# 最終発表:重み付きモードマッチング法による 音場再現

Ryosuke Horiuchi

Tokyo, Japan

July 5, 2019

#### Contents

- 1 問題設定
- ② 球面調和関数を基底に用いる手法
- ③ シミュレーション結果
- 4 中間発表からの進捗
- ⑤ 今後の方針
- 6 参考文献

#### 問題設定

以下の図のようにある音場を、 $r_l(l \in \{1, \cdots, L\})$  に置かれた L 個の音源を用いて再現する.

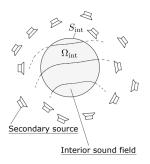


Figure: 想定する状況

## 問題設定

l 個目の音源の駆動信号を  $d_l(\omega)$  とし、ある場所 r への周波数  $\omega$  の伝達関数を  $G\left(r|r_l,\omega\right)$  とすると、r における音圧は、

$$p_{\mathrm{\;syn\;}}(\boldsymbol{r},\omega) = \sum_{l=1}^{L} G\left(\boldsymbol{r}|\boldsymbol{r}_{l},\omega\right) d_{l}(\omega) = \boldsymbol{g}(\boldsymbol{r},\omega)^{\top} \boldsymbol{d}(\omega)$$

とかける. ただし、

$$\boldsymbol{d}(\omega) = \left[d_1(\omega), \cdots, d_L(\omega)\right]^{\top}$$
$$\boldsymbol{g}(\boldsymbol{r}, \omega) = \left[G\left(\boldsymbol{r}|\boldsymbol{r}_1, \omega\right), \cdots, G\left(\boldsymbol{r}|\boldsymbol{r}_L, \omega\right)\right]^{\top}$$

とした.

注)以下は周波数を固定した議論であるので、 $\omega$  は省略する.

#### 問題設定

再現したい領域を  $V_q(q\in\{1,\cdots,Q\})$  とすると、その領域での二乗誤差の和は、

$$\mathcal{J} = \sum_{q=1}^Q \int_{\boldsymbol{r} \in V_q} |p_{\text{ syn }}(\boldsymbol{r}) - p_{\text{des}}(\boldsymbol{r})|^2 \, \mathrm{d}\boldsymbol{r} = \sum_{q=1}^Q \int_{\boldsymbol{r} \in V_q} \left| \boldsymbol{g}(\boldsymbol{r})^\top \boldsymbol{d} - p_{\text{des}}(\boldsymbol{r}) \right|^2 \mathrm{d}\boldsymbol{r}$$

と表され、この最小に基づき駆動信号 d を求める.

しかし、積分を解析的に解くことができない.

注)簡単のため、以下では、 $V_q(q \in \{1,\cdots,Q\})$  は球であるとする.

球面の内部で定義される任意の入射音場 p(r) は、基底  $\varphi_{\nu,\mu}(r)=j_{\nu}(kr)Y_{\nu,\mu}(\hat{r})$  を用いて、

$$p(\boldsymbol{r}) = \sum_{\nu,\mu} \alpha_{\nu,\mu} \varphi_{\nu,\mu}(\boldsymbol{r})$$

と展開できる.ただし、

- $k(=\omega/c)$ :波数
- j<sub>ν</sub>(·): ν 次の第一種球ベッセル関数
- $Y_{\nu,\mu}(\cdot)$ : 球面調和関数

例えば、点音源からの伝達関数は、以下のように球面調和関数展開できる.

$$G(\mathbf{r}|\mathbf{r}_s) = \frac{e^{ik|r-r_s|}}{4\pi |\mathbf{r} - \mathbf{r}_s|}$$

$$= ik \sum_{\nu=0}^{\infty} j_{\nu}(kr) h_{\nu}(kr_s) \sum_{\mu=-\nu}^{\nu} Y_{\nu,\mu}(\theta,\phi) Y_{\nu,\mu}(\theta_s,\phi_s)^*$$

これを用いると、球面領域 $V_q$ の中心を、展開の中心として、

$$\begin{aligned} G\left(\boldsymbol{r}|\boldsymbol{r}_{l}\right) &= \sum_{\mu,\nu} c_{\mu,\nu,l}^{(q)} \varphi_{\mu,\nu}^{(q)}(\boldsymbol{r}) \\ p_{\text{des}}(\boldsymbol{r}) &= \sum_{\mu,\nu} b_{\mu,\nu}^{(q)} \varphi_{\mu,\nu}^{(q)}(\boldsymbol{r}) \end{aligned}$$

と基底変換をすることができる.

