwicklung unseres neuen Verfahrens zur Richtungsbestimmung haben wir uns stark am menschlichen Gehör und seiner Fähigkeit des Richtungshörens orientiert. Da beim menschlichen Gehör verschiedene Verarbeitungsstufen durchlaufen werden, ist auch unsere Software modular aufgebaut (siehe Ta-

belle 1). Nachfolgend werden die einzelnen Module in der Reihenfolge, in der sie das Signal durchläuft, beschrieben.

Um unser Konzept umzusetzen und zu evaluieren, haben wir uns entschlossen, einerseits eine Computersimulation zu schreiben und andererseits mithilfe einer realen Messapparatur zu überprüfen, ob unser Verfahren auch in der Realwelt verwendbar ist. Der reale Aufbau wurde zuerst in einer Schallkammer, also einem Raum mit wenigen akustischen Störquellen von außen und mit wenigen akustischen Reflexionen an den Wänden, und erst danach unter Einfluss von Störungen getestet. Dieses Vorgehen hat den Vorteil, dass man zuerst die Theorie entwickeln kann, und danach die Theorie und ihre Implementation in den verschiedenen Schritten zum Endprodukt immer weiter an Effekte aus der realen Welt, wie zum Beispiel Rauschen, anpassen kann. Auch hierbei hilft der modulare Aufbau, da so möglichst viele Programmteile sowohl in der Simulation als auch in realen Aufbauten verwendet werden können.

Unser Konzept sieht vier Module vor, welche über TCP/IP und Websockets verbunden sind. Dies sind Standards, mit denen über ein Computernetzwerk Daten ausgetauscht werden können [14] [9]. Sie garantieren, dass alle Daten in der Reihenfolge, in der sie losgeschickt werden, ankommen. Die Verwendung von Netzwerkprotokollen hat den Vorteil, dass die Module nicht unbedingt auf demselben Computer ausgeführt werden müssen und so der Rechenaufwand bei Bedarf auf mehrere Computer verteilt werden kann.

Mensch	Unser Verfahren
Ohren	Mikrofonarray
Haarzellen Basilarmembran im Ohr	Fourier Transformation
Richtungsbestimmung im Gehirn	Computeralgorithmus zur Richtungsbestimmung
Selektives Hören	Weiterverarbeitung durch Programme Dritter

Tabelle 1: Die Analogie zwischen dem menschlichen Gehör und unserem Verfahren. (Erläuterungen siehe 3.1 bis 3.4)

3.1 Modul 1: Eingabe/Aufnahme

Das erste Modul in dieser Kette stellt die Rohdaten für die weitere Verarbeitung bereit. Diese können von echten Mikrofonen stammen oder aus einer Simulation. Dieses Modul entspricht den menschlichen Ohren und ihrer Aufgabe, den Schall aufzunehmen.

3.2 Modul 2: Signal nach Frequenzen aufteilen

Im zweiten Modul der Kette wird das Signal, welches aus dem ersten Modul stammt, in die einzelnen im Signal enthaltenen Wellen aufgeteilt, also von einer zeitaufgelösten Form in ein frequenz aufgelöstes Signal umgewandelt. Nach diesem Schritt liegt also für jede im Signal vorkommende Frequenz eine Amplitude und eine Phase vor. Dieser Schritt wird im menschlichen Ohr durch eine mechanische Konstruktion, die verschiedene Haarzellen für verschiedene Frequenzen anregt, vorgenommen. Unser technisches Verfahren verwendet hierzu die Fouriertransformation. Diese Transformation hat den Vorteil, dass jede Frequenz mit ihrer zugehörigen Amplitude und Phase einzeln analysiert werden kann. In diesem Modul werden außerdem Frequenzen, welche nicht oder nur sehr leise in dem Eingangssignal vorkommen, herausgefiltert, um das Rauschen und den benötigten Rechenaufwand in den nächsten Modulen zu verringern.

3.3 Modul 3: Richtungsbestimmung

Das dritte Modul empfängt die Daten des vorherigen Moduls und errechnet zunächst für jede Frequenz aus den transformierten Daten den Gangunterschied zwischen den Signalen der Mikrofone. Aus diesen werden dann die möglichen Ursprungsrichtungen der einzelnen Sinusschwingungen ermittelt. Da dieser Vorgang für jede Frequenz einzeln vorgenommen wird, können auch mehrere Schallquellen mit unterschiedlichen Frequenzen gleichzeitig untersucht werden. Im menschlichen Gehör wird diese Richtungsbestimmung durch Prozesse im Gehirn, die Intensitäts- und Laufzeitdifferenzen ausnutzen, durchgeführt.

3.4 Modul 4: Ausgabe

Das letzte Modul in der Signalkette ist die Ausgabe. Sie bekommt die fertig gruppierten Messergebnisse über eine Netzwerkverbindung und bereitet sie für den Nutzer auf. Dieses Modul kann auf die jeweilige Anwendung angepasst werden und es ist möglich mehrere Output-Module mit dem gleichen

Richtungsmodul verbunden werden. Auch Endanwendungen, die das Richtungshören verwenden wollen, sind Ausgabemodule.

Der Mensch kann sich zum Beispiel mithilfe der bestimmten Richtungen auf einzelne Schallquellen konzentrieren und andere Geräusche ausblenden.

4 Umsetzung der einzelnen Module

Der Kern unserer Idee ist die Richtungsbestimmung, die aus den Phasendifferenzen der verschiedenen Wellen bei verschiedenen Mikrofonen eine Richtung berechnet. Um diese Komponente überprüfen und das Verfahren anwenden zu können, haben wir die verschiedenen Module implementiert (siehe Abbildung 2). Hierbei haben wir diese wie vorgesehen so universell umgesetzt, dass wir das Richtungsbestimmungsmodul sowohl mittels einer Simulation als auch mittels eines praktischen Aufbaus überprüfen können. Das nachfolgende Kapitel beschreibt eben diese Umsetzung in der Reihenfolge, mit der das Signal verarbeitet wird; von der Aufnahme der Schallquellen bis zur Ausgabe der Positionsdaten.

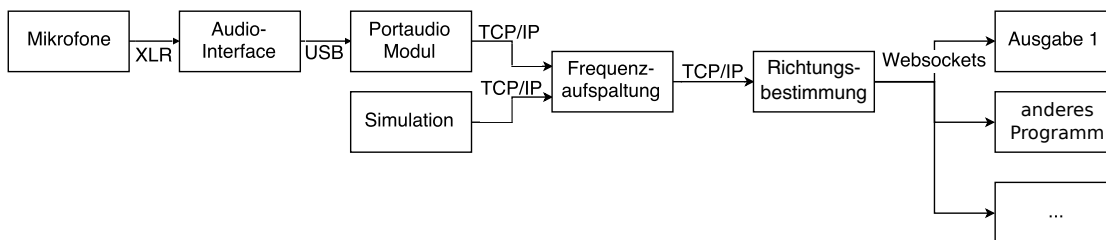


Abbildung 2: Der modulare Aufbau unseres Konzeptes

4.1 Audiosimulation (Modul 1)

Um die Richtungsbestimmung unabhängig von Störfaktoren wie Rauschen und Reflexionen des Schalls an Wänden oder anderen Gegenständen zu überprüfen, haben wir zunächst eine Simulation entwickelt. Die Simulation kann beliebig viele Mikrofone an beliebigen Positionen simulieren. Leider konnten wir keine bestehenden Lösungen für die Simulation von dreidimensionalem Ton, wie *OpenAL* [11], welches eine Programm-bibliothek für die Simulation von Schall ist, verwenden, da bei diesen die Anzahl der Mikrofone limitiert ist und die Phase des Audiosignals in der Simulation vernachlässigt wird. Da die Funktion unserer Richtungsbestimmung unabhängig von den Amplituden der Schallquellen bei den einzelnen Mikrofonen ist, haben wir eine Simulation geschrieben, die rein auf die Phase und die Laufzeit beschränkt ist. Um eine interaktive Benutzung und eine leichte Überprüfung der Richtungsbestimmung zu gewährleisten, besitzt die Simulation eine graphische Benutzeroberfläche, mit der man interaktiv Schallquellen hinzufügen und entfernen kann. Außerdem lässt sich mit dieser gezielt der Einfluss verschiedener Störfaktoren untersuchen. Zusätzlich kann die Simulation auch die bestimmten Richtungen darstellen und ermöglicht damit einen einfachen Vergleich der bestimmten und simulierten Richtungen.

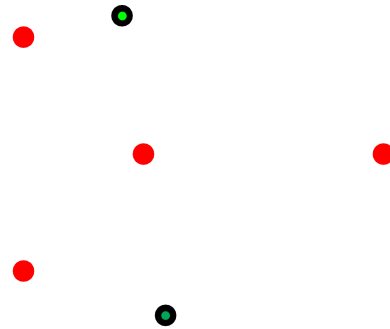


Abbildung 3: Screenshot der Simulation, die roten Punkte stellen die Mikrofone dar, die schwarzen die Schallquellen und die grünen die georteten Positionen, aus denen man die Richtung erkennen kann.

