

# Master 2 ATIAM (2018-2019)

## Estimation de fréquences fondamentales multiples

Geoffroy Peeters

Note: ce cours est très largement inspiré de celui de Gael Richard

LTCI - Télécom ParisTech

2018-2019



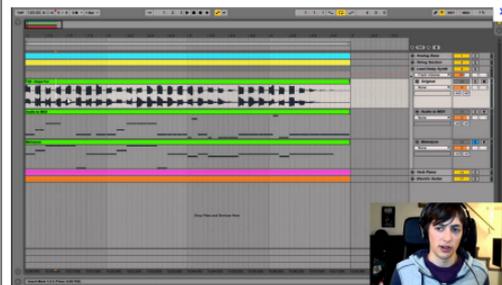
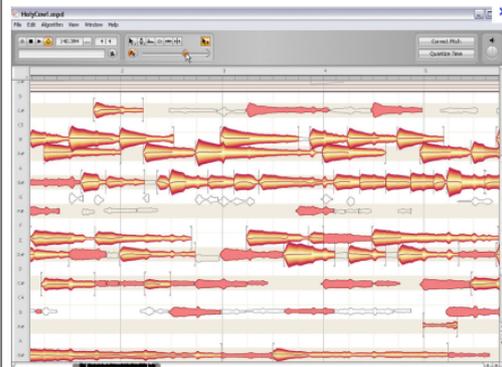


## Différents problèmes :

- Estimation de quoi ?
  - des fréquences fondamentales multiples existants à chaque instant :  $f_0(t) = 440$  Hz,
  - des hauteurs, début et fin de notes : note= $A_4$ ,
  - de l'instrument ayant joué la note
- Estimation sur quel horizon
  - par trame,
  - globalement sur toute la durée du signal
- Estimation reposant sur
  - les modèles de signaux, la morphologie du spectre, la répétition (en temps/ en fréquence),
  - la modélisation de la perception,
  - la décomposition du signal en sources

## Différentes applications :

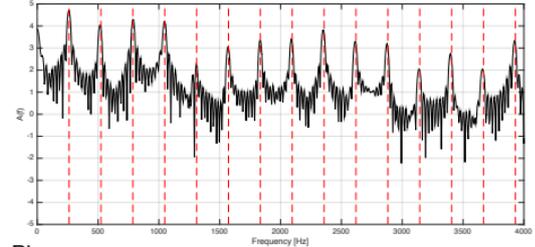
- Codage/ synthèse/ transformation du son : P-SOLA, synthèse sinusoïdale harmonique, melodyne, Audio2Note
- Séparation de sources
- Transcription



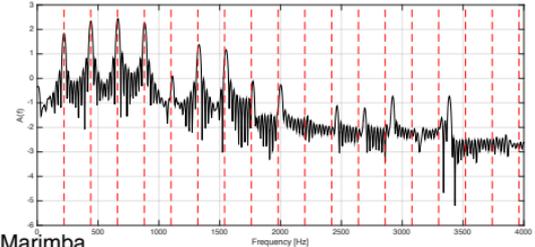
## Plusieurs catégories de sons

- Sons harmoniques
  - $f_h = hf_0$
- Sons légèrement inharmoniques
  - $f_h = hf_0\sqrt{1 + (h^2 - 1)\beta}$
  - Facteur d'inharmonicité  $\beta = 10^{-4}, 10^{-3}$
  - Exemple : piano (inharmonicité due à la raideur des cordes)
- Sons pour lesquels nous percevons un pitch mais qui ne sont pas harmoniques (glockenspiel, vibraphone)
- Sons non-harmoniques

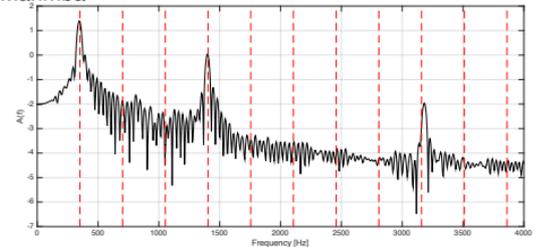
Accordéon



Piano

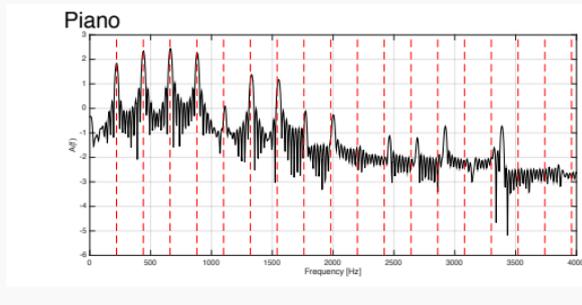


Marimba



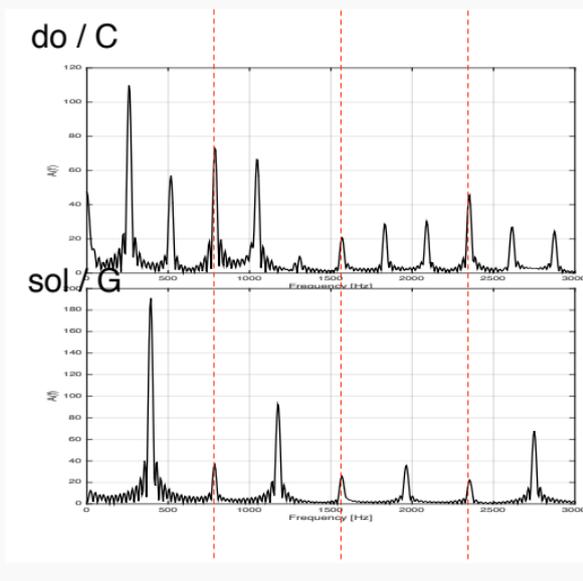
## Problématiques source

- Les notes peuvent ne pas être parfaitement harmonique



## Problématique f0-multiples

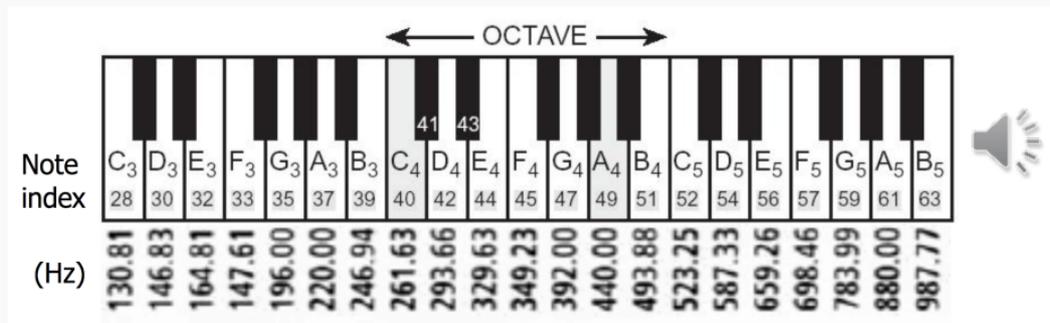
- Les notes peuvent être en rapport harmonique (souvent le cas en musique !)



# What is pitch ?

## Pitch

- That attribute of auditory sensation in terms of which sounds may be ordered on a scale extending from low to high (ANSI)
- (Operational) A sound has a certain pitch if it can be reliably matched to a sine tone of a given frequency at 40 dB SPL
- People hear pitch in a logarithmic scale



source : Duan, Benetos, 2015

# What is pitch ?

## Harmonics

- Harmonics make tones more pleasant, but may confuse pitch perception, especially in polyphonic settings (octave/harmonic errors)

The image displays two musical staves illustrating harmonics. The upper staff, in treble clef, shows notes for the 4th through 12th harmonics (4f to 12f). The lower staff, in bass clef, shows the fundamental note C2 and its 3rd and 4th harmonics (3f and 4f). The notes are represented by square symbols. Below the notes, their corresponding frequencies and musical notations are listed.

Frequency	Harmonic Label	Musical Note
C2		C2
C3		C3
G3	3f	G3
C4	4f	C4
E4	5f	E4
G4	6f	G4
Bb4	7f	Bb4
C5	8f	C5
D5	9f	D5
E5	10f	E5
F#5	11f	F#5
G5	12f	G5

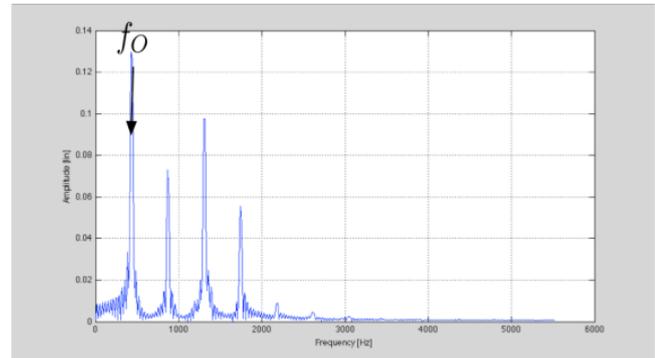
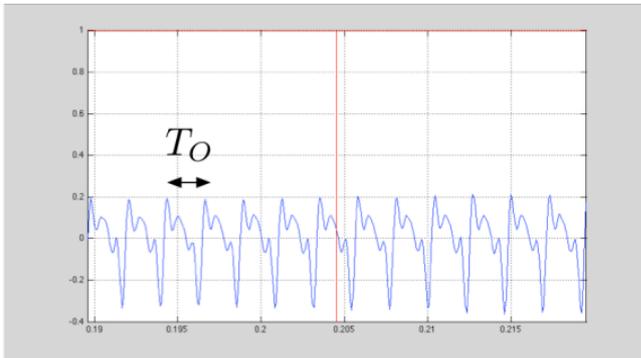
source : Duan, Benetos, 2015



## 2- Utilisation de modèles de signal

# Période fondamentale $T_0$ ou fréquence fondamentale $f_0$

- $f_0$  : fréquence fondamentale en Hz
  - exemple  $L_3/A_4 = 440\text{Hz}$
- $T_0 = \frac{1}{f_0}$  : période fondamentale en secondes
  - exemple  $L_3/A_4 = 0.0023\text{s}$ .



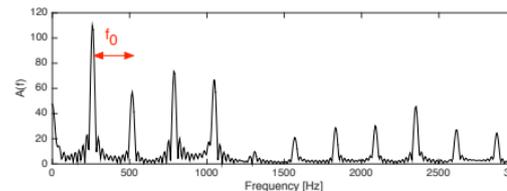
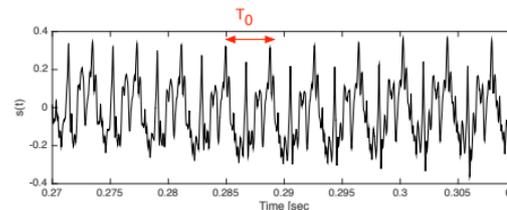
# Modèle de signal (son quasi-périodique)

$$x(n) = \sum_{h=1}^H 2A_h \cos(2\pi h f_0 n + \phi_h) + w(n)$$

- $f_0 = \frac{1}{T_0}$  : fréquence/ période fondamentale
- $H$  est le nombre total d'harmoniques
- $A_h$  sont les amplitudes des harmoniques,  $A_h \geq 0$
- $\phi_h$  sont les phases des harmoniques,  $\phi_h \in [-\pi, \pi]$
- $w(n)$  est un bruit blanc centré de variance  $\sigma^2$

## Auto-covariance

- $x(n)$  est un processus SSL\* centré d'auto-covariance
  - (\*) SSL : stationnaire au sens large
    - $\mu_x(t) = \mu_x$  et  $P(t, \tau) = P(t - \tau)$
- Auto-covariance :  $r_x(m) = \sum_{h=1}^H [2A_h^2 \cos(2\pi h f_0 m)] + \sigma^2 \delta(m)$



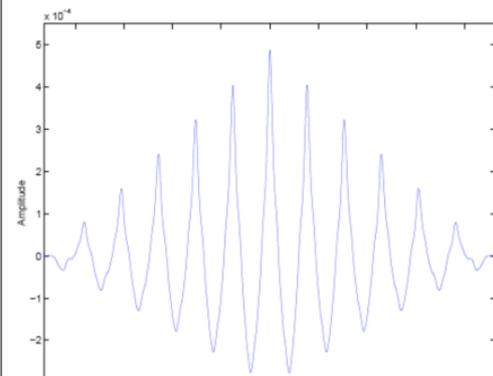
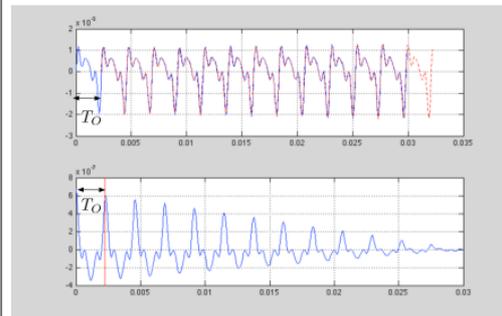
## Auto-corrélation biaisée

$$\hat{r}_x(m) = \frac{1}{N} \sum_{n=0}^{N-1-m} x(n)x(n+m) \text{ si } m \geq 0$$

- Propriétés :

$$E[\hat{r}_x(m)] = \frac{N - |m|}{N} r_x(m)$$

$$|\hat{r}_x(m)| \leq \hat{r}_x(0)$$



## Auto-corrélation non-biaisée

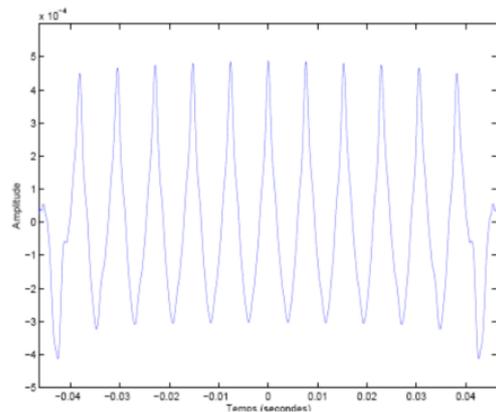
$$\tilde{r}_x(m) = \frac{1}{N-m} \sum_{n=0}^{N-1-m} x(n)x(n+m) \text{ si } m \geq 0$$

