

INF 1040

Sampling, kvantisering og lagring av lyd

□ Temaer i dag :

1. Analog eller digital, kontinuerlig eller diskret
2. Sampling, kvantisering, digitalisering
3. Nyquist-Shannon teoremet
4. Oversampling, undersampling, aliasing
5. Avspilling av digitalisert lyd
6. Maskering og redundans

- ### □ Pensumlitteratur: Læreboka, kapittel 11
- NB! Bruk også appendiks A og B !**

Analog

- ”**Analog**: Any form of transmission of information where the transmitted signal’s amplitude or frequency is varied in direct proportion to the intensity of the sound,....”

Chambers Dictionary of Science and Technology

- I analog lagring av lyd er det en direkte proporsjonalitet mellom den virkelige lydintensiteten og det vi lagrer, og den lagrede informasjonen er kontinuerlig.



Kontinuerlig

- Et **kontinuerlig** lydsignal er et lydsignal som funksjon av tid der signalstyrken kan ha uendelig høy presisjon, og signalet eksisterer for alle verdier av tiden innenfor et intervall i tid.
- En variabel t som er definert over et intervall $a < t < b$ er **kontinuerlig** dersom vi innenfor intervallet har uendelig oppløsning, slik at t kan ha hvilken som helst verdi innenfor grensene.

Digital

□ Begrepet **digital**

brukes for å beskrive at informasjonen er representert ved *diskrete signaler*,

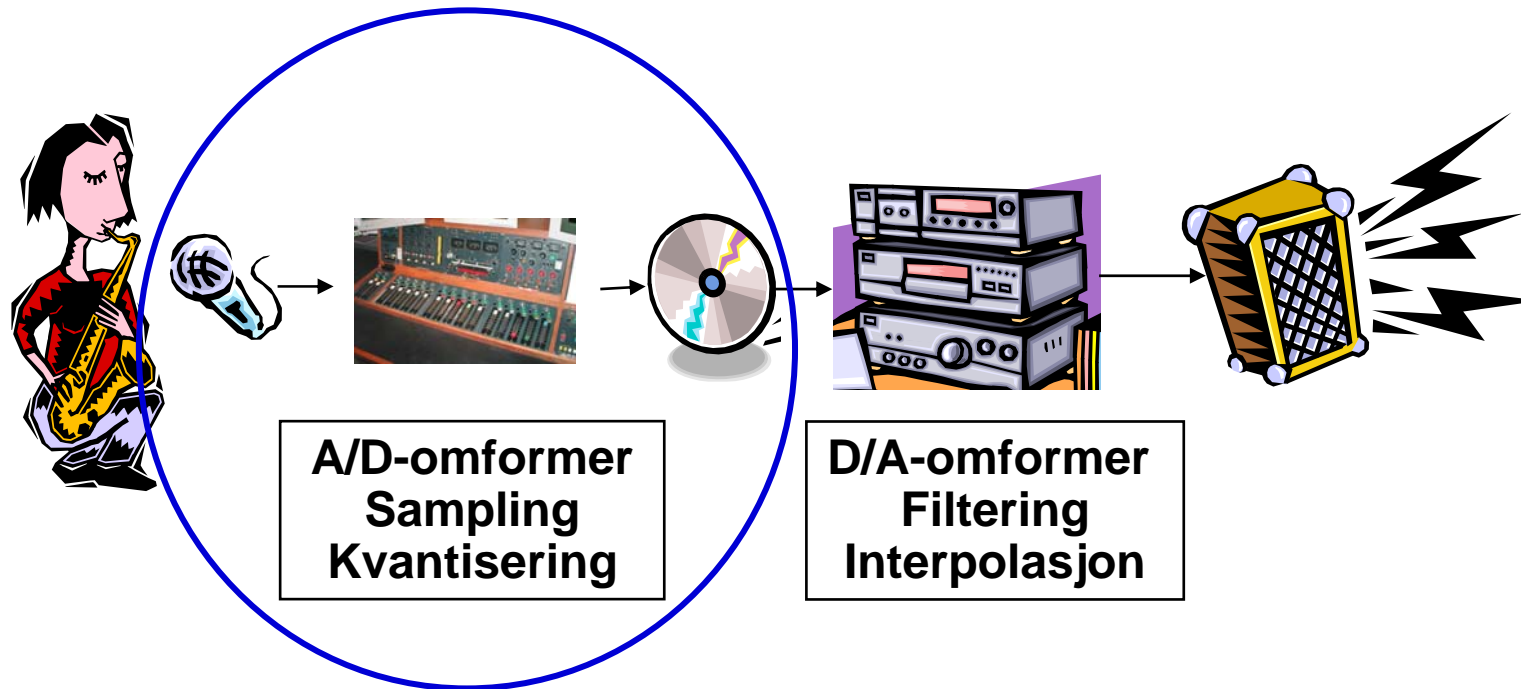
eller ved at et bestemt signal finnes eller ikke finnes

- i bestemte posisjoner,
- til bestemte tider,
- ved bestemte frekvenser;
- eller ved kombinasjoner av disse.