4.2 Hardware (Modul 1)

Um das durch die Simulation evaluierbare Verfahren praktisch zu testen und zu nutzen, muss nur die Quelle der Daten, also das erste Modul, ausgetauscht werden. Die Aufgabe des ersten Moduls ist es nun nicht mehr, virtuelle Mikrofone zu simulieren, die virtuelle Schallquellen aufnehmen. Stattdessen müssen die Signale echter Mikrofone, welche echte Schallquellen aufnehmen, eingelesen werden. Um die Signale

der Mikrofone mit einem Computer zu verarbeiten, müssen sie digitalisiert werden. Zusätzlich benötigt man eine alternative Implementation des ersten Moduls, die die Daten von der Hardware annimmt und an das zweite Modul weiterleitet. Hierbei kommen wieder die Vorteile unserer modularen Vorgehensweise zum Tragen, da nur das erste Modul ersetzt werden muss und die gesamte restliche Software beibehalten werden kann. Dies sorgt auch dafür, dass die Simulation und die Realwelttests immer die gleichen Auswertungsalgorithmen verwenden und so sehr gut vergleichbar sind.

4.2.1 Mikrofonarray

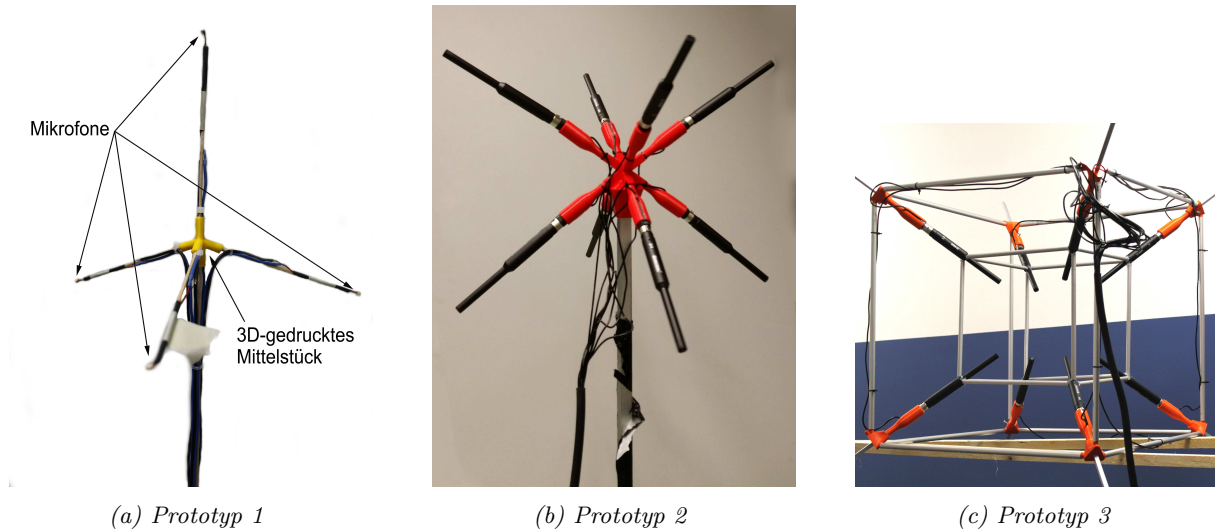


Abbildung 4: Unsere verschiedenen Prototypen

Anforderungen

Die erste Komponente, die bei einem realen Aufbau der Messapparatur eine wichtige Rolle spielt, ist die der Schallwandlung. Dies wird durch Mikrofone realisiert. An diese gibt es einige Anforderungen. Die wichtigste Anforderung ist, dass sie eine möglichst kugelförmige Charakteristik haben. Außerdem erzeugen kleine Mikrofone weniger Schallschatten und Reflexionen. Des Weiteren sollte das Signal-Rausch-Verhältnis möglichst groß sein, da Rauschen die Messungen unpräziser macht [4].

Erster Prototyp

Wir haben drei Prototypen unseres Mikrofonarrays konstruiert und diese dabei optimiert. Der erste Prototyp (siehe Abbildung 4a) unseres Mikrofonarrays bestand aus 4 Mikrofonen, die in einem Tetraeder angeordnet waren, da dies das absolute Minimum für eine dreidimensionale Richtungsbestimmung ist. Für diesen haben wir Elektretmikrofonkapseln verwendet, da diese klein sind, verhältnismäßig gute Signalqualität bieten und teilweise eine Kugelcharakteristik besitzen. Die Charakteristik der Mikrofone sollte möglichst gleichmäßig sein, da nur so aus allen Richtungen Töne mit gleicher Qualität aufgenommen werden können. Wenn zum Beispiel alle Mikrofone eine Nierencharakteristik aufweisen und sie in einem gleichseitigen Dreieck angeordnet sind, liefert mindestens ein Mikrofon ein deutlich schwächeres Signal als die anderen, was dazu führt, dass die Phasenlagen der einzelnen Wellen ungenauer bestimmt werden, und hierdurch auch die Richtungsbestimmung ungenauer wird.

Vermessen von Mikrofoncharakteristika

Um unter diesem Aspekt geeignete Elektretmikrofonkapseln zu finden, haben wir die Charakteristiken verschiedener Mikrofone mittels einer selbst entwickelten Messapparatur und einer selbst entwickelten Messsoftware überprüft. Unsere hierfür entwickelte Messapparatur sendet mittels eines Lautsprechers eine Sinus-Schwingung aus und misst, wie stark diese vom Mikrofon aufgenommen wurde. Danach dreht sie das Mikrofon um einen festgelegten Winkel weiter und führt erneut eine Messung durch. Dieser Vorgang wird solange wiederholt, bis das Mikrofon einmal um 360° gedreht wurde. Die so ermittelten Daten können nun mittels des freien Plottingprogramms *gnuplot* [16] visualisiert werden, um die Richtcharakteristik darzustellen.

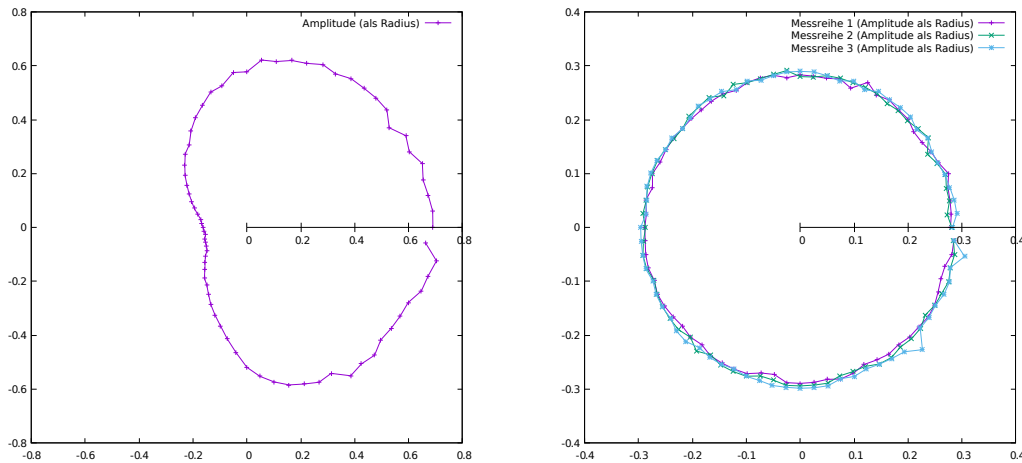


Abbildung 6: Vergleich der Richtcharakteristik zwei verschiedener Mikrofone.

Auf den beiden Grafiken ist die gemessene Amplitude des Mikrofons über den Winkel aufgetragen. Bei der linken Grafik kann man feststellen, dass das vermessene Mikrofon eine sehr ungleichmäßige Charakteristik aufweist, diese Mikrofone haben wir zu Anfang verwendet. Auf der rechten Seite ist die Charakteristik der Mikrofone zu sehen, die endgültig für den ersten Prototypen benutzt haben.

Um die Elektretmikrofonkapseln an das Audiointerface anzuschließen, benötigt man zusätzlich eine Schaltung, welche das unsymmetrische Signal der Elektretmikrofonkapsel in ein symmetrisches Signal für das Audiointerface umwandelt. Außerdem muss die Schaltung die Phantomspeisung, die das Audiointerface bereitstellt und eine Spannung von 48 V hat, in eine Tonaderspeisung für das Mikrofon konvertieren. Hierfür kommt die Schaltung von [5] zum Einsatz. Die Mikrofone unseres ersten Prototyps haben wir an den Ecken eines gleichseitigen Tetraeders angebracht, da dies zur gleichmäßigsten Ortungsgenauigkeit führt. Um die Charakteristik der Mikrofone möglichst wenig zu verändern, haben wir die Mikrofone nur an ihrem Kabel mit dem Tetraeder verbunden. Dadurch ist der Schallschatten durch den Tetraeder relativ gering. Das Mittelstück des Tetraeders haben wir mithilfe eines 3D-Druckers hergestellt (siehe Abbildung 4a).

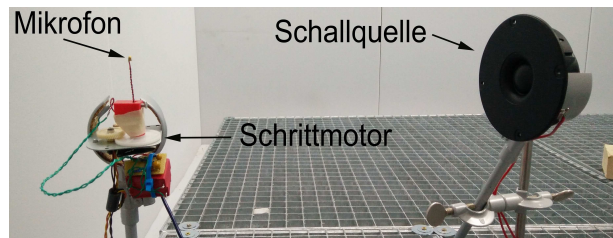


Abbildung 5: Unsere Apparatur zur Messung der Charakteristik eines Mikrofons.