- Propriétés :

$$E[\tilde{r}_x(m)] = r_x(m)$$

$$\text{Var}[\tilde{r}_x(m)] = \left( \frac{N}{N-m} \right)^2 \text{Var}[\hat{r}_x(m)]$$

$$|\tilde{r}_x(m)| \leq \tilde{r}_x(0)$$



source : Richard, 2012

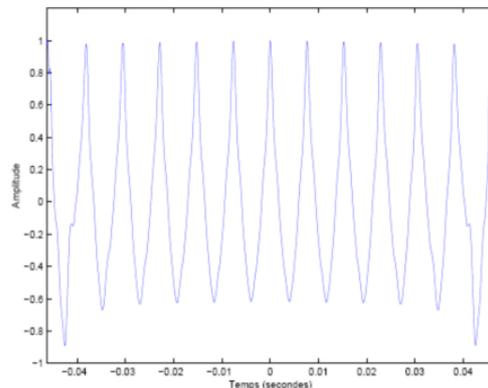
## Auto-corrélation normalisée

$$\bar{r}_x(m) = \frac{\sum_{n=0}^{N-1-m} x(n)x(n+m)}{\sqrt{\sum_{n=0}^{N-1-m} x(n)^2} \sqrt{\sum_{n=0}^{N-1-m} x(n+m)^2}}$$

- Propriétés :

$$|\bar{r}_x(m)| \leq \bar{r}_x(0) = 1$$

$$|\bar{r}_x(m)| = 1 \text{ ssi les vecteurs sont colinéaires}$$



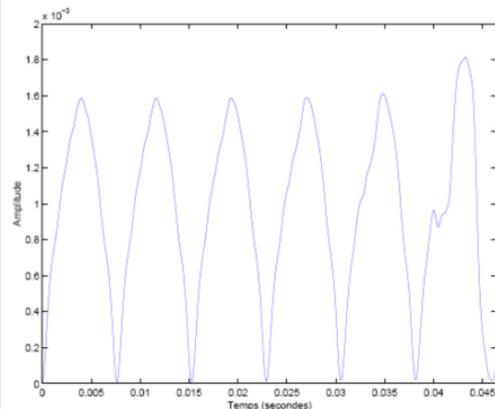
source : Richard, 2012

## Average Square Difference Function (ASDF)

$$ASDF(m) = \frac{1}{N-m} \sum_{n=0}^{N-1-m} (x(n) - x(n+m))^2$$

- La période  $T_0$  peut être estimée en recherchant le minimum de l'écart quadratique entre les signaux  $x(n)$  et  $x(n+m)$
- Propriétés :

$$ASDF(m) = 0 \text{ ssi } x \text{ est de période } T_0 = m$$
$$E[ASDF(m)] = 2(r_x(0) - r_x(m))$$



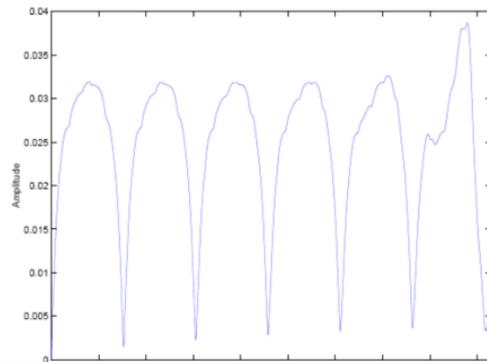
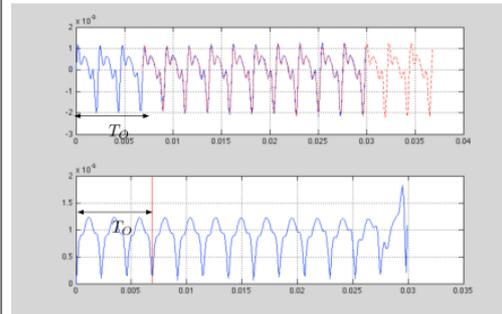
source : Richard, 2012

## Average Magnitude Difference Function (AMDF)

$$AMDF(m) = \frac{1}{N-m} \sum_{n=0}^{N-1-m} |x(n) - x(n+m)|$$

- Propriétés :

$$AMDF(m) = 0 \text{ ssi } x \text{ est de période } T_0 = m$$



## Algorithme Yin

[A. de Cheveigné, H. Kawahara, YIN, a fundamental frequency estimator for speech and music, JASA, 2002]

- Point de départ : méthode de l'auto-corrélation
- Améliorations
  - 1) Utilisation de l'ASDF
  - 2) Normalisation
  - 3) Seuillage
  - 4) Interpolation
  - 5) Minimisation locale en temps

Version	Gross error (%)
Step 1	10.0
Step 2	1.95
Step 3	1.69
Step 4	0.78
Step 5	0.77
Step 6	0.50

source : Richard, 2012

## Algorithme Yin

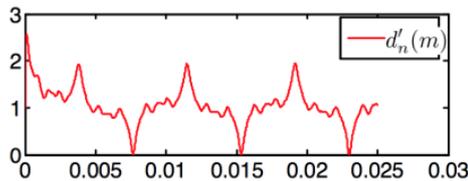
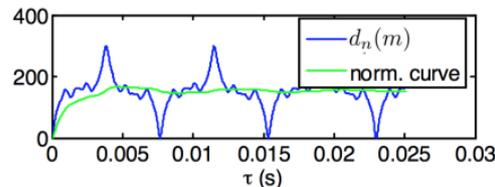
- 1) Utilisation de l'ASDF
  - $d_t(\tau) = \sum_{j=t+1}^{t+W} (x_j - x_{j+\tau})^2$
  - lien avec l'auto-corrélation
 
$$d_t(\tau) = r_t(0) + r_{t+\tau}(0) - 2r_t(\tau)$$
  - Gain ?
    - l'ASDF est beaucoup moins sensible aux variations des amplitudes relatives que l'ACF (qui est sensible, par exemple, à l'accentuation des partiels d'ordre pair)

- 2) Normalisation
  - Normalisation par la "moyenne cumulée"

$$d'_t(\tau) = 1 \quad \text{si } \tau = 0$$

$$= \frac{d_t(\tau)}{\frac{1}{\tau} \sum_{j=1}^{\tau} d_t(j)} \quad \text{sinon}$$

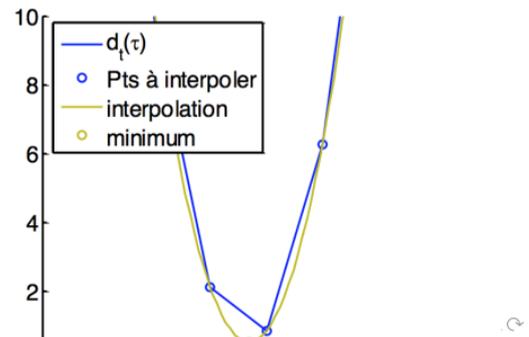
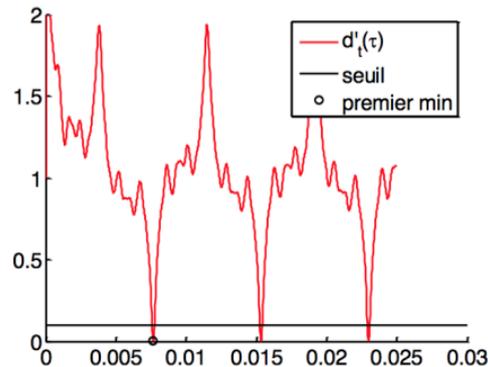
- Gain ?
  - permet d'éviter les erreurs pour les F0 élevées (suppression du lobe en 0)



source : Richard, 2012

## Algorithme Yin

- 3) Seuillage absolu
  - La plus petite période inférieure au seuil est choisie
  - Si aucune période n'est inférieure au seuil, alors le minimum global est choisi
- 4) Interpolation parabolique autour du minimum
  - Réalisée sur  $d_t(\tau)$  (i.e avant normalisation)
  - Gain : meilleure précision sur la valeur de  $F_0$
- 5) Minimisation locale en temps
  - si on note  $T_t$  la période estimée au temps  $t$
  - pour un temps  $t$ ,
    - on cherche pour  $\theta \in [t - T_{\max}/2, t + T_{\max}/2]$  ( $T_{\max}$  est la période la plus grande considérée, 25 ms)
    - le minima de  $d_\theta(T_\theta)$
  - on réitère avec cette nouvelle estimation et intervalle de recherche de  $\pm 20\%$
  - Gain : effet de lissage en cas de fluctuations de l'estimation
- Autres méthodes possibles pour le lissage : filtre médian, programmation dynamique



## Algorithme Yin

Évaluation sur quatre bases de données de parole

- annotées automatiquement (par YIN, à partir du laryngographe) puis vérifiées et triées à la main

Method	Gross error (%)					
	DB1	DB2	DB3	DB4	Average	(low/high)
pda	10.3	19.0	17.3	27.0	<b>16.8</b>	(14.2/2.6)
fxac	13.3	16.8	17.1	16.3	<b>15.2</b>	(14.2/1.0)
fxcep	4.6	15.8	5.4	6.8	<b>6.0</b>	(5.0/1.0)
ac	2.7	9.2	3.0	10.3	<b>5.1</b>	(4.1/1.0)
cc	3.4	6.8	2.9	7.5	<b>4.5</b>	(3.4/1.1)
shs	7.8	12.8	8.2	10.2	<b>8.7</b>	(8.6/0.18)
acf	0.45	1.9	7.1	11.7	<b>5.0</b>	(0.23/4.8)
nacf	0.43	1.7	6.7	11.4	<b>4.8</b>	(0.16/4.7)
additive	2.4	3.6	3.9	3.4	<b>3.1</b>	(2.5/0.55)
TEMPO	1.0	3.2	8.7	2.6	<b>3.4</b>	(0.53/2.9)
YIN	0.30	1.4	2.0	1.3	<b>1.03</b>	(0.37/0.66)

source : Richard, 2012

## Cepstre réel

- **Auto-correlation** du signal temporel  $\hat{r}(\tau)$  :

$$\hat{r}(\tau) = \int_t x^*(t)x(t + \tau)dt$$

- Sa Transformée de Fourier  $\Gamma(\omega)$  :

$$\Gamma(\omega) = \int_{\tau} \left( \int_t x^*(t)x(t + \tau)dt \right) e^{-j\omega\tau} d\tau$$

$$\Gamma(\omega) = |X(j\omega)|^2$$

- Donc **Auto-correlation** du signal temporel :

$$\hat{r}(l) = \frac{1}{N-l} \sum_k |X(k)|^2 \cos\left(2\pi k \frac{l}{N}\right)$$

- **Cepstre réel** du signal temporel :

$$\hat{c}(l) = \frac{1}{N-l} \sum_k \log(|X(k)|) \cos\left(2\pi k \frac{l}{N}\right)$$

- Relation avec le modèle source/filtre :

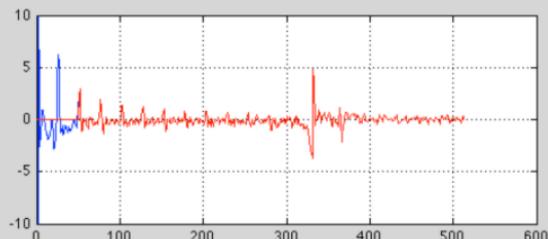
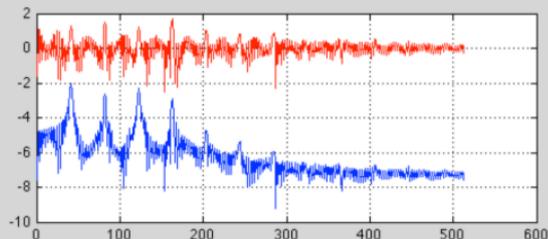
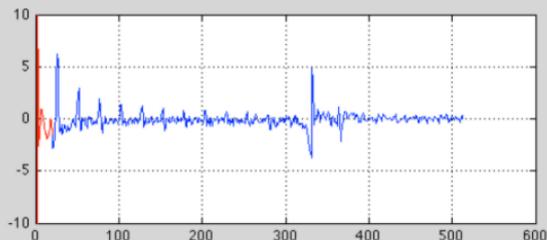
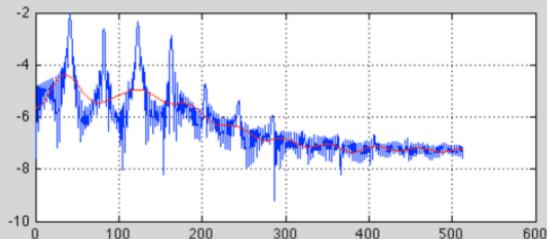
$$x(t) = e(t) \circledast g(t)$$

$$X(\omega) = E(\omega) \cdot G(\omega)$$

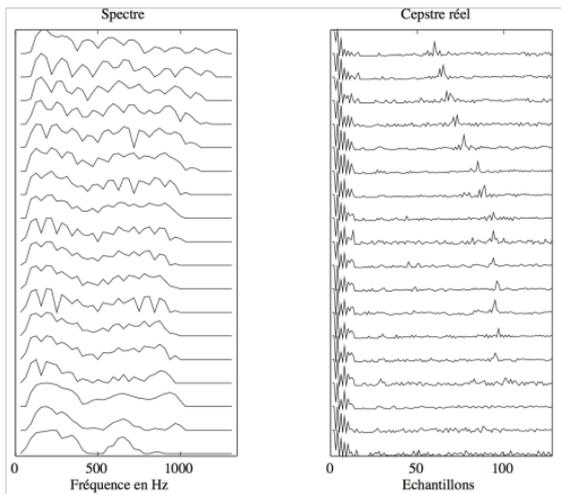
## Cepstre réel

- Le cepstre permet de séparer
- l'enveloppe spectrale
  - ce qui varie lentement
  - basse fréquence de la  $TF^{-1}$

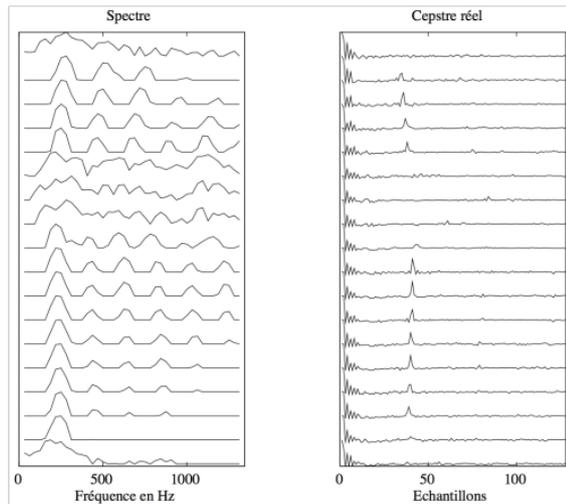
- la fréquence fondamentale
  - ce qui varie rapidement
  - haute fréquence de la  $TF^{-1}$