ここで無限和を有限和で近似するために、 $0 \le \nu \le M_{\nu}$  で打ち切ると、 $|\mu| \le \nu$  なので、全体は有限和となって、

$$\begin{split} G\left(\boldsymbol{r}|\boldsymbol{r}_{l}\right) &= \sum_{\mu,\nu} c_{\mu,\nu,l}^{(q)} \varphi_{\mu,\nu}^{(q)}(\boldsymbol{r}) \approx \varphi^{(q)}(\boldsymbol{r})^{\top} \boldsymbol{C}_{l}^{(q)} \\ p_{\text{des}}(\boldsymbol{r}) &= \sum_{\mu,\nu} b_{\mu,\nu}^{(q)} \varphi_{\mu,\nu}^{(q)}(\boldsymbol{r}) \approx \varphi^{(q)}(\boldsymbol{r})^{\top} \boldsymbol{b}^{(q)} \end{split}$$

さらに、

$$\boldsymbol{g}(\boldsymbol{r},\omega)^{\top} = [G(\boldsymbol{r}|\boldsymbol{r}_1,\omega),\cdots,G(\boldsymbol{r}|\boldsymbol{r}_L,\omega)] \approx \varphi^{(q)}(\boldsymbol{r})^{\top} \boldsymbol{C}^{(q)}$$

とかける. ただし、

$$\varphi^{(q)}(\boldsymbol{r}) \in \mathbb{C}^{(M_{\nu}+1)^2}, \boldsymbol{C}^{(q)} \in \mathbb{C}^{(M_{\nu}+1)^2 \times L}, \boldsymbol{b}^{(q)}(\boldsymbol{r}) \in \mathbb{C}^{(M_{\nu}+1)^2}$$

$$oldsymbol{C}^{(q)} = \left[oldsymbol{C}_1^{(q)}, \cdots, oldsymbol{C}_L^{(q)}
ight]$$

#### これより、

$$\mathcal{J} \approx \sum_{q=1}^{Q} \int_{r \in V_q} \left| \varphi^{(q)}(\mathbf{r})^{\top} \left( \mathbf{C}^{(q)} \mathbf{d} - \mathbf{b}^{(q)} \right) \right|^2 d\mathbf{r}$$
 (1)

$$= \sum_{q=1}^{Q} \left\{ \left( \boldsymbol{C}^{(q)} \boldsymbol{d} - \boldsymbol{b}^{(q)} \right)^{\mathrm{H}} \int_{\boldsymbol{r} \in V_q} \varphi^{(q)}(\boldsymbol{r})^* \varphi^{(q)}(\boldsymbol{r})^{\top} d\boldsymbol{r} \left( \boldsymbol{C}^{(q)} \boldsymbol{d} - \boldsymbol{b}^{(q)} \right) \right\}$$
(2)

$$= \sum_{q=1}^{Q} \left( \boldsymbol{C}^{(q)} \boldsymbol{d} - \boldsymbol{b}^{(q)} \right)^{\mathrm{H}} \boldsymbol{W}^{(q)} \left( \boldsymbol{C}^{(q)} \boldsymbol{d} - \boldsymbol{b}^{(q)} \right)$$
(3)

ただし、 $oldsymbol{W}^{(q)}\in\mathbb{C}^{(2M_
u+1)^2 imes(2M_
u+1)^2}$  であり、 $V_q$  の半径を  $R_{\mathrm{int}}$  として、

$$w_{\nu_1,\mu_1}^{\nu_2,\mu_2} = \delta_{\nu_1,\nu_2} \delta_{\mu_1,\mu_2} w_{\text{uni},\nu_1}$$

$$w_{\text{uni},\nu} = 2\pi R_{\text{int}}^3 \left( j_{\nu} (kR_{\text{int}})^2 - j_{\nu-1} (kR_{\text{int}}) j_{\nu+1} (kR_{\text{int}}) \right)$$

つまり、 $oldsymbol{W}^{(q)}$  は対角行列となる.