Zweiter und dritter Prototyp

Der zweite Optimierungsschritt des Mikrofonarrays (siehe Abbildung 4b) beinhaltete eine Erhöhung der Mikrofonanzahl von 4 auf 8 und einen Umstieg auf eine würfelförmige Anordnung. Hierdurch stehen mehr Informationen für den Richtungsbestimmungsalgorithmus zur Verfügung und das Gleichungssystem wird überbestimmt. Auch sind wir von Elektretmikrofonkapseln auf professionelle Messmikrofone umgestiegen, da diese eine definierte Charakteristik haben und ein besseres Signal-Rausch-Verhältnis aufweisen.

Da beim zweiten Prototyp des Mikrofonarrays der Abstand zwischen den Mikrofonen sehr groß war und dadurch das nutzbare Frequenzspektrum nach oben hin sehr stark eingeschränkt wurde, war das Ziel des dritten Prototyps (siehe Abbildung 4c) diese wieder näher aneinander zu rücken. Dieses Ziel erreichten wir durch eine Umkehrung der Mikrofonrichtung, so dass diese nun nicht mehr von innen nach außen, sondern von außen nach innen zeigen.

4.2.2 Audiointerface

Auch für das Audiointerface, also die Verbindung zwischen Mikrofonen und Computer, gibt es bestimmte Voraussetzungen. So benötigt unser Verfahren mindestens 4 Mikrofone, jedoch lässt es sich einfach auf mehr Kanäle erweitern, was der Genauigkeit zugute kommt. Daher haben wir ein Audiointerface mit möglichst vielen Kanälen gesucht. Eine weitere wichtige Anforderung an das Audiointerface ist eine hohe Auflösung, da hierdurch die Signalqualität verbessert wird und eine digitale Verstärkung bei ausreichender

Audioqualität möglich ist.

4.2.3 Software

Um die reale Mikrofone für die Richtungsbestimmung zu verwenden, muss noch eine Verbindung zwischen dem Audiointerface und dem nächsten Modul geschaffen werden. Durch unseren modularen Aufbau lässt sich dies leicht implementieren. Wir haben dazu ein Programm in Java entwickelt, das fähig ist, mehrkanalige Audiosignale in Echtzeit aufzunehmen und über TCP/IP an die Fourier-Transformation weiterzuleiten. Zur Umsetzung haben wir die Programmbibliothek *portaudio* [6] verwendet. Diese Programmbibliothek hat den Vorteil, dass mehrere Audiokanäle zeitsynchronisiert eingelesen werden können. Dies ist sehr wichtig, damit unser Verfahren zur Richtungsbestimmung, welches auf der relativen Phasenlage basiert, funktioniert. *Portaudio* haben wir in Java über das Java Native Interface (JNI) benutzt.

4.3 Fourier-Transformation (Modul 2)

Dieses Modul teilt die Audio-Signale in einzelne Sinuswellen auf und bestimmt deren Phase und Amplitude. Dies lässt sich mit einer diskreten Fourier-Transformation bewerkstelligen. Die diskrete Fourier-Transformation bestimmt aus einem zeitdiskreten Signal die einzelnen Sinusschwingungen mit ihrer zugehörigen Phase und Amplitude, die zusammen das Signal bilden. Ein schneller Algorithmus, um die diskrete Fourier-Transformation eines Signals zu berechnen, ist die Fast Fourier-Transformation (FFT). Dieser ist schnell genug, um eine Echtzeitverarbeitung des Signals zu ermöglichen. Als Implementation der FFT haben wir *FFTW* [10] verwendet, da *FFTW* kostenlos, opensource und vergleichsweise schnell ist. Das Fourier-Transformations-Modul wurde aus Performancegründen in *C++* implementiert.

Durch eine diskrete Fourier-Transformation von n reellen Zahlen erhält man eine Liste aus n komplexen Zahlen. Eine komplexe Zahl z an der Stelle j enthält die Amplituden- und Phaseninformation für die Frequenz f :

$$f = j \frac{r}{n} \quad (1)$$

Dabei ist r die Abtastrate des Signals. Die Amplitude A des Sinus lässt sich mit dem Betrag der komplexen Zahl berechnen und die Phase ϕ mit dem Arcus-Tangens. Dies entspricht der Koordinatentransformation von einem kartesischen in ein polares Koordinatensystem:

$$A = \sqrt{\Re(z)^2 + \Im(z)^2} \quad (2)$$

$$\phi = \text{atan2}(\Im(z), \Re(z)) \quad (3)$$

$$\text{atan2}(y, x) := \begin{cases} \arctan \frac{y}{x} & \text{für } x > 0 \\ \arctan \frac{y}{x} + \pi & \text{für } x < 0, y \geq 0 \\ \arctan \frac{y}{x} - \pi & \text{für } x < 0, y < 0 \\ +\pi/2 & \text{für } x = 0, y > 0 \\ -\pi/2 & \text{für } x = 0, y < 0 \\ 0 & \text{für } x = 0, y = 0 \end{cases} \quad (4)$$

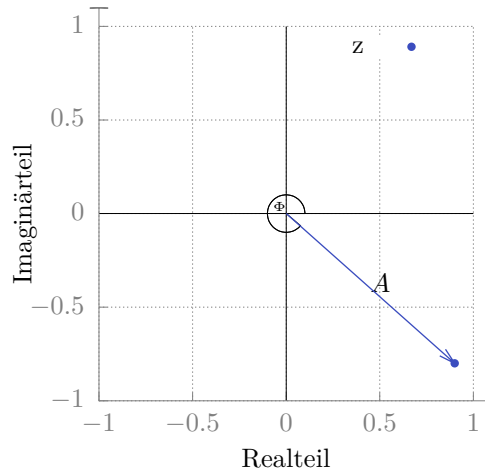


Abbildung 7: Transformation vom kartesischen zu polaren Koordinatensystem.

Die Verwendung der oben definierten Funktion $\text{atan2}(y, x)$ anstelle von $\arctan \frac{y}{x}$ sorgt dafür, dass der richtige Winkel berechnet wird. $\arctan \frac{y}{x}$ liefert nur Winkel von -90° bis 90° , deswegen muss anhand des Vorzeichens von x und y bestimmt werden, in welchem Quadranten der Punkt liegt und der von $\arctan \frac{y}{x}$ gelieferte Winkel dementsprechend interpretiert werden.

Das in Frequenz, Phase und Amplitude konvertierte Ergebnis der Fourier-Transformation wird dann gefiltert. Alle Frequenzen mit einer Amplitude, die unterhalb einer bestimmten Grenze liegen, werden verworfen. Die verbleibenden Frequenzen werden an das Richtungsmodul übermittelt.

4.4 Richtungsmodul (Modul 3)

Die von der Fourier-Transformation bestimmten Tripel aus Frequenz, Phase und Amplitude werden vom Richtungsmodul weiterverarbeitet. In das Richtungsmodul können verschiedene Methoden der Richtungsbestimmung eingesetzt werden. Die ermittelten Richtungen werden an das Ausgabemodul weitergesendet. Das Richtungsmodul haben wir in C++ geschrieben und dabei *LAPACK* [8] verwendet.

4.5 Ausgabemodul (Modul 4)

Wir haben ein Beispiel-Ausgabemodul in Javascript implementiert. Mit diesem ist es möglich, die Positionsdaten zu visualisieren, was das unmittelbare Überprüfen unseres Verfahrens stark vereinfacht. Die Programmiersprache Javascript haben wir gewählt, damit dieses Ausgabemodul auf jedem Endgerät mit modernem Webbrowser, wie z.B. Smartphones oder Laptops, ausgeführt werden kann.

Die Simulation enthält eine weitere Implementation eines Ausgabemoduls. Auch dieses visualisiert die bestimmten Richtungen, erlaubt es aber, diese auf der gleichen Benutzeroberfläche wie die Sollrichtung anzuzeigen. Dies gibt ein sehr direktes Feedback beim Entwickeln des Algorithmus zur Richtungsbestimmung. Dieses letzte Modul könnte allerdings, dank unseres modularen Konzeptes, bei Bedarf auch anders, z.B. als Plugin für eine *Digital Audio Workstation* (DAW), implementiert werden.

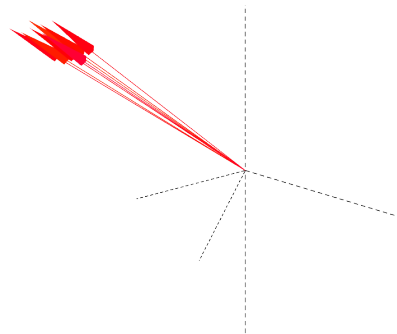


Abbildung 8: Screenshot unseres Beispiel-Ausgabemoduls

4.6 Zentrale Steuerung

Um die Konfiguration der einzelnen Module zu vereinfachen und schneller an neue Situationen anpassen zu können, haben wir ein Programm entwickelt, dass alle Module mit der gewünschten Konfiguration startet und mit dem man alle Module konfigurieren kann. Außerdem überwacht das Programm die Ausführung aller Module, gibt etwaige Fehlermeldungen aus und startet die einzelnen Module nach kritischen Fehlern neu.