## Cepstre réel



source : voix d'homme, Laroche, 1995



source : voix de femme, Laroche, 1995

## Approche par le maximum de vraisemblance

- Modèle de signal :  $x(n) = a(n) + w(n)$ 
  - $a$  est un signal périodique de période  $T_0$
  - $w$  est un bruit blanc gaussien de variance  $\sigma^2$
- vraisemblance des observations

$$p(x|T_0, a, \sigma^2) = \frac{1}{(2\pi\sigma^2)^{N/2}} e^{-\frac{1}{2\sigma^2} \sum_{n=0}^{N-1} (x(n) - a(n))^2} \quad (1)$$

- log-vraisemblance

$$L(T_0, a, \sigma^2) = -\frac{N}{2} \ln(2\pi\sigma^2) - \frac{1}{2\sigma^2} \sum_{n=0}^{N-1} (x(n) - a(n))^2 \quad (2)$$

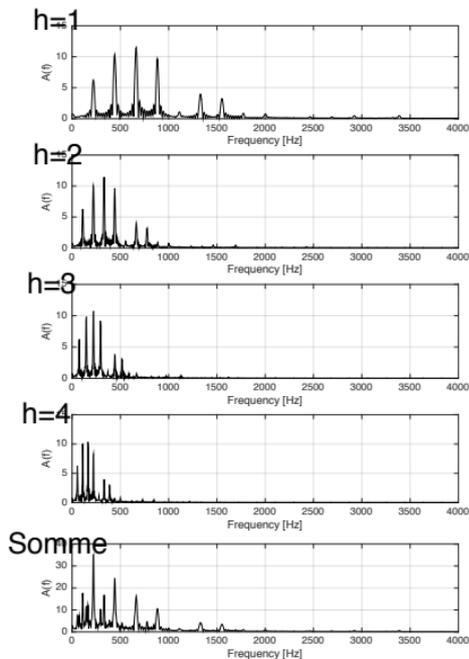
- Méthode :
  - maximiser successivement  $L$  par rapport à  $a$ , puis  $\sigma^2$  et enfin  $T_0$

## Somme spectrale

- On peut montrer que la maximisation de  $L$  par rapport à  $F_0 = \frac{m}{N}$  revient à maximiser la somme spectrale

$$S(e^{j2\pi \frac{m}{N}}) = \sum_{h=1}^H \hat{R}_x(e^{j2\pi \frac{m}{N} \cdot h})$$

$$S(\omega) = \sum_{h=1}^H |X(e^{j\omega \cdot h})|^2 \text{ pour } \omega < \frac{\pi}{H}$$

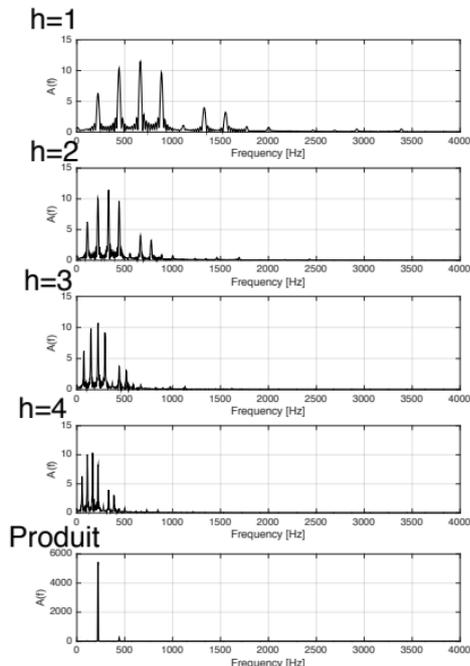


## Produit spectral

- Par similitude avec la somme spectrale on peut définir le produit spectral (souvent plus robuste)

$$P(e^{j2\pi \frac{m}{N}}) = \prod_{h=1}^H \hat{R}_x(e^{j2\pi \frac{m}{N} \cdot h})$$

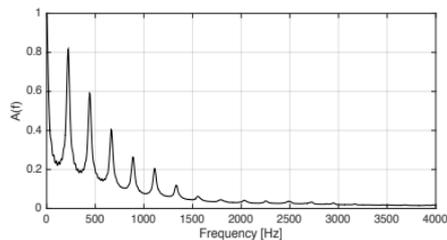
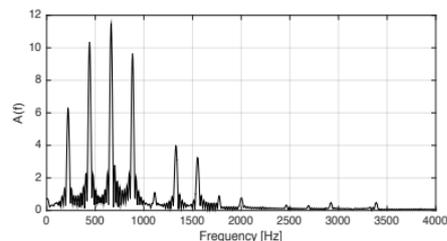
$$P(\omega) = \prod_{h=1}^H |X(e^{j\omega \cdot h})|^2 \text{ pour } \omega < \frac{\pi}{H}$$



## Auto-corrélation du spectre d'amplitude

- Mesure de la périodicité de l'espace entre les harmoniques
  - ne fait pas l'hypothèse qu'il existe de l'énergie à la fréquence  $f_0$

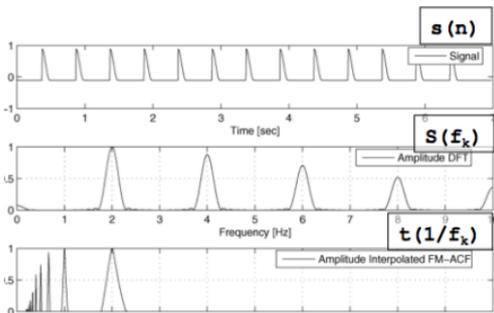
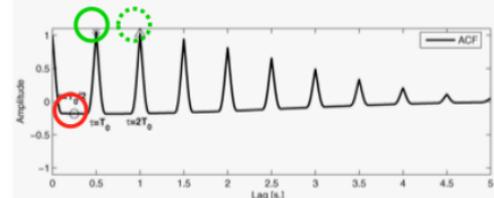
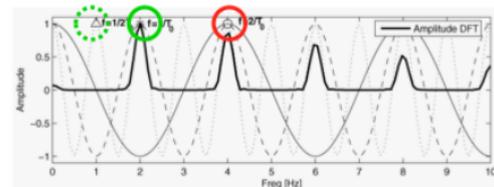
$$\hat{R}(k) = \frac{1}{N-k} \sum_{\kappa=0}^{N-k-1} |X(\kappa)| |X(\kappa+k)|$$



## Combinaison de la DFT et de l'ACF

[G. Peeters, Music pitch representation by periodicity measures based on combined representations, IEEE ICASSP, 2006]

- Méthodes temporelles  $T(\tau_l)$ 
  - Auto-correlation du signal temporel
  - Cespstre réel du signal temporel
- Méthodes fréquentielles  $S(f_k)$ 
  - Spectre d'amplitude (réassigné fréquentiellement)
  - Auto-correlation du spectra d'amplitude (réassigné fréquentiellement)
- Principe
  - Les erreurs pontielles d'octave sont dans des directions opposées
  - Combiner les deux représentations
- Méthode
  - Calculé les valeurs de la représentation temporelle aux fréquences  $f_k$ 
    - interpolation) de  $T(\tau_l)$  à  $f_k : T(1/f_k)$
  - Calculé le produit :
    - $P(f_k) = S(f_k) T(1/f_k)$

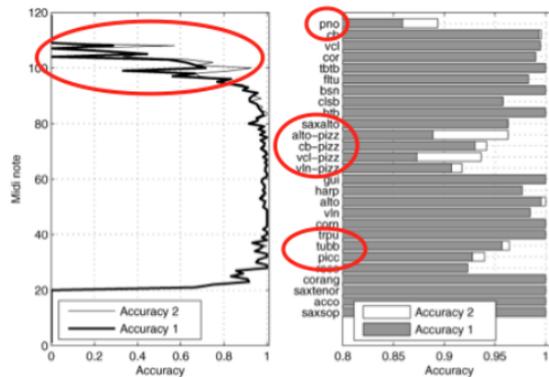


## Combinaison de la DFT et de l'ACF

- Résultats

	accuracy 1	accuracy 2
DFT / ACF	81,6	91,7
DFT / CEP	91,4	95,8
ACFofDFT / ACF	95	96,1
ACFofDFT / CEP	<b>97</b>	<b>97,6</b>
ACFofREAS / CEP	97	97,3
Yin	94,9	95,5

- Résultats



## 2- Utilisation de modèles de signal

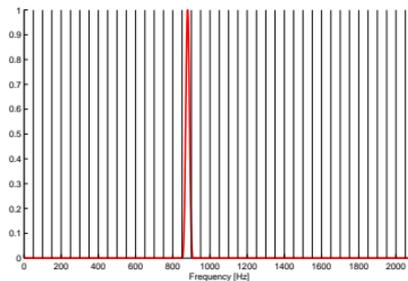
### 2.5- Transformée à Q-Constant (CQT)

# Transformée à Q-Constant (CQT)

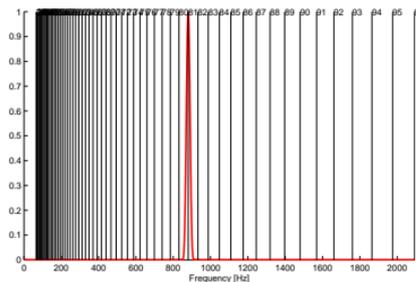
- La DFT
  - Définition : **La précision fréquentielle** :  $\Delta f = \frac{sr}{N}$ 
    - c'est le pas d'échantillonnage du spectre
    - elle dépend de la taille de la DFT :  $N$
    - on peut l'augmenter en augmentant  $N$
  - Définition : **La résolution fréquentielle** :  $Bw = \frac{Cw}{L}$ 
    - c'est le pouvoir de séparation entre deux fréquences présentes simultanément dans le spectre, le pouvoir de résoudre spectralement
  - Attention :
    - même si on augmente  $N$  (zero-padding) en gardant  $L$  constant on n'améliore pas la résolution !
- Dans la DFT, la précision et la résolution fréquentielle sont constantes à travers les fréquences

# Transformée à Q-Constant (CQT)

- En audio musical
  - les fréquences sont logarithmiquement espacées
    - pour passer des fréquences aux hauteurs de notes :
$$m_k = 12 \cdot \log_2 \frac{f_k}{440} + 69$$
    - pour passer des hauteurs de notes aux fréquences :  $f = 440 \cdot 2^{\frac{m-69}{12}}$
  - les hauteurs de notes sont plus rapprochées en basses fréquences, plus espacées en hautes fréquences
- La **résolution fréquentielle** de la DFT
  - n'est pas suffisante pour résoudre les hauteurs de notes adjacentes en basses fréquences,
  - est trop importante en hautes fréquences



Espacement linéaire de la DFT



Espacement logarithmique des hauteurs de notes

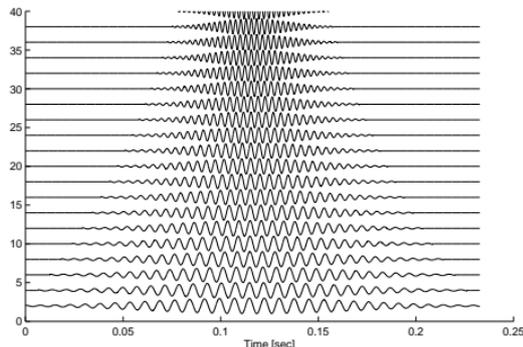
# Transformée à Q-Constant (CQT)

[J. Brown and M. Puckette. An efficient algorithm for the calculation of a constant q transform. JASA, 1992.]

- Solution ?
  - Changer la **résolution fréquentielle** en fonction des fréquences considérées
- Comment ?
  - En changeant la longueur temporelle de la fenêtre pour chaque fréquence considérée
  - Le facteur  $Q = \frac{f_k}{f_{k+1} - f_k}$  doit rester constant en fréquence

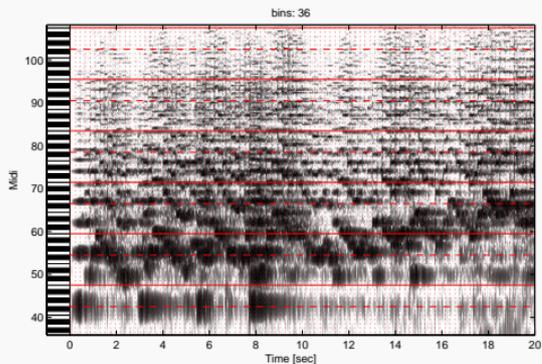
$$Q = \frac{f_k}{Bw} = \frac{f_k}{Cw/L} = \frac{f_k \cdot L}{Cw}$$

- on choisit un  $L$  pour chaque fréquence  $f_k$ 
  - $L_k = \frac{Q \cdot Cw}{f_k}$

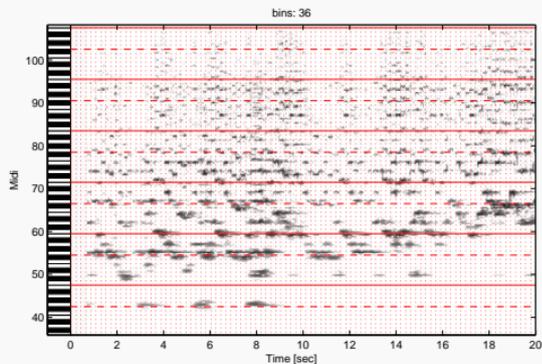


# Transformée à Q-Constant (CQT)

## Exemples (en utilisant la DFT)

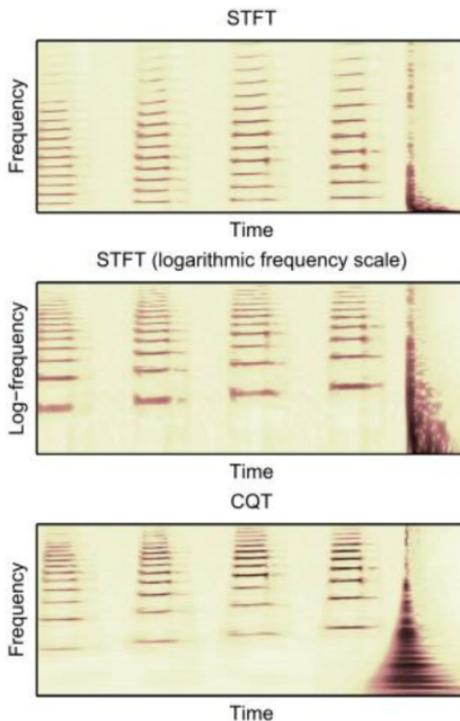


## Exemples (en utilisant la CQT)



# Transformée à Q-Constant (CQT)

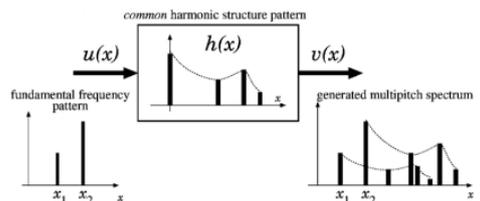
- Sur une transformée à Q constant :
  - Une différence de pitch correspond à une translation sur l'axe des fréquences