これより、 よって、 $\mathcal{J}$  をd で偏微分することで、

$$\hat{\boldsymbol{d}} = \left(\sum_{q=1}^{Q} \boldsymbol{C}^{(q)^{\mathrm{H}}} \boldsymbol{W}^{(q)} \boldsymbol{C}^{(q)} + \lambda \boldsymbol{I}\right)^{-1} \sum_{q=1}^{Q} \boldsymbol{C}^{(q)^{\mathrm{H}}} \boldsymbol{W}^{(q)} \boldsymbol{b}^{(q)}$$

が得られる. ただし、

$$\mathcal{J} = \sum_{q=1}^{Q} \int_{\boldsymbol{r} \in V_q} |p_{\text{syn}}(\boldsymbol{r}) - p_{\text{des}}(\boldsymbol{r})|^2 d\boldsymbol{r} + \lambda \boldsymbol{d}^{\text{H}} \boldsymbol{d}$$

と、ランク落ちを防ぐために  $\lambda d^{\mathrm{H}}d$  を付け加えた.  $\lambda$  は周波数  $\omega$  に依存する.

# シミュレーション結果(シングルゾーン)

スピーカを 12 個配置したと想定上で、周波数が 150Hz の時.

再現領域:青い球内 (Q=1), 仮想点音源:青点

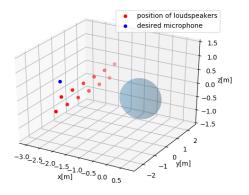


Figure: シミュレーションの条件

# シミュレーション結果(シングルゾーン)

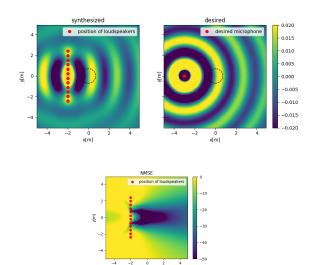


Figure: 左上:合成波、右上:目標波、下:z=0での正規化二乗誤差 (単位:dB)

# シミュレーション結果(マルチゾーン)

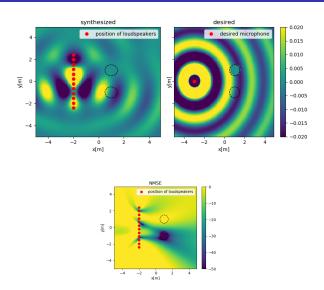


Figure: 左上:合成波、右上:目標波、下:z=0 での正規化二乗誤差 (単位:dB)

#### シミュレーション結果

最大角周波数を 4000 とし、幅 7.81(つまり、 512 分割) の周波数でそれ ぞれ伝達関数を求め、逆フーリエ変換によって、時間領域でのフィル ターを求めると以下のようになった.

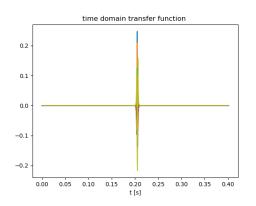
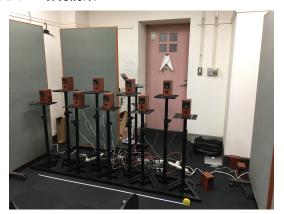


Figure: 時間領域でのフィルタ

# 中間発表からの進捗

- マルチゾーンの実装.
- 実際に試すための環境構築.



現段階でマルチゾーンがうまく再現されていない.

# 中間発表からの進捗



Figure: 別角度からの実験環境

#### 今後の方針

- どこに不具合があるのかを見つける。
- 様々な設定 (マルチゾーン、異なる入力音源サンプルなど) に対して その様子を観察する.
- 可能であれば、GUI などを用意し、リアルタイムで理想音源などの 位置を動かしてみる.

#### 参考文献

- N. Ueno, S. Koyama, and H. Saruwatari," Listening-area-informed sound field reproduction based on circular harmonic expansion"
- N. Ueno, S. Koyama, and H. Saruwatari,"Three-Dimensional Sound Field Reproduction Based on Weighted Mode-Matching Method"
- M. A. Poletti," Three-Dimensional Surround Sound Systems Based on Spherical Harmonics"

#### Contents

- 1 問題設定
- ② 球面調和関数を基底に用いる手法
- ③ シミュレーション結果
- 4 中間発表からの進捗
- ⑤ 今後の方針
- 6 参考文献