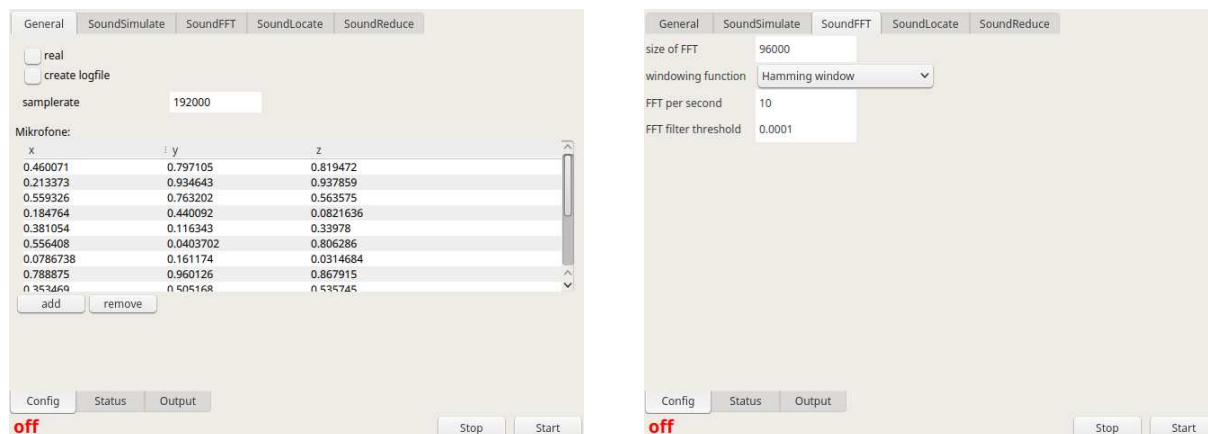


Abbildung 9: Screenshots der Steuerungsoberfläche

4.7 Testen der einzelnen Module

Ein weiterer Vorteil der Modularität ist, dass jedes Modul unabhängig von den anderen Modulen funktionsfähig ist. Dadurch kann die korrekte Funktionsweise für jedes Modul einzeln überprüft werden und man kann Fehler besser lokalisieren. Die Audiosimulation haben wir mithilfe eines selbstgeschriebenen Plottingprogramms überprüft. Dieses stellt die von der Audiosimulation versendeten Samples in Abhängigkeit zur Zeit dar. Damit kann manuell die Phasendifferenz von dem Graphen abgelesen und mit dem erwarteten Wert verglichen werden. Die Fourier-Transformation konnten wir mit der vorher überprüften Audiosimulation testen. Dazu haben wir die von der Fourier-Transformation bestimmten Tripel aus Frequenz, Phase und Amplitude mit den tatsächlich in der Simulation eingestellten Werten verglichen. Durch das Testen der einzelnen Module konnten wir effizient die vorhandenen Fehler, wie die falsche Berechnung der Phase und einen Fehler in der Distanzberechnung der Audiosimulation, finden und beheben.

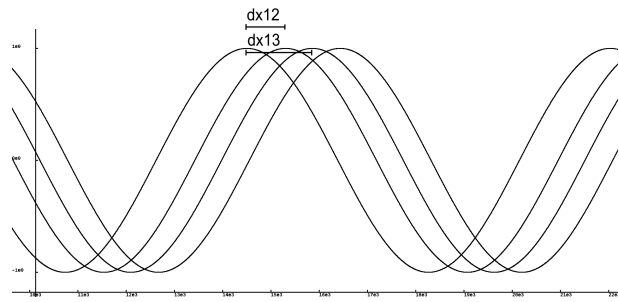


Abbildung 10: Screenshot unseres Plottingprogramms

5 Eindimensionale Richtungsbestimmung

Um den Algorithmus, der aus den Phasendifferenzen die Richtung errechnet, zu entwickeln, haben wir mit der einfachsten Stufe der Richtungsbestimmung, der eindimensionalen Richtungsbestimmung, angefangen:

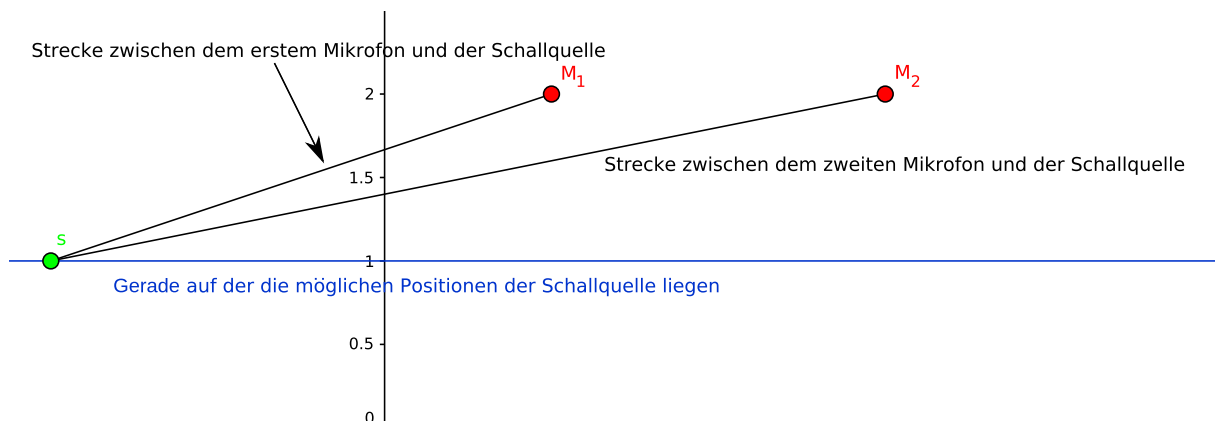


Abbildung 11: Skizze einer eindimensionalen Richtungsbestimmung

In Abbildung 11 sieht man zwei Mikrofone M_1 und M_2 , die den Schall der Schallquelle S aufnehmen. Dadurch, dass M_2 weiter als M_1 von der Schallquelle entfernt ist, braucht der Schall länger, um M_2 zu erreichen. Diesen Zeitunterschied sieht man in den von den Mikrofonen aufgenommenen Signalen als Gangunterschied. Man kann mit der Fouriertransformation von den Wellen, die durch die Mikrofone aufgenommen werden, nur die Phasenverschiebung bestimmen. Deswegen können wir den Gangunterschied nicht direkt bestimmen, er setzt sich aus einer unbekannten Anzahl von kompletten Schwingungen und der Differenz d der Phasenverschiebungen zusammen. Man erhält für die Differenz der Abstände einer Schallquelle S von zwei Mikrofonen M_1 und M_2 mit der gemessenen Phase ϕ_1 und ϕ_2 :

$$d = n\lambda + \Delta x_{12}$$

λ ist hierbei die Wellenlänge, n die unbekannte Anzahl an Schwingungen und Δx_{12} der Gangunterschied, den man aus dem Phasenunterschied bestimmen kann:

$$\Delta x_{ij} = \frac{c(\phi_i - \phi_j)}{2\pi f} \text{ mit } i = 1 \text{ und } j = 2 \quad (5)$$

c ist die Schallgeschwindigkeit und f die Frequenz der Schallwelle. Jedes Mikrofon M_i hat einen zugehörigen Ortsvektor $\vec{m}_i = \begin{pmatrix} m_{ix} \\ m_{iy} \end{pmatrix}$, die Schallquelle hat den Ortsvektor $\vec{s} = \begin{pmatrix} s_x \\ s_y \end{pmatrix}$. Der Abstand eines Mikrofons von der Schallquelle ist durch den Satz des Pythagoras gegeben:

$$|\vec{m}_i - \vec{s}| = \sqrt{(m_{ix} - s_x)^2 + (m_{iy} - s_y)^2} \quad (6)$$

Damit erhält man für die Differenz der Abstände zu den Mikrofonen die Gleichung:

$$|\vec{m}_1 - \vec{s}| - |\vec{m}_2 - \vec{s}| = n\lambda + \Delta x_{12} \quad (7)$$

$$\sqrt{(m_{1x} - s_x)^2 + (m_{1y} - s_y)^2} - \sqrt{(m_{2x} - s_x)^2 + (m_{2y} - s_y)^2} = n\lambda + \Delta x_{12} \quad (8)$$

s_y ist konstant für alle möglichen Positionen der Schallquelle. Dadurch hat die Gleichung aber immer noch zwei Unbekannte, s_x und n , und ist deswegen nicht eindeutig lösbar. Man kann eine eindeutig lösbare Gleichung erhalten, wenn der Abstand der Mikrofone maximal halb so groß wie die Wellenlänge ist. Dann macht die Welle maximal eine halbe Schwingung mehr zu einem Mikrofon als zu dem anderen und die unbekannte Anzahl an Schwingungen $n\lambda$ entfällt. Dann hat die Gleichung nur eine Unbekannte, s_x .

$$|\vec{m}_1 - \vec{s}| - |\vec{m}_2 - \vec{s}| = \Delta x_{12} \quad (9)$$

$$\sqrt{(m_{1x} - s_x)^2 + (m_{1y} - s_y)^2} - \sqrt{(m_{2x} - s_x)^2 + (m_{2y} - s_y)^2} = \Delta x_{12} \quad (10)$$

Den dadurch bestimmten Ortsvektor kann man dann in einen Strahl g umwandeln, der in die Richtung der Schallquelle weist:

$$g : \vec{x} = \vec{m} + r \cdot (\vec{s} - \vec{m}) \quad r \in \mathbb{R}^+ \quad (11)$$

\vec{m} entspricht dabei der Mitte der Mikrofone und \vec{x} einer beliebigen Position auf der Geraden.