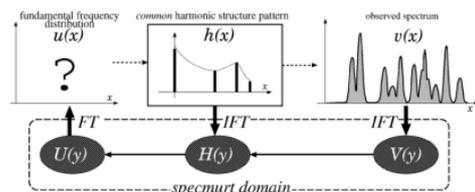
source : Richard, 2012

[S. Saito, H. Kameoka, K. Takahashi, T. Nishimoto, and S. Sagayama. Specmurt analysis of polyphonic music signals. IEEE TASLP, 2008]

- La transposition d'un son devient une translation sur l'axe de log-fréquence
- Analyse Specmurt :
  - On suppose le spectre formé de la convolution des notes  $u(x)$  et d'une structure harmonique  $h(x)$ 
    - suppose une structure harmonique commune à toutes les notes à la même trame
    - mais ne suppose pas le partage à des trames différentes (en contraste avec d'autres méthodes comme la NMF)
  - Power-spectrum en log-fréquence :
    - $v(x) = u(x) \circledast h(x)$
  - IFFT
    - $V(y) = U(y) \cdot H(y)$
  - Méthode ?
    - Estimation itérative de  $u(x)$  et  $h(x)$



source : Duan, Benetos, 2015



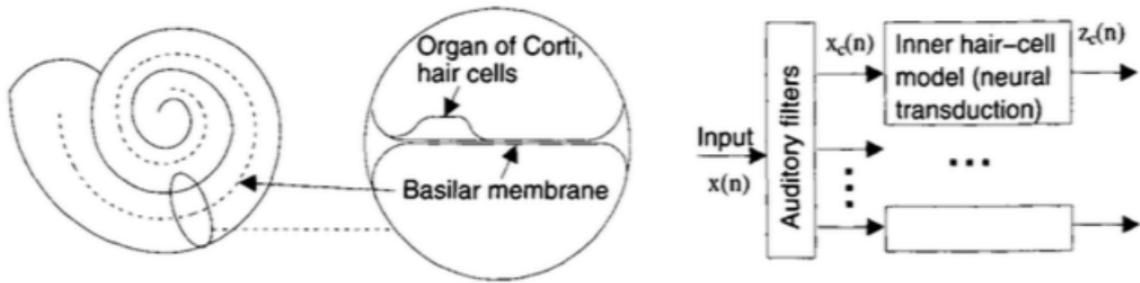
source : Duan, Benetos, 2015

### 3- Utilisation de modèles de perception de hauteur

## 3- Utilisation de modèles de perception de hauteur

### 3.1- Système auditif humain, deux parties

- Système périphérique
  - oreille externe
    - écoute directionnel
  - oreille moyenne
    - écoute directionnel
  - oreille interne
    - la cochlée : transforme les variations de pressions en impulsions neuronales dans le nerf auditif
    - membrane basilaire vibre : propagation des ondes : fréquences aiguës (début), fréquences graves (fin)
    - organe de Corti : cellules ciliées (interne ou externe) réceptives à différentes fréquences
- Cortex auditif dans le cerveau

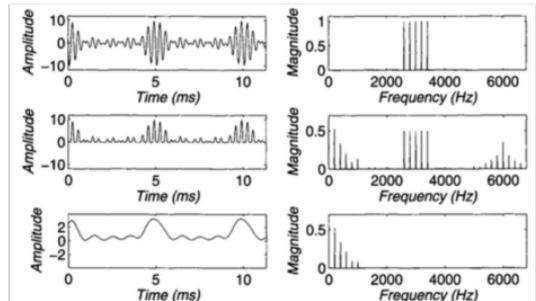
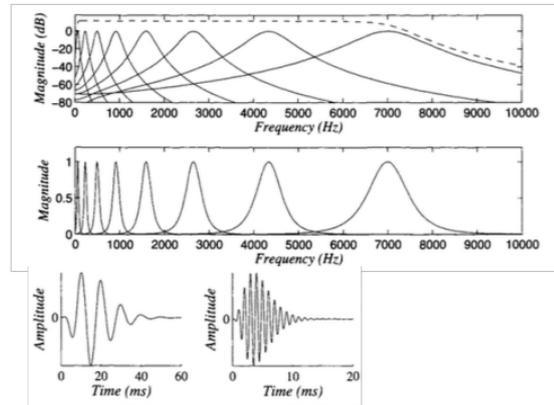


**Fig. 8.3.** An illustration of the cochlea (*left*) and its cross-section (*middle*). The right panel shows a rough computational model of the cochlea.

# 3- Utilisation de modèles de perception de hauteur

## 3.2- Modèle unitaire

- 1. **Cochlée** : filtrage passe-bande
  - filtre gamma-tone
    - expérience du chat
- 2. **Cellules ciliées interne** :
  - compression/ adaptation-de-niveau,
  - half-wave rectification
  - filtrage passe-bas
    - expérience du chat
- 3. Mesure de la périodicité dans chaque canal
  - ACF ou filtre-résonateur
- 4. Aggrégation des périodicités à travers les bandes
  - sommation ou somme pondérée

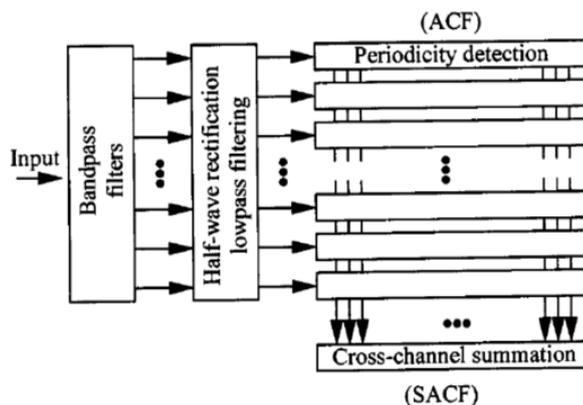


# 3- Utilisation de modèles de perception de hauteur

## 3.3- Méthodes temporelles

### Approche par banc de filtres

[R. Meddis and M. J. Hewitt. Virtual pitch and phase sensitivity of a computer model of the auditory periphery. i : Pitch identification. JASA, 1991.]



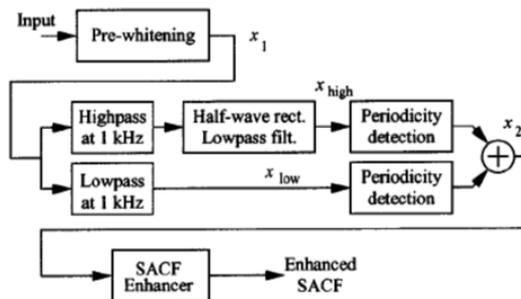
source : Richard, 2012

## 3- Utilisation de modèles de perception de hauteur

### 3.3- Méthodes temporelles

#### Approche par banc de filtres plus simple

[T. Tolonen and M. Karjalainen. A computationally efficient multipitch analysis model. *Speech and Audio Processing*, IEEE, 2000.]



source : Richard, 2012

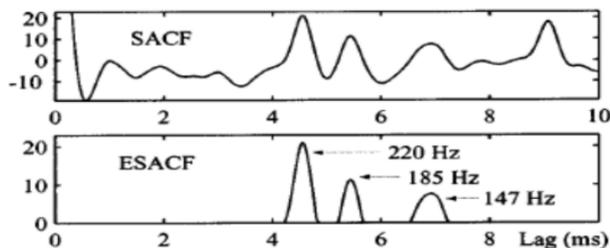
## 3- Utilisation de modèles de perception de hauteur

### 3.3- Méthodes temporelles

#### Enhanced Summary ACF

[T. Tolonen and M. Karjalainen. A computationally efficient multipitch analysis model. *Speech and Audio Processing, IEEE, 2000.*]

- Plusieurs étapes :
  - Redressement demi-onde
    - On ne conserve que les valeurs positives
  - Ralentie 2 (ou plus) fois puis déduite du SACF redressé
    - Permet de supprimer les pics doubles



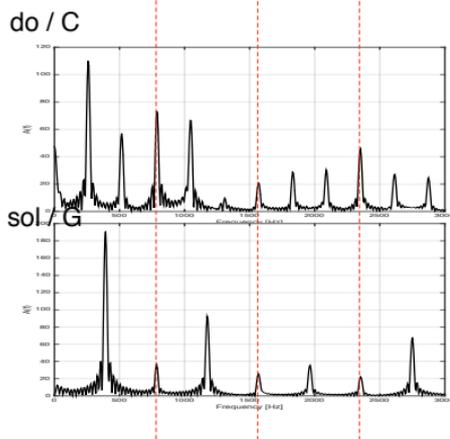
source : Richard, 2012

### 3- Utilisation de modèles de perception de hauteur

#### 3.4- Méthodes fréquentielles

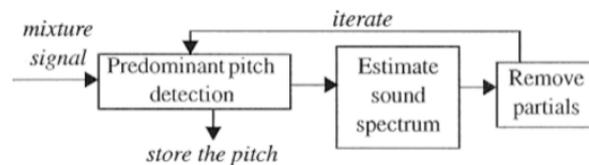
#### Estimation fréquences multiples : approche par soustraction itérative

[A. Klapuri. Multiple fundamental frequency estimation based on harmonicity and spectral smoothness. IEEE TSAP, 2003.]

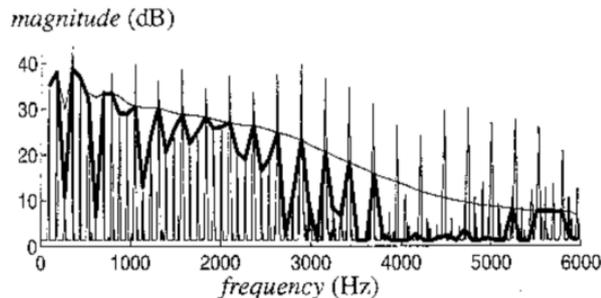


Principe de lissage spectral

- $a_h = \min(a_h, m_h)$
- où  $m_h$  est la moyenne sur une fenêtre d'une octave autour du partiel



source : Richard, 2012



source : Richard, 2012

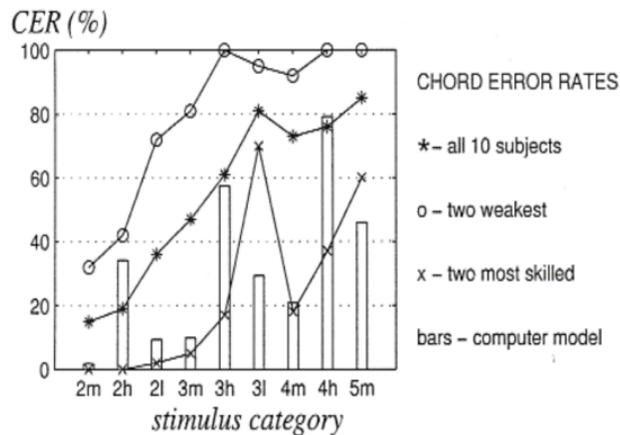
### 3- Utilisation de modèles de perception de hauteur

#### 3.4- Méthodes fréquentielles

Estimation fréquences multiples : approche par soustraction itérative

## Comparaison des performances algorithmiques aux performances humaines

- (l) Registre bas : 33 à 130 Hz
- (m) Registre médium : 130 à 520 Hz
- (h) Registre haut : 520 à 2100 Hz
- 200 stimuli sonores (20 catégories)
- Sons polyphoniques générés par ordinateur à partir d'échantillons de Piano Steinway provenant du Master samples collection, McGill University
- Personnes ayant participé aux tests :
  - tous sont musiciens
  - dont 2 ont l'oreille absolue (musiciens quasi-professionnels)



source : Richard, 2012

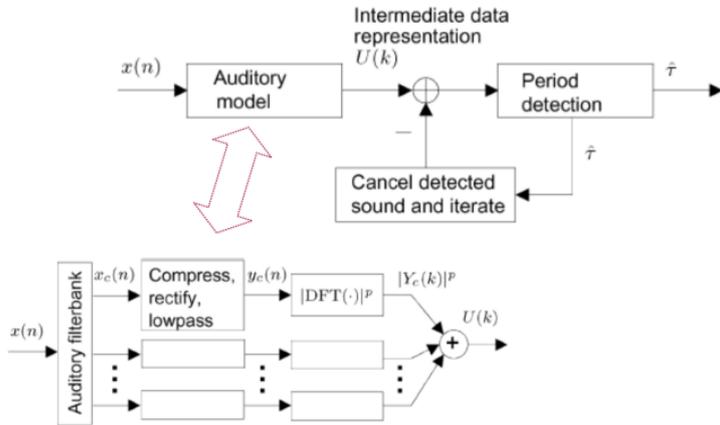
### 3- Utilisation de modèles de perception de hauteur

#### 3.4- Méthodes fréquentielles

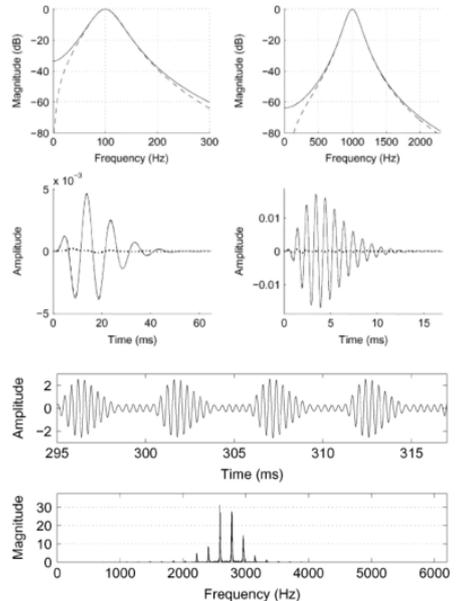
Estimation fréquences multiples : approche par soustraction itérative

## Amélioration (modèle perceptif)

[A. Klapuri. Multipitch analysis of polyphonic music and speech signals using an auditory model. IEEE TASLP, 2008.]



source : Richard, 2012



## 4- Utilisation de méthodes de décomposition du signal

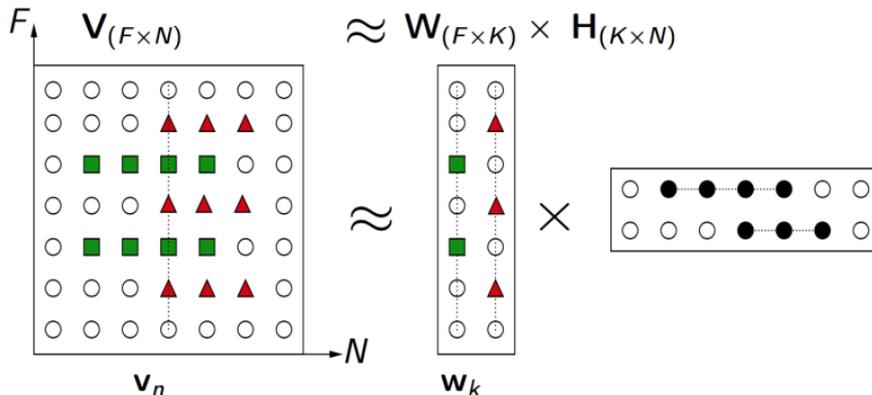
## 4- Utilisation de méthodes de décomposition du signal

### 4.1- Factorisation (décomposition) en matrices non-négatives (NMF)

# Factorisation (décomposition) en matrices non-négatives (NMF)

[D. D. Lee and H. S. Seung. Learning the parts of objects by non-negative matrix factorization. Nature, 1999.]