Da eine eindimensionale Ortung sehr einfach und ohne großen Anwendungsbereich ist, haben wir diesen Algorithmus anschließend auf zwei Dimensionen übertragen.

6 Zweidimensionale Richtungsbestimmung

6.1 Erweiterung der Theorie

Um die eindimensionale Richtungsbestimmung auf zwei Dimensionen zu erweitern, muss man lediglich s_y als nicht mehr konstant betrachten. Dadurch hat die Gleichung, die für das Eindimensionale eindeutig war, nun zwei Unbekannte: s_x und s_y . Um im Zweidimensionalen eine Ortung durchzuführen, wird deswegen ein drittes Mikrofon M_3 benötigt. Auch der Abstand zwischen dem dritten Mikrofon und dem ersten darf maximal so groß wie die Wellenlänge sein. Mit dem dritten Mikrofon kann eine weitere Gleichung, die die Wegdifferenz zwischen dem ersten und dem dritten Mikrofon Δx_{13} enthält, aufgestellt werden. Man erhält das Gleichungssystem:

$$\begin{cases} |\vec{m}_1 - \vec{s}| - |\vec{m}_2 - \vec{s}| = \Delta x_{12} \\ |\vec{m}_1 - \vec{s}| - |\vec{m}_3 - \vec{s}| = \Delta x_{13} \end{cases} \quad (12)$$

$$\begin{cases} \sqrt{(m_{1x} - s_x)^2 + (m_{1y} - s_y)^2} - \sqrt{(m_{2x} - s_x)^2 + (m_{2y} - s_y)^2} = \Delta x_{12} \\ \sqrt{(m_{1x} - s_x)^2 + (m_{1y} - s_y)^2} - \sqrt{(m_{3x} - s_x)^2 + (m_{3y} - s_y)^2} = \Delta x_{13} \end{cases} \quad (13)$$

Grafisch veranschaulicht entspricht dieses Gleichungssystem der Suche nach dem Schnittpunkt von zwei halben Hyperbeln um zwei der Mikrofone:

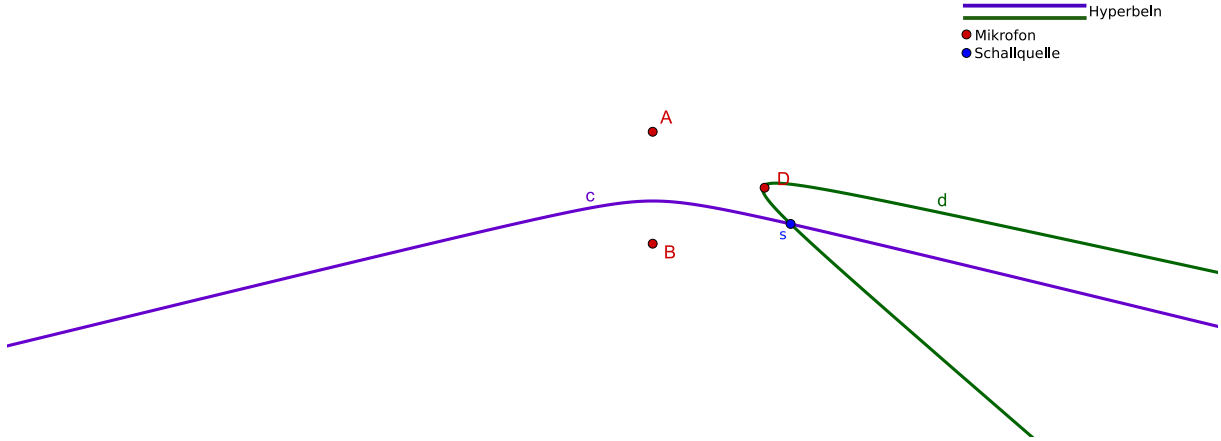


Abbildung 12: Veranschaulichung des Gleichungssystems durch den Schnittpunkt von zwei Hyperbeln. Die roten Punkte stellen die Mikrofone dar und der blaue Punkt die Schallquelle.

6.2 Analytische Lösung des Gleichungssystems

Dieses Gleichungssystem haben wir mithilfe des Computeralgebrasystems *Wolfram Mathematica* [15] nach \vec{s} aufgelöst:

Listing 1: Befehl für das Lösen des Gleichungssystems in Mathematica.

```
1 Solve[{
2   Sqrt[{(m1x - sx)}^2 + {(m1y - sy)}^2] - Sqrt[{(m2x - sx)}^2 + {(m2y - sy)}^2] = dx12,
3   Sqrt[{(m1x - sx)}^2 + {(m1y - sy)}^2] - Sqrt[{(m3x - sx)}^2 + {(m3y - sy)}^2] = dx13,
4   {sx, sy}]
```

Da das Gleichungssystem nicht linear ist, ist die Lösung sehr kompliziert, gedruckt entspricht sie fünf Seiten. *Mathematica* findet für dieses Gleichungssystem außerdem zwei allgemeine reelle Lösungen, man erhält also zwei mögliche Richtungen.

7 Dreidimensionale Richtungsbestimmung

7.1 Erweiterung der Theorie

Um die Richtungsbestimmung dann auf drei Dimensionen zu erweitern, müssen zuerst die Ortsvektoren der Mikrofone und der Schallquelle auf drei Dimensionen erweitert werden:

$$\vec{m}_i = \begin{pmatrix} m_{ix} \\ m_{iy} \\ m_{iz} \end{pmatrix} \quad \vec{s} = \begin{pmatrix} s_x \\ s_y \\ s_z \end{pmatrix} \quad (14)$$

Mit den angepassten Ortsvektoren erhält man eine neue Formel für die Abstandsberechnung zwischen einem Mikrofon und der Schallquelle:

$$|\vec{m}_i - \vec{s}| = \sqrt{(m_{ix} - s_x)^2 + (m_{iy} - s_y)^2 + (m_{iz} - s_z)^2} \quad (15)$$

Man erhält eine weitere Unbekannte, m_{iz} . Dadurch wird für die dreidimensionale Ortung ein viertes Mikrofon benötigt. Mit dem vierten Mikrofon erhält man eine dritte Gleichung, die den Gangunterschied zwischen dem ersten und dem vierten Mikrofon enthält, dadurch wird das Gleichungssystem wieder eindeutig lösbar:

$$\begin{aligned} & \left| \begin{aligned} |\vec{m}_1 - \vec{s}| - |\vec{m}_2 - \vec{s}| &= \Delta x_{12} \\ |\vec{m}_1 - \vec{s}| - |\vec{m}_3 - \vec{s}| &= \Delta x_{13} \\ |\vec{m}_1 - \vec{s}| - |\vec{m}_4 - \vec{s}| &= \Delta x_{14} \end{aligned} \right| \\ & \left| \begin{aligned} \sqrt{(m_{1x} - s_x)^2 + (m_{1y} - s_y)^2 + (m_{1z} - s_z)^2} - \sqrt{(m_{2x} - s_x)^2 + (m_{2y} - s_y)^2 + (m_{2z} - s_z)^2} &= \Delta x_{12} \\ \sqrt{(m_{1x} - s_x)^2 + (m_{1y} - s_y)^2 + (m_{1z} - s_z)^2} - \sqrt{(m_{3x} - s_x)^2 + (m_{3y} - s_y)^2 + (m_{3z} - s_z)^2} &= \Delta x_{13} \\ \sqrt{(m_{1x} - s_x)^2 + (m_{1y} - s_y)^2 + (m_{1z} - s_z)^2} - \sqrt{(m_{4x} - s_x)^2 + (m_{4y} - s_y)^2 + (m_{4z} - s_z)^2} &= \Delta x_{14} \end{aligned} \right| \end{aligned}$$

7.2 Numerische Lösung des Gleichungssystems

Schon für zwei Dimensionen ist die analytische Lösung des Gleichungssystems sehr kompliziert. Für drei Dimensionen ist die Formel der Lösung in Textform über 300 Mb groß. Dadurch können wir sie nur durch Einschränkung der Mikrofon-Positionen verwenden. Um diese Einschränkung zu umgehen, lösen wir das Gleichungssystem numerisch. Dazu verwenden wir das mehrdimensionale Newtonverfahren. Hierbei gehen wir von einer Startposition \vec{s}_0 aus, die iterativ verbessert wird. Für jeden weiteren Iterationsschritt i erhält man ein Δs_i , mit dem man die neuen Positionen für den nächsten Iterationsschritt mit $\vec{s}_{i+1} = \vec{s}_i + \Delta s_i$ erhält. Um das Gleichungssystem mit dem Newtonverfahren zu lösen, wird es mit der Taylorentwicklung bis zur ersten Ordnung linearisiert:

$$r_{ica} = \sqrt{(m_{ix} - s_{ix})^2 + (m_{iy} - s_{iy})^2 + (m_{iz} - s_{iz})^2}$$

$$\begin{cases} \Delta x_{12} - r_{2ca} + r_{1ca} = \left(\frac{s_{ix} - m_{2x}}{r_{2ca}} - \frac{s_{ix} - m_{1x}}{r_{1ca}} \right) \Delta s_{ix} + \left(\frac{s_{iy} - m_{2y}}{r_{2ca}} - \frac{s_{iy} - m_{1y}}{r_{1ca}} \right) \Delta s_{iy} + \left(\frac{s_{iz} - m_{2z}}{r_{2ca}} - \frac{s_{iz} - m_{1z}}{r_{1ca}} \right) \Delta s_{iz} \\ \Delta x_{13} - r_{3ca} + r_{1ca} = \left(\frac{s_{ix} - m_{3x}}{r_{3ca}} - \frac{s_{ix} - m_{1x}}{r_{1ca}} \right) \Delta s_{ix} + \left(\frac{s_{iy} - m_{3y}}{r_{3ca}} - \frac{s_{iy} - m_{1y}}{r_{1ca}} \right) \Delta s_{iy} + \left(\frac{s_{iz} - m_{3z}}{r_{3ca}} - \frac{s_{iz} - m_{1z}}{r_{1ca}} \right) \Delta s_{iz} \\ \Delta x_{14} - r_{4ca} + r_{1ca} = \left(\frac{s_{ix} - m_{4x}}{r_{4ca}} - \frac{s_{ix} - m_{1x}}{r_{1ca}} \right) \Delta s_{ix} + \left(\frac{s_{iy} - m_{4y}}{r_{4ca}} - \frac{s_{iy} - m_{1y}}{r_{1ca}} \right) \Delta s_{iy} + \left(\frac{s_{iz} - m_{4z}}{r_{4ca}} - \frac{s_{iz} - m_{1z}}{r_{1ca}} \right) \Delta s_{iz} \end{cases}$$

$$\begin{pmatrix} \Delta s_{ix} \\ \Delta s_{iy} \\ \Delta s_{iz} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{s_{ix} - m_{2x}}{r_{2ca}} - \frac{s_{ix} - m_{1x}}{r_{1ca}} & \frac{s_{iy} - m_{2y}}{r_{2ca}} - \frac{s_{iy} - m_{1y}}{r_{1ca}} & \frac{s_{iz} - m_{2z}}{r_{2ca}} - \frac{s_{iz} - m_{1z}}{r_{1ca}} \\ \frac{s_{ix} - m_{3x}}{r_{3ca}} - \frac{s_{ix} - m_{1x}}{r_{1ca}} & \frac{s_{iy} - m_{3y}}{r_{3ca}} - \frac{s_{iy} - m_{1y}}{r_{1ca}} & \frac{s_{iz} - m_{3z}}{r_{3ca}} - \frac{s_{iz} - m_{1z}}{r_{1ca}} \\ \frac{s_{ix} - m_{4x}}{r_{4ca}} - \frac{s_{ix} - m_{1x}}{r_{1ca}} & \frac{s_{iy} - m_{4y}}{r_{4ca}} - \frac{s_{iy} - m_{1y}}{r_{1ca}} & \frac{s_{iz} - m_{4z}}{r_{4ca}} - \frac{s_{iz} - m_{1z}}{r_{1ca}} \end{pmatrix}^{-1} \cdot \begin{pmatrix} \Delta x_{12} - r_{2ca} + r_{1ca} \\ \Delta x_{13} - r_{3ca} + r_{1ca} \\ \Delta x_{14} - r_{4ca} + r_{1ca} \end{pmatrix}$$

Für die Berechnung der Inverse der Matrix gibt es viele verschiedene Methoden, wir benutzen die Singulärwertzerlegung [13], da diese verhältnismäßig numerisch stabil ist. Die numerische Lösung des Gleichungssystems benötigt eine initiale Position, für die die Mitte der Mikrofone verwendet wird. Wenn allerdings bereits eine alte Position für die vorliegende Frequenz bekannt ist, wird diese alte Position als Startwert der Iteration verwendet, da dadurch, wenn sich die Position der Schallquelle nicht zu sehr geändert hat, die Position schneller konvergiert. Als Konvergenzkriterium verwenden wir $|\Delta s_i| < 0.0001$ m. Da das Newtonverfahren keine garantierte Konvergenz hat, wird die Iteration nach 50 Iterationsschritten abgebrochen, da wir nach dieser Anzahl von Iterationsschritten davon ausgehen, dass das Gleichungssystem nicht konvergiert.

7.3 Least Squares Lösung

Ein Vorteil der numerischen Lösung ist, dass sie leicht auf beliebig viele Mikrofone erweitert werden kann. Das Gleichungssystem wird überbestimmt, wenn man mehr als vier Mikrofone verwendet. Indem man die Methode der kleinsten Quadrate auf die Berechnung von Δs_i anwendet, kann man es dennoch lösen. Man erhält den Ort, an dem die Summe der Fehlerquadrate für alle Mikrofone am geringsten ist, es also am wahrscheinlichsten ist, dass sich die Schallquelle wirklich dort befindet. Das Gleichungssystem für vier Mikrofone lässt sich allgemein für n Mikrofone so schreiben:

$$\mathbf{A}_i \Delta \vec{s}_i = \vec{b}$$

$$\mathbf{A}_i = \begin{pmatrix} \frac{s_{ix} - m_{2x}}{r_{2ca}} - \frac{s_{ix} - m_{1x}}{r_{1ca}} & \frac{s_{iy} - m_{2y}}{r_{2ca}} - \frac{s_{iy} - m_{1y}}{r_{1ca}} & \frac{s_{iz} - m_{2z}}{r_{2ca}} - \frac{s_{iz} - m_{1z}}{r_{1ca}} \\ \frac{s_{ix} - m_{3x}}{r_{3ca}} - \frac{s_{ix} - m_{1x}}{r_{1ca}} & \frac{s_{iy} - m_{3y}}{r_{3ca}} - \frac{s_{iy} - m_{1y}}{r_{1ca}} & \frac{s_{iz} - m_{3z}}{r_{3ca}} - \frac{s_{iz} - m_{1z}}{r_{1ca}} \\ \vdots & \vdots & \vdots \\ \frac{s_{ix} - m_{nx}}{r_{nca}} - \frac{s_{ix} - m_{1x}}{r_{1ca}} & \frac{s_{iy} - m_{ny}}{r_{nca}} - \frac{s_{iy} - m_{1y}}{r_{1ca}} & \frac{s_{iz} - m_{nz}}{r_{nca}} - \frac{s_{iz} - m_{1z}}{r_{1ca}} \end{pmatrix}, \quad \Delta \vec{s}_i = \begin{pmatrix} \Delta s_{ix} \\ \Delta s_{iy} \\ \Delta s_{iz} \end{pmatrix}, \quad \vec{b} = \begin{pmatrix} \Delta x_{12} - r_{2ca} + r_{1ca} \\ \Delta x_{13} - r_{3ca} + r_{1ca} \\ \vdots \\ \Delta x_{1n} - r_{nca} + r_{1ca} \end{pmatrix}$$

Damit erhält man das Least Squares Problem:

$$\min_{\Delta \vec{s}_i} \|\mathbf{A}_i \Delta \vec{s}_i - \vec{b}\|_2^2 \quad (16)$$

7.4 Verbesserung durch agglomeratives Clusterverfahren

Signale in der Realwelt bestehen aus vielen verschiedenen Frequenzen. Dadurch erhält man statt einer Richtung für eine Schallquelle, wie zum Beispiel einen sprechenden Menschen, nicht nur eine Richtung, sondern viele ähnliche Richtungen. Um die ermittelten Richtungen zu verdeutlichen, fassen wir ähnliche Richtungen zusammen. Dazu verwenden wir ein agglomeratives Clusterverfahren mit der Summe der minimalen Winkel zwischen zwei Clustern als Wert für Unähnlichkeit. Also werden anfangs alle Richtungen

als ein einzelnes Cluster aufgefasst und dann solange zu größeren Clustern zusammengefasst, bis keine Cluster mehr ähnlich genug sind. Von jeder Frequenz werden die letzten zehn Richtungen gespeichert und diese fließen in die Clusterbildung mit ein. Um geringe Änderungen in der Richtung auszugleichen, wird außerdem ein laufendes Mittel der Richtung für jede Frequenz über drei Richtungen gebildet. Die Richtung eines Clusters wird über ein nach den Amplituden gewichtetes Mittel aus allen zu dem Cluster gehörenden Richtungen berechnet.

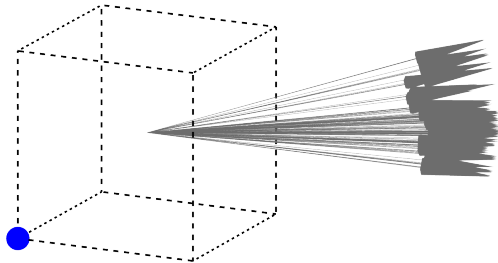


Abbildung 13: Eine Richtungsbestimmung mit ausgeschaltetem Clustering

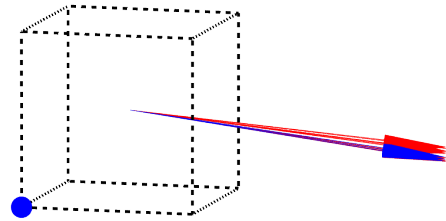


Abbildung 14: Eine Richtungsbestimmung mit eingeschaltetem Clustering

8 Evaluation

Um unser Verfahren zur Richtungsbestimmung zu testen und die Genauigkeit zu bestimmen, haben wir es in Simulation und Realwelt evaluiert. Dabei haben wir die Abweichung der Richtungsbestimmung für verschiedene Richtungen und Frequenzen bestimmt.