- **NMF** : Non-Negative Matrix Factorization

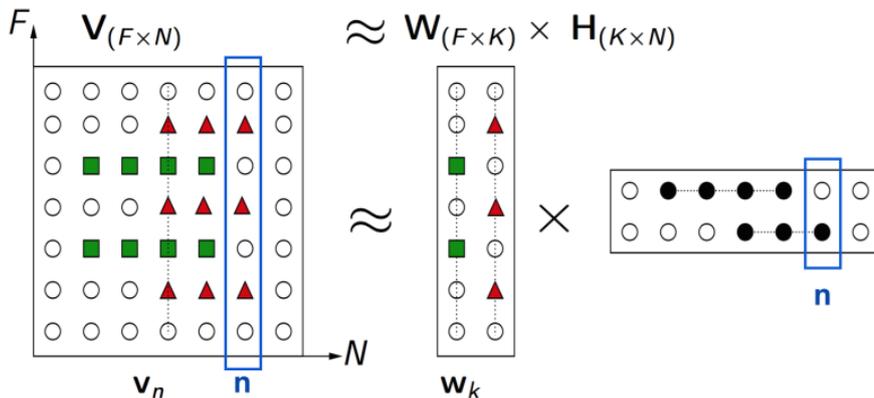


source : Cédric Févotte

- $V_{(F,N)} \simeq W_{(F,K)} H_{(K,N)}$ 
  - $V_{(F,N)}$  : matrice de **données**, observée (spectrogramme d'énergie), définie positive :  $V_{fn} \geq 0$
  - $W_{(F,K)}$  : matrice de **bases**, dictionnaires, définie positive :  $W_{fk} \geq 0$
  - $H_{(K,N)}$  : matrice d'**activation**, définie positive :  $H_{fn} \geq 0$
  - $K$  : le nombre de bases du dictionnaire

# Factorisation (décomposition) en matrices non-négatives (NMF)

- Chaque trame  $\mathbf{n}$  est reconstituée comme l'activation  $H$  d'un certain nombre de bases  $W$ 
  - $V_{(1:F, \mathbf{n})} \simeq \sum_{k=1}^K W_{(1:F, k)} H_{(k, \mathbf{n})}$

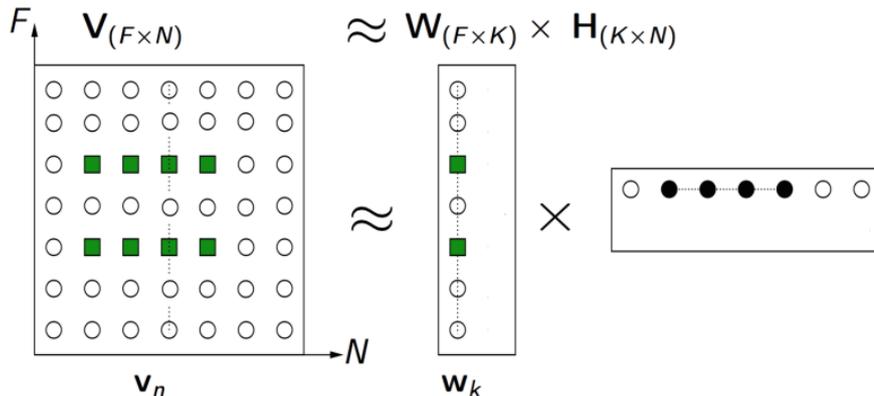


source : Cédric Févotte

# Factorisation (décomposition) en matrices non-négatives (NMF)

- Le signal d'une source  $k$  est reconstitué comme

$$V_{(1:F,1:N)}^k = W_{(1:F,k=1)} H_{(k=1,1:N)}$$

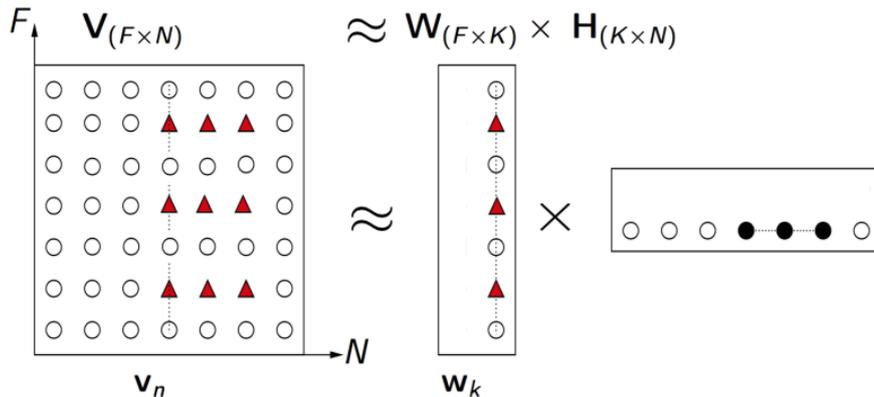


source : Cédric Févotte

# Factorisation (décomposition) en matrices non-négatives (NMF)

- Le signal d'une source  $k$  est reconstitué comme

$$V_{(1:F,1:N)}^k = W_{(1:F,k=2)} H_{(k=2,1:N)}$$



source : Cédric Févotte

# Estimation des paramètres de la NMF

- $V_{(F,N)} \simeq W_{(F,K)} H_{(K,N)}$
- Minimisation de
  - $\min_{W, H \geq 0} D(\underline{V} | \underline{WH})$
  - $\min_{\theta} C(\theta) \stackrel{\text{def}}{=} D(\underline{V} | \underline{WH})$  avec  $\theta = \{W, H\}$
- $D/d$  est une divergence séparable
  - $D(\underline{V} | \hat{\underline{V}}) = \sum_{f=1}^F \sum_{n=1}^N d(v_{fn} | \hat{v}_{fn})$
- Choix de  $D/d$  :

- Distance Euclidienne :

$$d_{EUC}(x, y) = (x - y)^2$$

- Divergence de Kullback-Leibler :

$$d_{KL}(x, y) = x \log \frac{x}{y} - x + y$$

- Divergence d'Itakura-Saito :

$$d_{IS}(x, y) = \frac{x}{y} - \log \frac{x}{y} - 1$$

## Dérivation du critère pour la distance Euclidienne

- Non Negative Matrix Factorization

$$V_{(f,n)} \simeq W_{(f,k)} H_{(k,n)}$$

- Erreur de reconstruction :  $e = V - WH$
- Minimisation de la SSE (Sum of Squared Error) ou de la norme de Frobenius de  $SSE = \|V - WH\|_F^2$
- Norme de Frobenius :  $\|A\|_F = \sqrt{\sum_i \sum_j a_{ij}^2}$

## Dérivation du critère pour la distance Euclidienne

$$SSE = \|V - WH\|_F^2$$

$$\begin{aligned} SSE &= (V - WH)^T (V - WH) \\ &= (V^T - H^T W^T)(V - WH) \\ &= V^T V - V^T WH - H^T W^T V + H^T W^T WH \\ &= V^T V - 2V^T WH + H^T W^T WH \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \frac{\partial sse}{\partial H} &= -2W^T V + 2W^T WH \\ &= 2W^T (WH - V) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \frac{\partial sse}{\partial W} &= -2VH^T + 2WHH^T \\ &= -2(V - WH)H^T \end{aligned}$$

## Propriétés utilisées (Matrix CookBook)

- $\frac{\partial \mathbf{a}^T \mathbf{x}}{\partial \mathbf{x}} = \mathbf{a}$
- $\frac{\partial \mathbf{a}^T \mathbf{X} \mathbf{b}}{\partial \mathbf{X}} = \mathbf{a} \mathbf{b}^T$
- $\frac{\partial \mathbf{x}^T \mathbf{B} \mathbf{x}}{\partial \mathbf{x}} = (\mathbf{B} + \mathbf{B}^T) \mathbf{x}$
- $\frac{\partial \mathbf{b}^T \mathbf{X}^T \mathbf{X} \mathbf{c}}{\partial \mathbf{X}} = \mathbf{X}(\mathbf{b} \mathbf{c}^T + \mathbf{c} \mathbf{b}^T)$

## Algorithme de descente de gradient

- Descente de gradient ?
  - déplacement dans la direction opposée au gradient, de manière à faire décroître la fonction

- Le gradient :  $\frac{\partial sse}{\partial H} = \underbrace{2W^T WH}_{\nabla_+} - \underbrace{2W^T V}_{\nabla_-}$

- Mise à jour de  $H$

$$H \leftarrow H + \eta \cdot [-\text{gradient}]$$

$$H \leftarrow H + \eta \cdot \left[ \underbrace{W^T V}_{\nabla_-} - \underbrace{W^T WH}_{\nabla_+} \right]$$

- si on choisit  $\eta = \frac{H}{W^T WH}$

$$H \leftarrow H + \frac{H}{W^T WH} (W^T V - W^T WH)$$

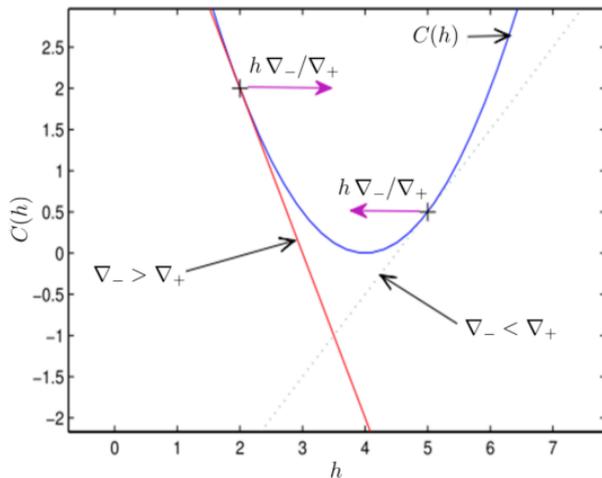
$$H \leftarrow H + \frac{HW^T V}{W^T WH} - H$$

$$H \leftarrow H \cdot \frac{\underbrace{W^T V}_{\nabla_-}}{\underbrace{W^T WH}_{\nabla_+}}$$

## Mise à jour multiplicative

- permet de garantir que les valeurs restent positives!!!
- Séparation du gradient en contribution positive et négative

$$\nabla_h C(h) = \nabla_+ - \nabla_-$$



Algorithme complet de NMF dans le cas Euclidéen :  $V_{(f,n)} \simeq W_{(f,k)} H_{(k,n)}$

- Calcul de la TFCT :  $V(f, n) = |X(f, n)|$
- Choix du nombre de bases  $K$  du dictionnaire  $W$
- Initialisation de  $W$  et  $H$  : valeurs aléatoires positives
- Itérations
  - Mise à jour des bases  $W$  étant donné les activations  $H$

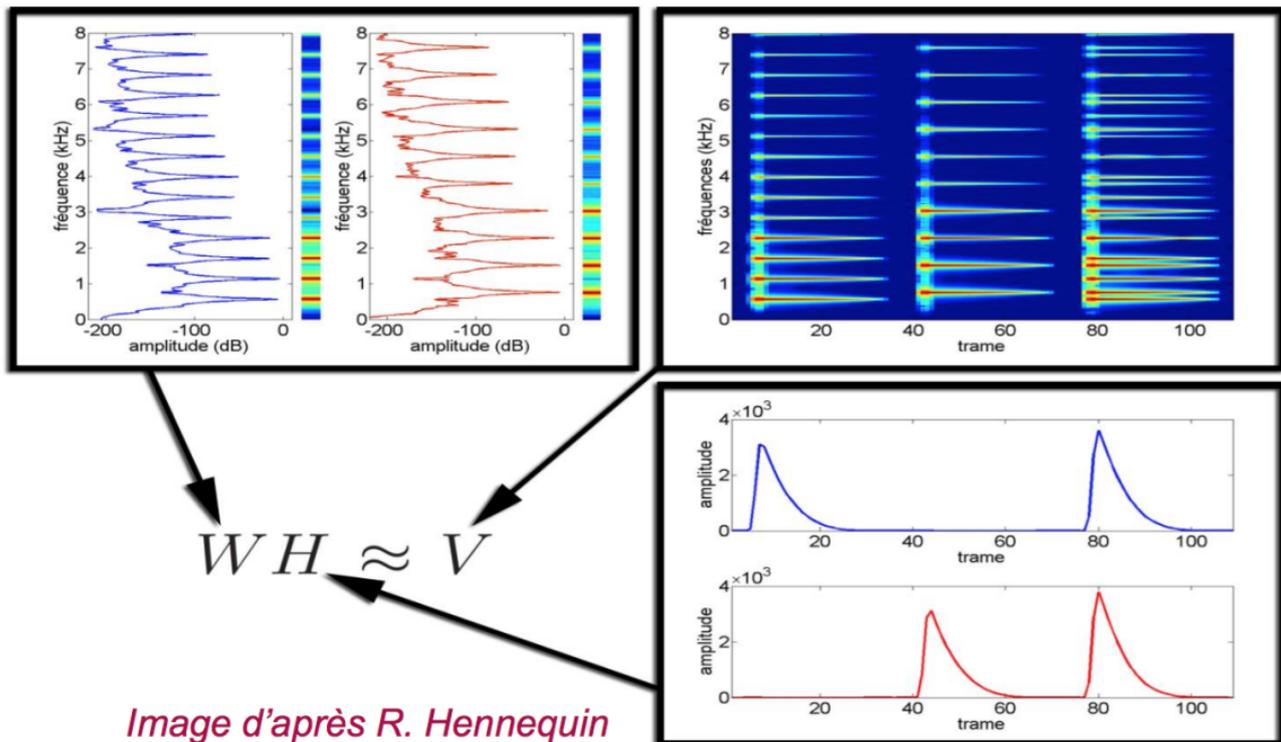
$$W \leftarrow W \cdot \frac{VH^T}{WHH^T}$$

- Mise à jour des activations  $H$  étant donné les bases  $W$

$$H \leftarrow H \cdot \frac{W^T V}{W^T W}$$

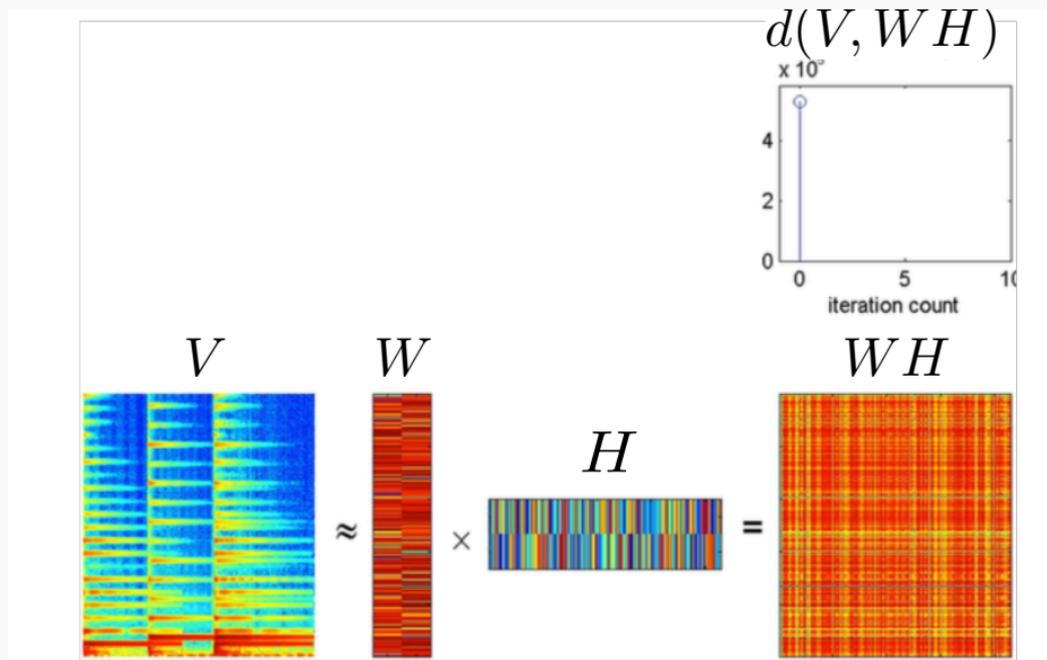
- Prise en compte de l'invariance d'échelle
  - normalisations des colonnes de  $H$
  - OU
  - normalisation des lignes de  $W$
- Arrêt lorsque la SSE cesse de décroître