8.1 Audiosimulation

Zunächst haben wir unser Verfahren in der Simulation getestet, da diese automatisierte Tests ermöglicht und somit leicht sehr viele verschiedene Richtungen und Frequenzen getestet werden können. Dabei haben wir die Schallquellen für verschiedene Radien auf einer Kugeloberfläche positioniert. Der Tetraeder wurde mit 0.28 m Kantenlänge simuliert, dies entspricht dem ersten Prototypen. Bei der Positionsabhängigkeit haben wir außerdem auch unseren dritten Prototypen simuliert, mit 0.165 m Kantenlänge, dies entspricht ebenfalls unserem tatsächlichen Prototypen. Die Schallquellen wurden mit einer 500 Hz-Sinusschwingung simuliert.

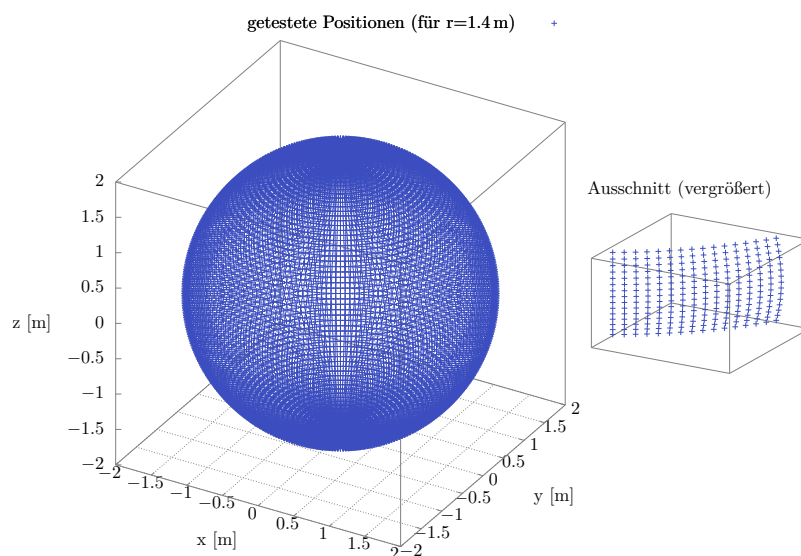


Abbildung 15: Visualisierung der getesteten Positionen

Für jeden getesteten Radius haben wir Punkte auf der Kugeloberfläche in 2° Auflösung, also insgesamt 32 400 Positionen, getestet (siehe Abbildung 15).

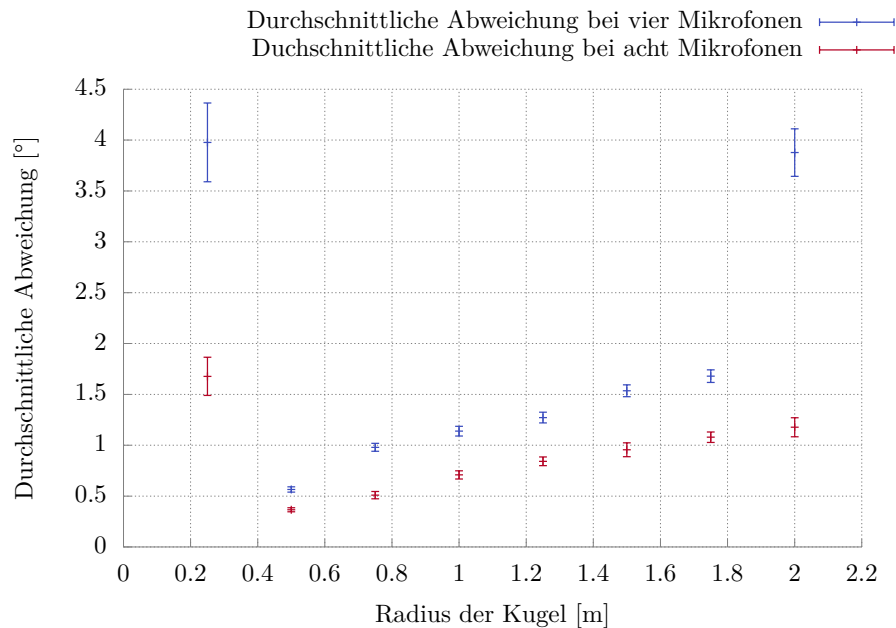


Abbildung 16: Genauigkeit für verschiedene Abstände

Bei einem Radius von 0.25 m gibt es einen Ausreißer mit $(4.0 \pm 0.4)^\circ$, da sich die Positionen innerhalb des Aufbaus befinden. Außerdem lässt sich insbesondere in den Randbereichen eine starke Verbesserung durch die Verwendung von acht Mikrofonen erkennen. Bis 1.75 m, bei acht Mikrofonen sogar bis mindestens 2 m, bleibt die Abweichung unter 2° , ist also deutlich besser als die Wahrnehmung des Menschen. Dieser kann auf sehr kurzen Distanzen zwischen 10 cm bis 40 cm gerade einmal mit 3° [12] Genauigkeit die Richtung bestimmen. Um die Abhängigkeit der Genauigkeit der Richtungsbestimmung von der Frequenz zu untersuchen, haben wir die Schallquellen wieder auf einer Kugeloberfläche mit 2° Auflösung platziert und haben anstelle des Radius die Frequenz variiert. Für den Radius haben wir 1.4 m gewählt.

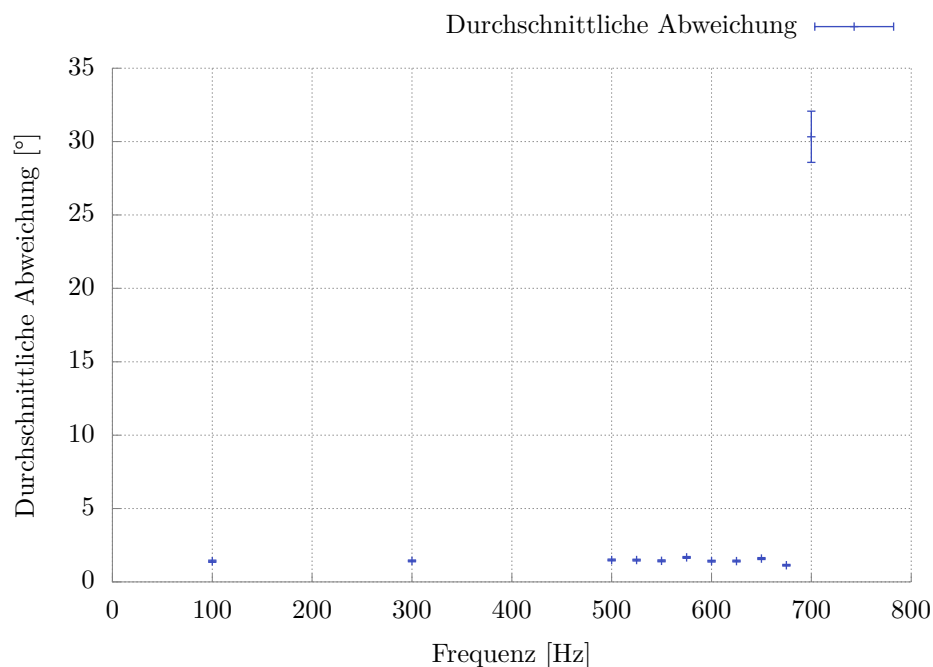


Abbildung 17: Genauigkeit für verschiedene Frequenzen

Man sieht, dass die Genauigkeit der Richtungsbestimmung (fast) unabhängig von der Frequenz der Schall-

quelle ist. Für Frequenzen über 675 Hz ist die Bedingung, dass die Abstände der Mikrofone kleiner als die halbe Wellenlänge sein muss, nicht mehr erfüllt.

8.2 Realwelt

In unseren Simulationen hat sich gezeigt, dass unser Verfahren sehr genau arbeitet. Um zu untersuchen, wie genau es unter dem Einfluss von Störungen und mit den Fehlern durch die Aufnahme mit Mikrofonen arbeitet, haben wir für acht verschiedene Positionen der Schallquelle die Abweichung der Richtung bestimmt. Diese Messung haben wir in einem mit speziellem Schaumstoff [7] ausgekleideten Raum durchgeführt, um Störungen, wie Reflexionen, in der Testphase zu minimieren. Der Lautsprecher war jeweils 0.75 m von dem Zentrum der Mikrofone entfernt.