# Estimation des paramètres de la NMF



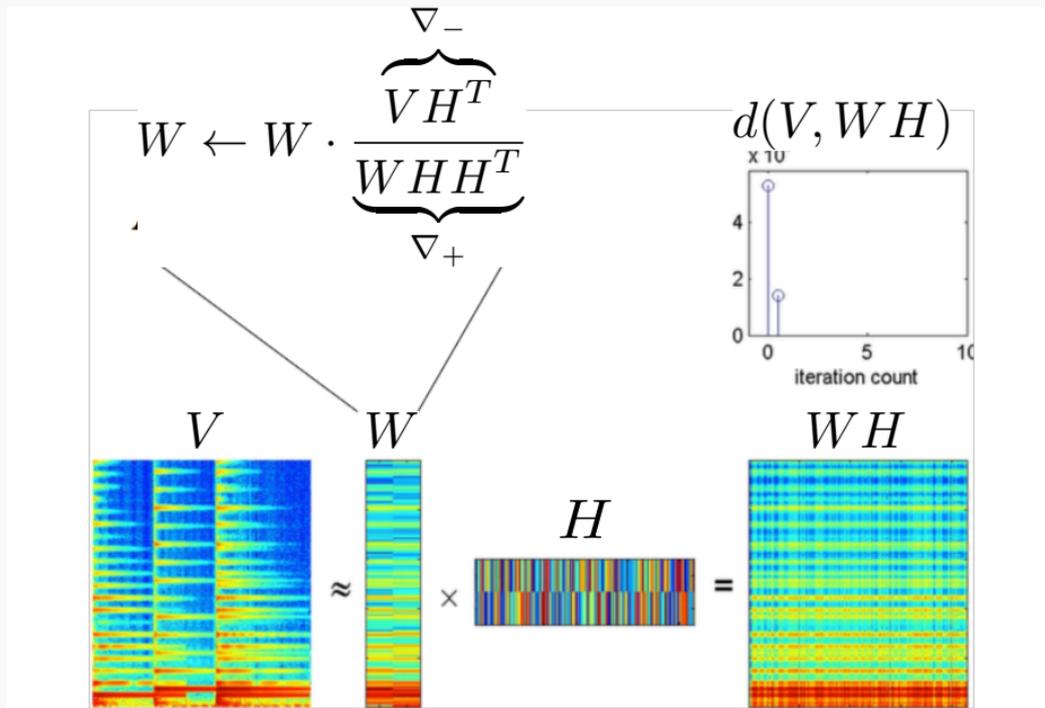
source : Romain Hennequin

## Initialisation



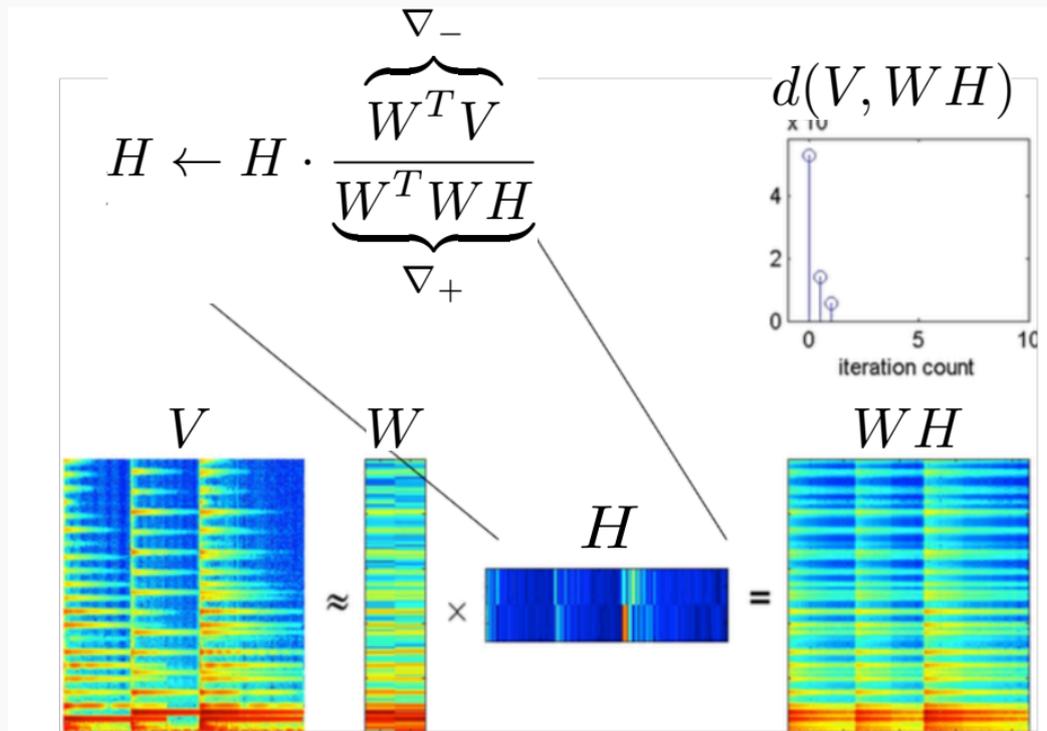
source : Tuomas Virtanen

## Iteration 1 : Mise à jour de $W$

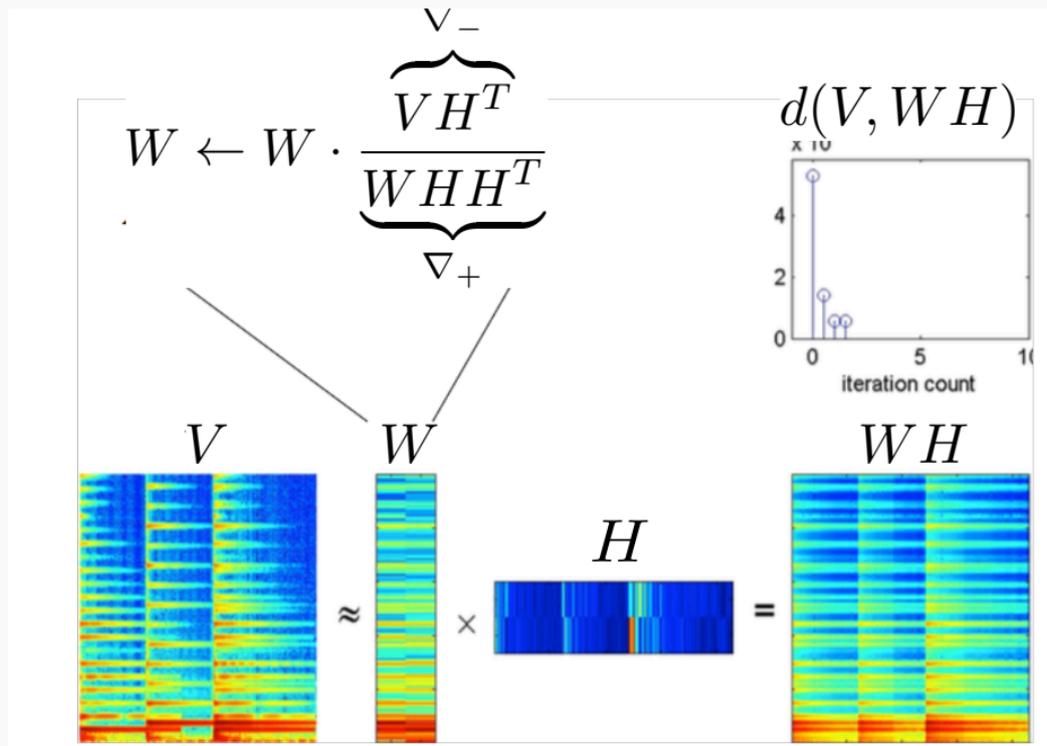


source : Tuomas Virtanen

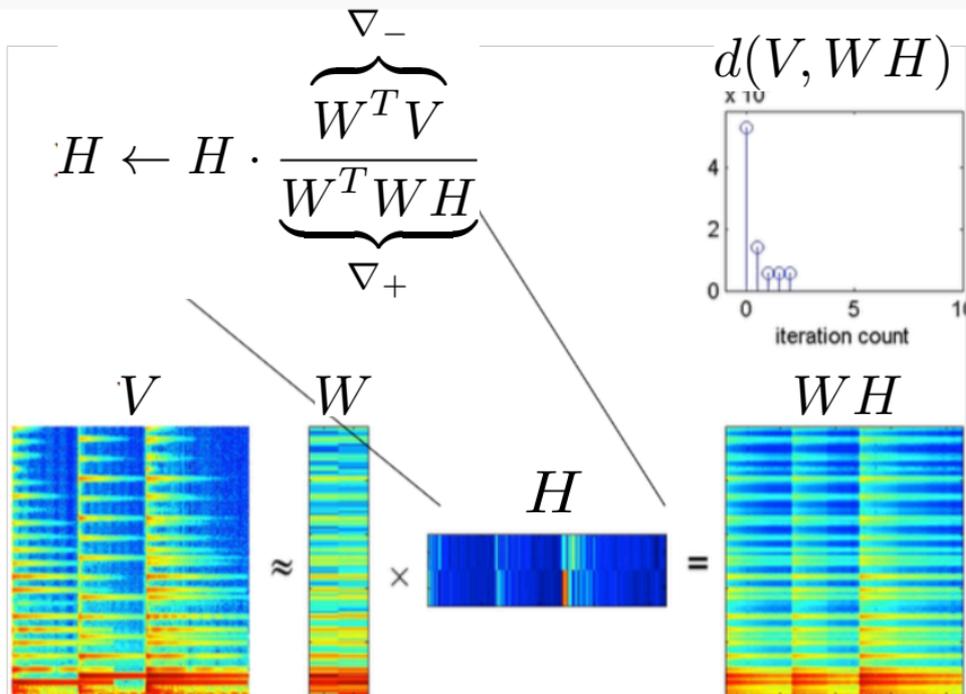
## Iteration 1 : Mise à jour de H



## Iteration 2 : Mise à jour de $W$

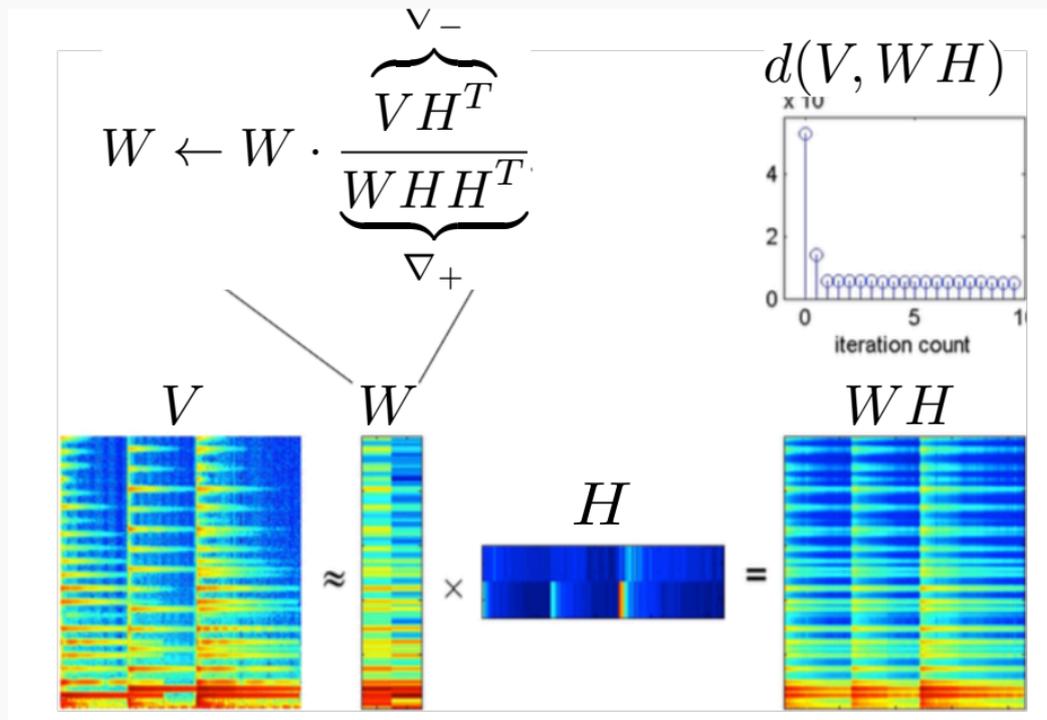


## Iteration 2 : Mise à jour de H



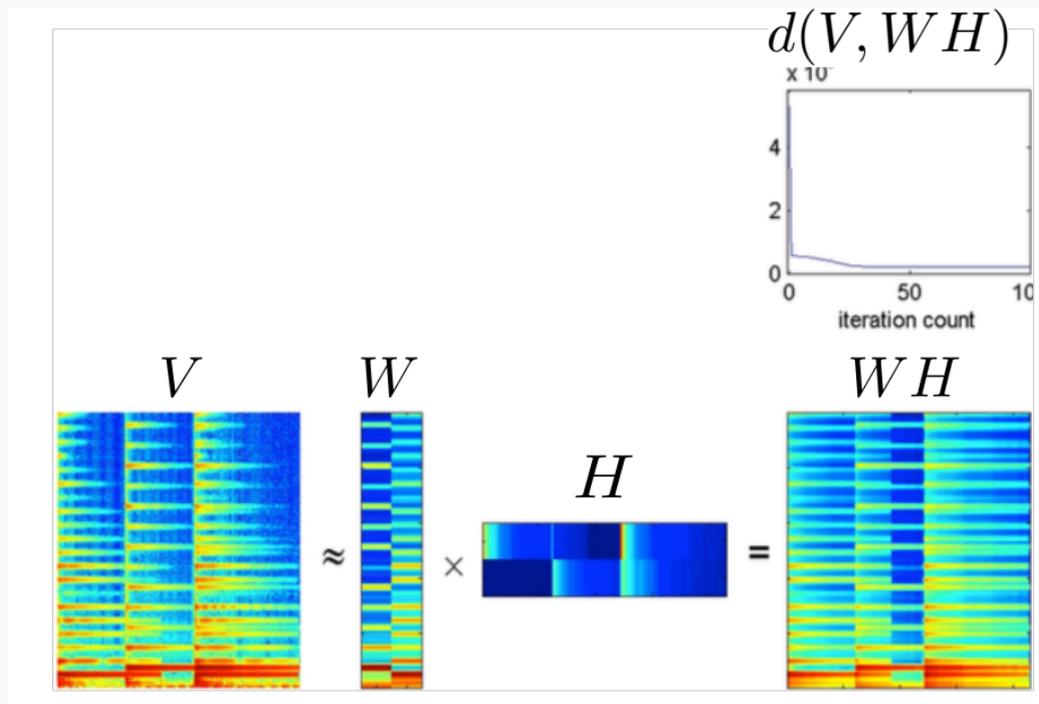
source : Tuomas Virtanen

Iteration 10 : Mise à jour de  $W$



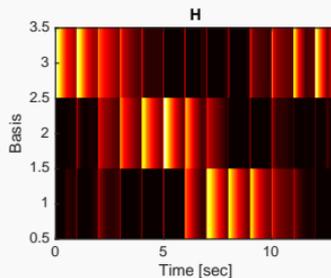
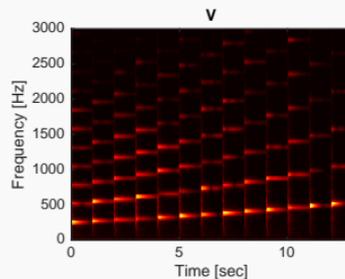
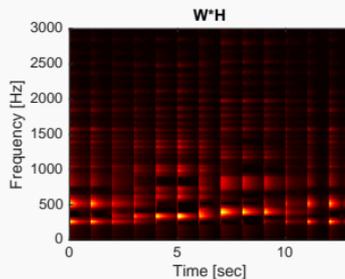
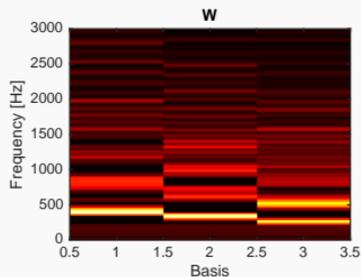
source : Tuomas Virtanen

Iteration 100



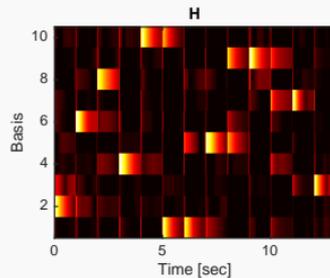
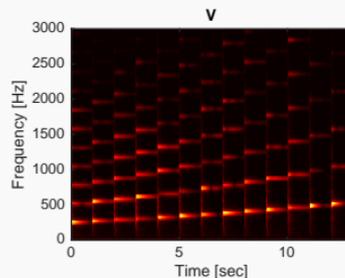
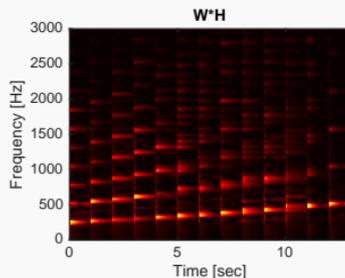
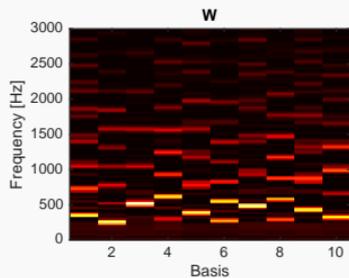
source : Tuomas Virtanen

Choix du nombre de bases  $K = 3$  (trop faible)



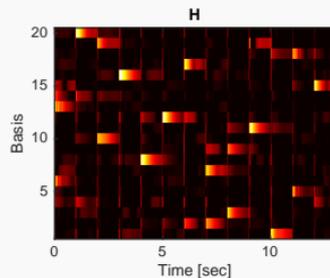
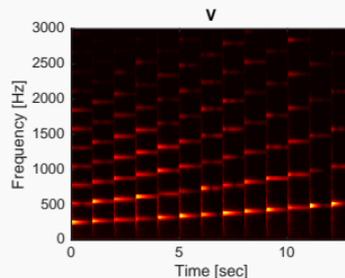
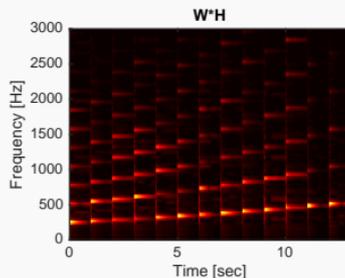
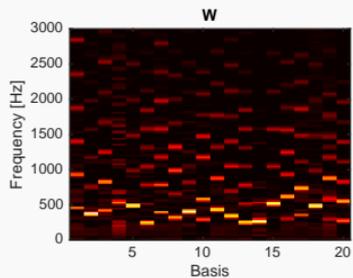
# Estimation des paramètres de la NMF

Choix du nombre de bases  $K = 10$  (correcte)



# Estimation des paramètres de la NMF

Choix du nombre de bases  $K = 20$  (trop grand)



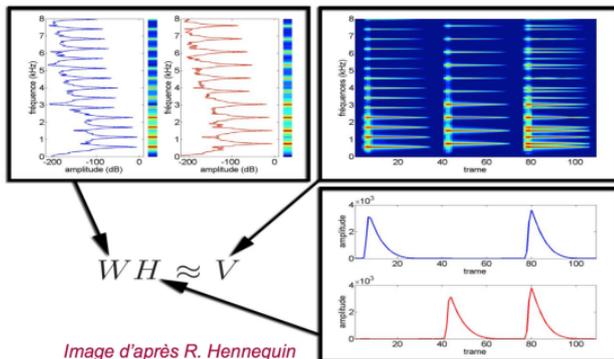
# Utilisation de la NMF pour la détection multi-pitch

- Notations :  $V \simeq WH \rightarrow Y_{ft} \simeq \sum_{i=1}^I A_{it} S_{if}$

## Approche 1

[P. Smaragdís and J. C. Brown. Non-negative matrix factorization for polyphonic music transcription. IEEE WASPAA, 2003]

- Apprendre **simultanément** les activations  $A_{it}$  et les bases  $S_{if}$ 
  - Analyser a posteriori le pitch correspondant à chaque base apprise
  - $Y_{ft}$  est un spectrogramme (amplitude, énergie)



source : Romain Hennequin

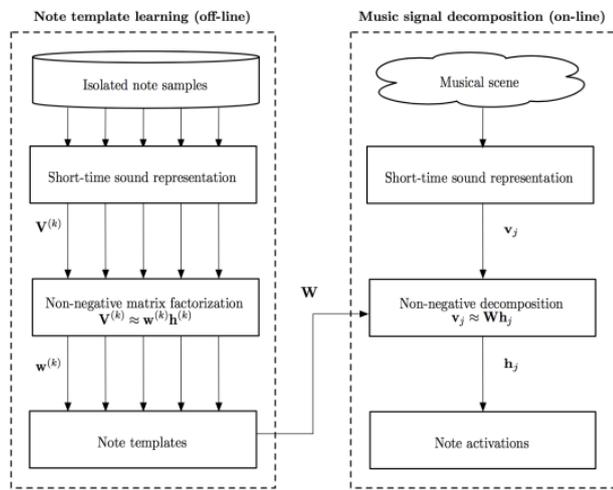
# Utilisation de la NMF pour la détection multi-pitch

- Notations :  $V \simeq WH \rightarrow Y_{ft} \simeq \sum_{i=1}^I A_{it} S_{if}$

## Approche 2

[A. Dessein, A. Cont, and G. Lemaitre. Real-time polyphonic music transcription with non-negative matrix factorization and beta-divergence. ISMIR, 2010.]

- **Pré-entraîner** les bases  $S_{if}$  sur un ensemble d'entraînement
  - permet de contraindre cet apprentissage à l'apprentissage de bases correspondant à des hauteurs connues (fixer les activations)
  - Les bases du dictionnaire  $S_{if}$  sont pré-apprises (offline) et représentent les différentes notes d'un piano
    - chaque notes est apprise par une NMF de rang  $l = 1$  sur un ensemble de spectre représentant la note
  - Utilisation de la NMF avec  $\beta$ -divergence



source : Dessein, 2010

# Utilisation de la NMF pour la détection multi-pitch

- Notations :  $V \simeq WH \rightarrow Y_{ft} \simeq \sum_{i=1}^I A_{it} S_{if}$

## Approche 3

[E. Vincent, N. Bertin, and R. Badeau. Adaptive harmonic spectral decomposition for multiple pitch estimation. *Audio, Speech and Language Processing*, IEEE Transactions on, 18(3) :528–537, 2010.]

- **Contraindre** le modèle pour que les bases apprises correspondent à des notes
- Modèle générale :  $Y_{ft} = \sum_{i=1}^I A_{it} S_{if}$
- Modèle contraint :
  - $i \rightarrow (p, j)$
  - $Y_{ft} = \sum_{p=p_{low}}^{p_{high}} \sum_{j=1}^{J_p} A_{(p,j),t} S_{(p,j),f}$
  - $S_{(p,j),f}$  : templates ayant le même pitch  $p$  mais différentes enveloppes spectrales  $j$
  - $S_{(p,j),f} = \sum_{k=1}^{K_p} E_{pj} N_{pk} f$ 
    - $N_{pkf}$  représente la structure fine du spectre associé au pitch  $p$
    - $E_{pj}$  représente l'enveloppe spectrale

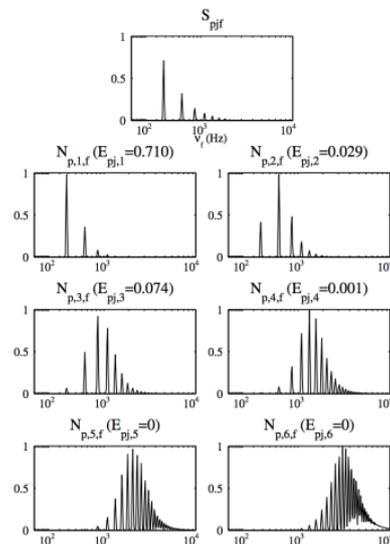


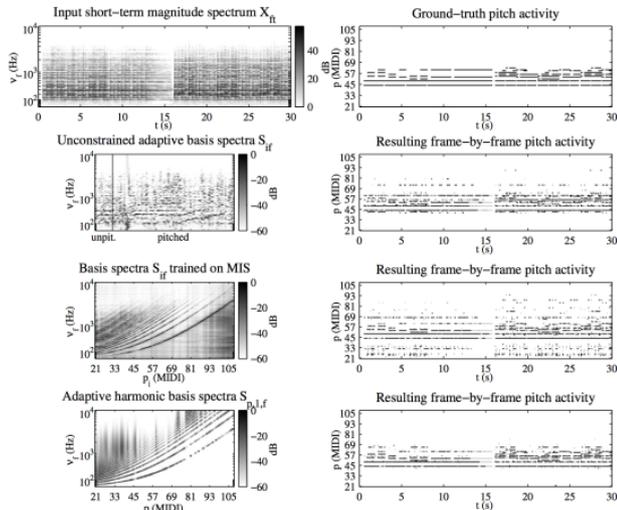
Fig. 2. Basis spectrum  $S_{p,j,f}$  estimated for the piano excerpt in Fig. 1 given fixed harmonic fine structure spectra  $N_{p,k,f}$  ( $p = 60$ , gammatone windows of 60)

# Utilisation de la NMF pour la détection multi-pitch

- Notations :  $V \simeq WH \rightarrow Y_{ft} \simeq \sum_{i=1}^I A_{it} S_{if}$

## Comparaison des trois approches

1. Apprendre simultanément les activations  $A_{it}$  et les bases  $S_{if}$
2. Pré-entraîner les bases  $S_{if}$  sur une ensemble d'entraînement
3. Contraindre le modèle pour que les bases apprises correspondent à des notes



source : Vincent, 2010

## 4- Utilisation de méthodes de décomposition du signal

### 4.2- Probabilistic Latent Component Analysis (PLCA)

# Probabilistic Latent Component Analysis (PLCA)

[M. Shashanka, B. Raj, and P. Smaragdis. Probabilistic latent variable models as nonnegative factorizations. Computational intelligence and neuroscience, 2008.]