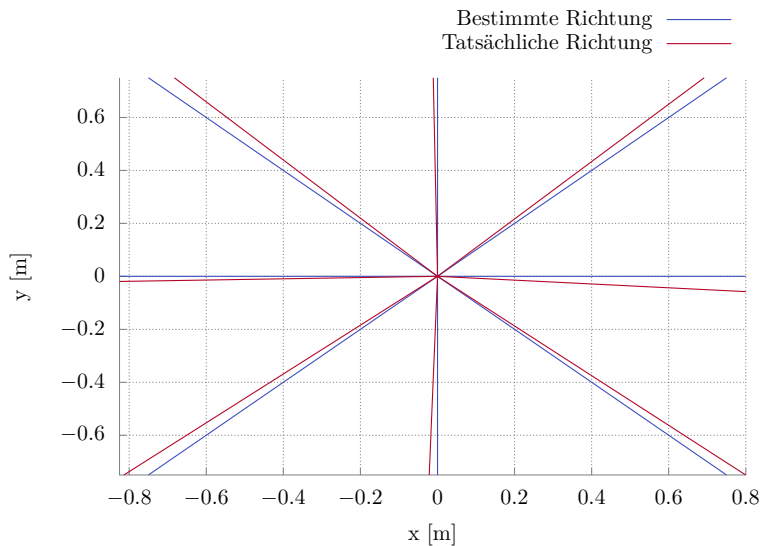


Abbildung 18: Genauigkeit in der Realwelt

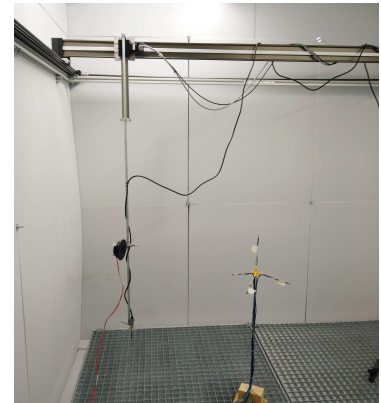


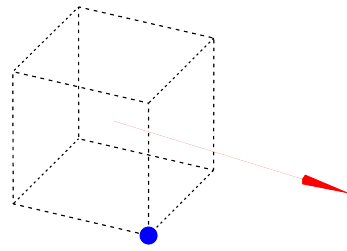
Abbildung 19: Versuchsaufbau zur Messung der Genauigkeit der Richtungsbestimmung in der Schallkammer.

Für die acht verschiedenen Richtungen hatte die Richtungsbestimmung eine Genauigkeit von $(3.90 \pm 0.13)^\circ$. Allerdings hatte der Lautsprecher bei dem von uns gewählten Abstand eine Winkelgröße von 3.2° , weshalb dies ein sehr guter Wert ist. Die Richtungsbestimmung mit unserem Verfahren ist also auch in der Realwelt mit großen Abständen genauer als beim Menschen.

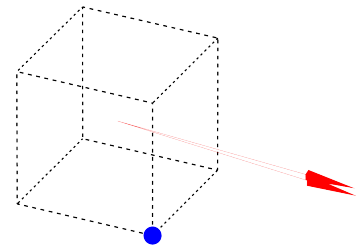
8.3 Alltagstest

Um die Verwendbarkeit unseres Verfahrens auch außerhalb einer Schallkammer zu testen, haben wir unser System mit verschiedenen Schallquellen unter realen Bedingungen getestet.

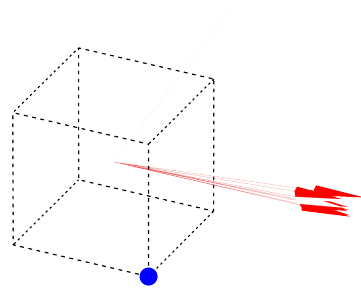
Auf den Abbildungen ?? (a) bis (d) sieht man Screenshots der Ausgabe für reale Tests, die wir mit unserem dritten Prototyp durchgeführt haben. Der gestrichelte Würfel entspricht dem Würfel, der von den Mikrofonspitzen gebildet wird. Der blaue Punkt markiert den Nullpunkt und die Pfeile zeigen in die durch den Algorithmus bestimmte Richtung. In allen Fällen war die Schallquelle an der gleichen Stelle positioniert. Die Farbe der Pfeile entspricht der Frequenz. Man kann erkennen, dass die mit unserem Verfahren bestimmte Richtung sehr gut mit der tatsächlichen Richtung übereinstimmt, obwohl Störungen, wie Reflexionen, auftreten. Des Weiteren ist zu erkennen, dass selbst bei komplizierten Signalen mit einem breiten Frequenzspektrum, wie zum Beispiel Musik, die Ortung gut funktioniert. Dies zeigt, dass unser Verfahren auch für Realwelt gut geeignet ist und es auch hierbei nur eine sehr geringe Streuung der Richtung gibt.



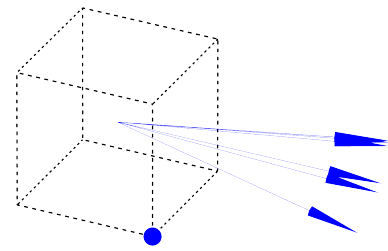
(a) Richtungsbestimmung einer Sinusschwingung



(b) Richtungsbestimmung einer Rechteckschwingung



(c) Richtungsbestimmung von Musik



(d) Richtungsbestimmung von Stimme

Abbildung 20: Verschiedene Tests der Richtungsbestimmung in Alltagssituationen

9 Ausblick

Die Fouriertransformation eignet sich gut, um aus einem Audiosignal die Amplituden und Phaseninformation der einzelnen Frequenzen zu extrahieren. Allerdings ist sie hierfür nicht die einzige Möglichkeit. Deswegen wollen wir untersuchen, in wieweit sich die Wavelettransformation für unser Verfahren eignet. Außerdem ist die Richtungsbestimmung mit unserem Verfahren noch abhängig von der Schallgeschwindigkeit, die in der Natur variieren kann. Deswegen wollen wir die Schallgeschwindigkeit als Variable bei der Richtungsbestimmung berechnen.

10 Fazit

Insgesamt ist es uns im Rahmen dieser Jugend forscht Arbeit gelungen, ein neues Verfahren zur Richtungsbestimmung von Schallquellen zu entwickeln, zu evaluieren und zu optimieren. Dazu werden gerade einmal vier Mikrofone benötigt, um besser als der Mensch die Richtung zu bestimmen. Die Implementation unseres Verfahrens ist modular aufgebaut und ermöglicht dadurch eine leichte Integration in bestehende Programme und weitere Verarbeitungs- und Auswertungsschritte. Außerdem kann das Verfahren ohne großen Aufwand an spezielle Anforderungen angepasst und für diese optimiert werden.

Literatur

- [1] URL: <http://nt.uni-paderborn.de/forschung/sprachsignal-verarbeitung-und-spracherkennung/geraeuschrobuste-spracherkennung/> (besucht am 11.01.2016).
- [2] URL: <http://www.acoustic-camera.com/de.html> (besucht am 11.01.2016).
- [3] URL: <http://www.campbell-associates.co.uk/saleacocam.htm> (besucht am 13.01.2016).
- [4] URL: <https://de.wikipedia.org/w/index.php?title=Signal-Rausch-Verh%C3%83%C2%A4ltnis&direction=prev&oldid=151031958> (besucht am 02.01.2016).
- [5] URL: http://www.epanorama.net/circuits/microphone_powering.html#phantom (besucht am 20.12.2015).
- [6] URL: <http://www.portaudio.com/> (besucht am 03.01.2016).
- [7] URL: http://www.plasticsportal.net/wa/plasticsEU-EN_GB/portal/show/content/products/foams/basotect (besucht am 16.01.2016).
- [8] E. Anderson u. a. „LAPACK: A Portable Linear Algebra Library for High-performance Computers“. In: *Proceedings of the 1990 ACM/IEEE Conference on Supercomputing*. Supercomputing '90. New York, New York, USA: IEEE Computer Society Press, 1990, S. 2–11. ISBN: 0897914120. URL: <http://dl.acm.org/citation.cfm?id=110382.110385>.
- [9] I. Fette und A. Melnikov. *The WebSocket Protocol*. RFC 6455. RFC Editor, Dez. 2011. URL: <http://www.rfc-editor.org/rfc/rfc6455.txt>.
- [10] M. Frigo und S.G. Johnson. „The Design and Implementation of FFTW3“. In: *Proceedings of the IEEE* 93.2 (Feb. 2005), S. 216–231. DOI: 10.1109/jproc.2004.840301. URL: <http://dx.doi.org/10.1109/JPROC.2004.840301>.
- [11] Garin Hiebert. *OpenAL 1.1 Specification and Reference*. <https://www.openal.org/documentation/openal-1.1-specification.pdf>. 2005.
- [12] John C Middlebrooks und David M Green. „Sound localization by human listeners“. In: *Annual review of psychology* 42.1 (1991), S. 135–159.
- [13] Herbert J Muthsam. *Lineare Algebra und ihre Anwendungen*. Elsevier, Spektrum Akad. Verlag, 2006.
- [14] Jon Postel. *Transmission Control Protocol*. STD 7. RFC Editor, Sep. 1981. URL: <http://www.rfc-editor.org/rfc/rfc793.txt>.
- [15] Inc. Wolfram Research. *Mathematica*. 2012.
- [16] Thomas Williams, Colin Kelley und many others. *Gnuplot 4.4: an interactive plotting program*. <http://gnuplot.sourceforge.net/>. März 2010.