- Cadre déterministe : Non-Negative Matrix Factorization (NMF) :

- $V_{f,t} = W_{f,z} H_{z,t}$

- $v_{:,t} = \sum_z w_{:,z} h_{zt}$

- Cadre probabiliste : Probabilistic Latent Component Analysis (PLCA) :

- $P(x, y) = \sum_z P(x, y|z)P(z)$

- si  $x, y$  indépendants étant donné  $z$  :  $P(x, y) = \sum_z P(z)P(x|z)P(y|z) = \sum_z P(x|z)P(z, y)$

- si  $x = f$  et  $y = t$

- $P(f, t) = \sum_z P(f|z)P(z, t)$

- $z$  : variable cachée (latent variable)

- $P(f|z)$  : probabilité conditionnelle sur la variable cachée

- Estimation : utilisation d'un algorithme Expectation/ Maximization

# Shift-Invariant Probabilistic Latent Component Analysis (SI-PLCA)

[P. Smaragdīs and B. Raj. Shift-invariant probabilistic latent component analysis. Journal of Machine Learning Research, 2007.]

- PLCA

- $P(f, t) = \sum_z P(z)P(f|z)P(t|z) = \sum_z P(f|z)P(z, t)$

- Shift-Invariant (sur une dimension) PLCA

- $P(f, t) = \sum_z P(z)P(f, t|z)$

- On décompose  $f = f' + \tau$

- $f'$  : fréquence de base

- $\tau$  : variable de transposition

- $P(f, t) = \sum_z P(z) \sum_{f'} P_K(f'|z)P_I(f - f', t|z)$

- $P_K$  est la distribution noyau (Kernel)

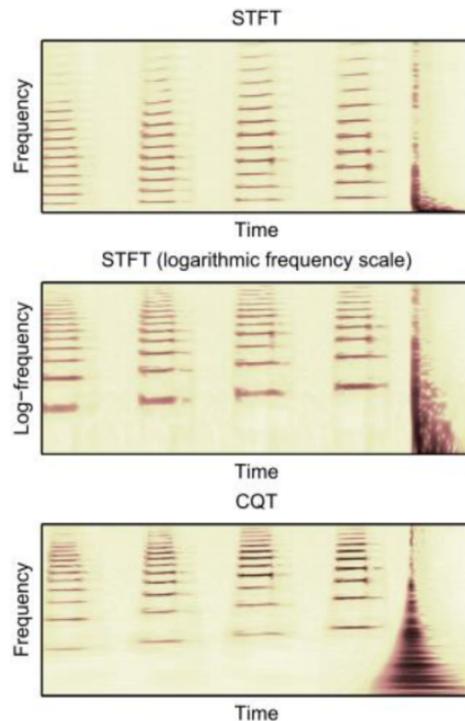
- Il s'agit des différents motifs spectraux qui sont translatés par

- $P_I$  la distribution d'impulsion Impulse)

- Estimation : utilisation d'un algorithme Expectation/ Maximization

# Utilisation de la SI-PLCA pour la détection multi-pitch

- Dans une transformée à  $Q$  constant :
  - Une différence de pitch correspond à une translation sur l'axe des fréquences

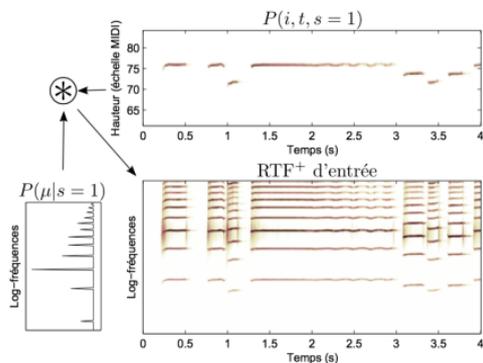


source : Richard, 2012

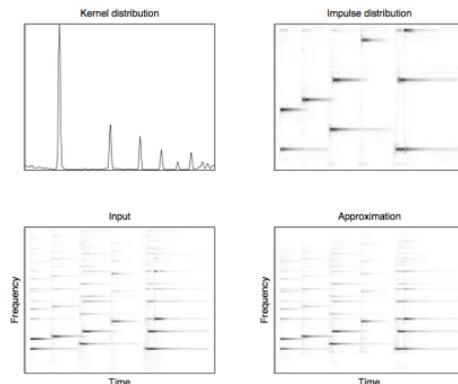
# Utilisation de la SI-PLCA pour la détection multi-pitch

- Shift invariant PLCA sur une transformée à Q constant

- notation  $i = f$
- $P(f, t) = \sum_z \sum_i P_I(i, t, z) P_K(f' - i|z)$
- peut être ré-écrit comme
  - $P(f, t) = \sum_z P(z) \sum_f P_I(f, t|z) P_K(f' - f|z)$
  - $P(f, t) = \sum_z P(z) \sum_f P_I(f' - f, t|z) P_K(f'|z)$



source : Fuentes, 2013



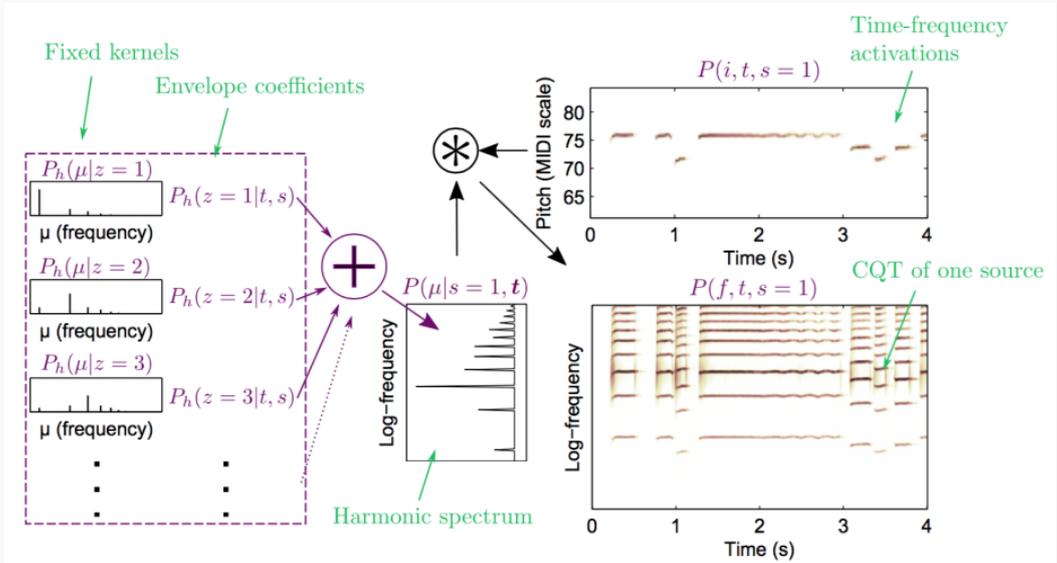
[B. Fuentes, R. Badeau, and G. Richard. Harmonic adaptive latent component analysis of audio and application to music transcription. IEEE TASLP, 2013.]

- Subdivision en partie harmonique et bruit
  - $P(f, t) = P(c = h)P_h(f, t) + P(c = b)P_b(f, t)$ 
    - $P(c = h)$  : énergie relative de la composante polyphonique harmonique
    - $P(c = b)$  : énergie relative de la composante de bruit

## HALCA Partie harmonique

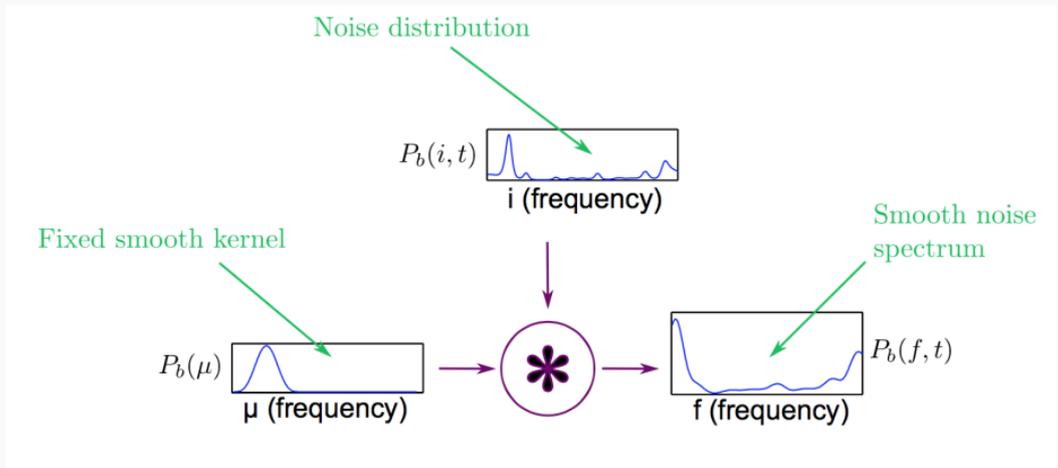
- Partie harmonique

- $$P_h(f, t) = \sum_{s,i,z} P_h(i, t, s) P_h(f - i|z) P_h(z|t, s)$$
  - $P_h(i, t, s)$  : activation temps-fréquence de chaque source
  - $P_h(\mu|z)$  :  $z^{em}$  noyau harmonique à bande étroite
  - $P_h(z|t, s)$  : coefficients de l'enveloppe de la source au temps  $t$



## HALCA Partie bruitée

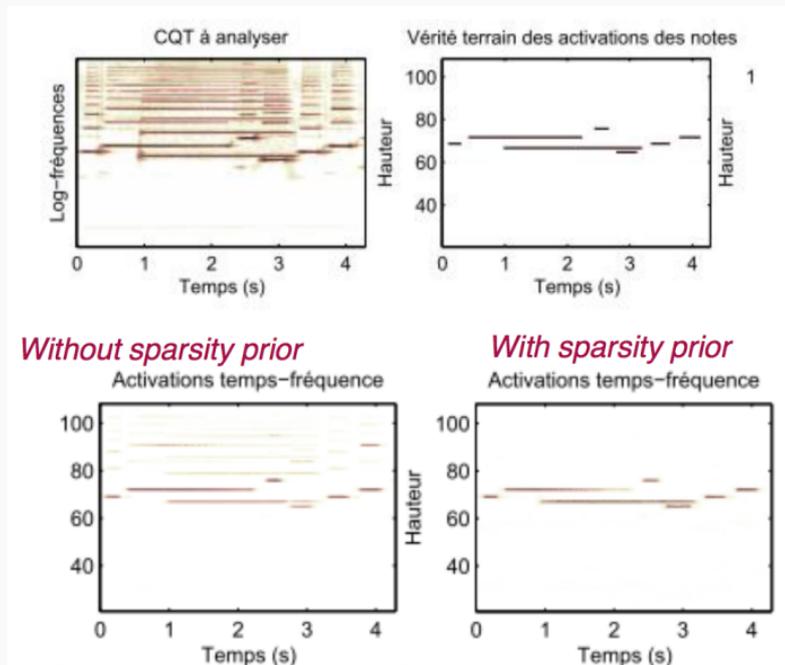
- Partie bruitée
  - $P_b(f, t) = \sum_i P_b(i, t) P_b(f - i)$ 
    - $P_b(i, t)$  : distribution temps-fréquence du bruit
    - $P_b(\mu)$  : noyaux réguliers à bande étroite du bruit



source : Fuentes, 2013

## HALCA contraintes

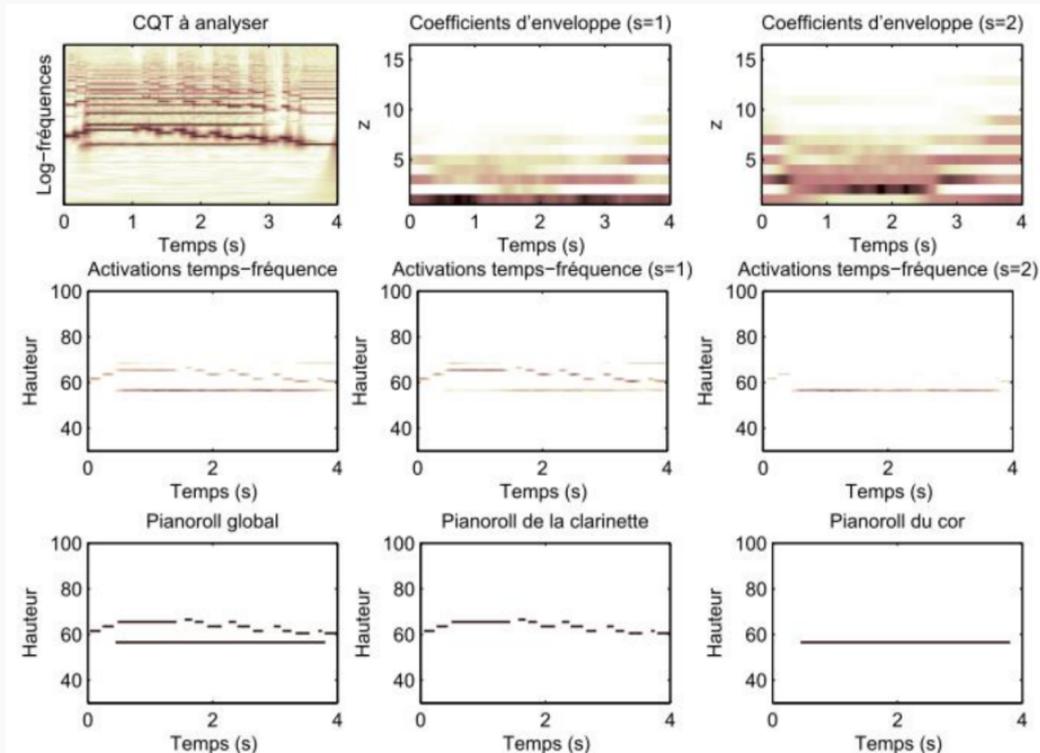
- Utilisation de différents a priori pour les noyaux harmoniques et les activations temporelles



source : Fuentes, 2013

## HALCA résultats

- Quelques résultats de simulation avec le modèle HALCA



## HALCA résultats

- Résultats de l'évaluation MIREX06 + 6 fichiers Quaero

Algorithm	$\mathcal{F}$ (%)	$\mathcal{R}$ (%)	$\mathcal{P}$ (%)	CT ( $\times$ real time)
H	29.9	27.9	37.0	3.4
H-s	31.0	26.6	<b>40.3</b>	4.3
H-st	<b>31.3</b>	27.6	38.6	7.5
Vincent'10	15.8	<b>48.0</b>	10.6	0.9
Dessein'12	16.1	20.1	14.9	0.8

Symbol	Description
H	HALCA model with no prior.
H-t	HALCA model with spectral envelope temporal continuity prior.
H-s	HALCA model with sparseness prior.
H-st	HALCA model with spectral envelope temporal continuity and sparseness priors.
Vincent'10 <b>I3</b>	Multiplicative NMF with the Itakura-Saito divergence and harmonicity and spectral smoothness constraints.
Dessein'12 <b>I3</b>	Spectrogram decomposition on a learned dictionary using $\beta$ -divergence.

Questions?