Diskret

- Vi sier at en variabel t som er definert i et intervall $a < t < b$ er **diskret** dersom vi har en endelig oppløsning innenfor intervallet, slik at settet med mulige verdier av t innenfor grensene er begrenset.
- En diskret-tid representasjon av et lydsignal er altså et lydsignal som bare er målt på visse tidspunkter.

Fra artist via CD til ditt øre

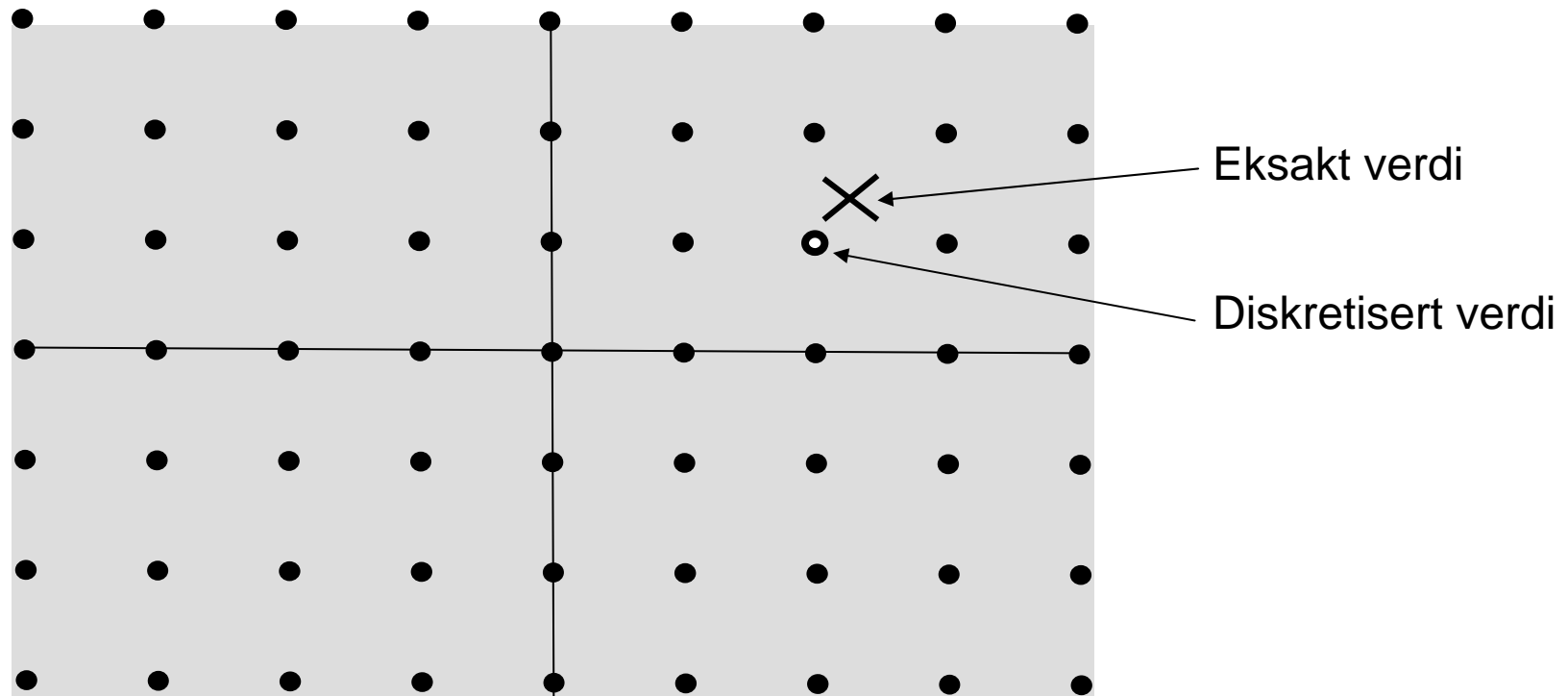


Samplingsintervall og samplingsfrekvens

- ❑ Sampling er første skritt i en digitalisering.
- ❑ Tiden diskretiseres, og vi tar bare vare på en sekvens av lydintensitetsverdier $y(t)$ ved bestemte diskrete tidspunkter.
- ❑ Sekvensen $y[n]$, for $n = 0, 1, 2, 3, \dots, N-1$ er en diskret-tid (eller digital) representasjon av det kontinuerlige signalet $y(t)$.
- ❑ Tidsavstanden mellom to sampler, gitt i sekunder (eller millisekunder) kalles *samplingsintervallet*, T_s
- ❑ Hvis samplingsintervallet er det samme mellom alle sampler sier vi at vi har en *uniform sampling*.
- ❑ *Samplingsfrekvens* (også kalt *samplingsrate*) angis i Hz, og er det inverse av samplingsintervallet, $f_s = 1 / T_s$
- ❑ Samplingen gjøres av en *A/D-omformer* ved at lydintensiteten (i praksis mikrofonspenningen) holdes i et lite tidsintervall.

Repetisjon: Diskretisering i rommet

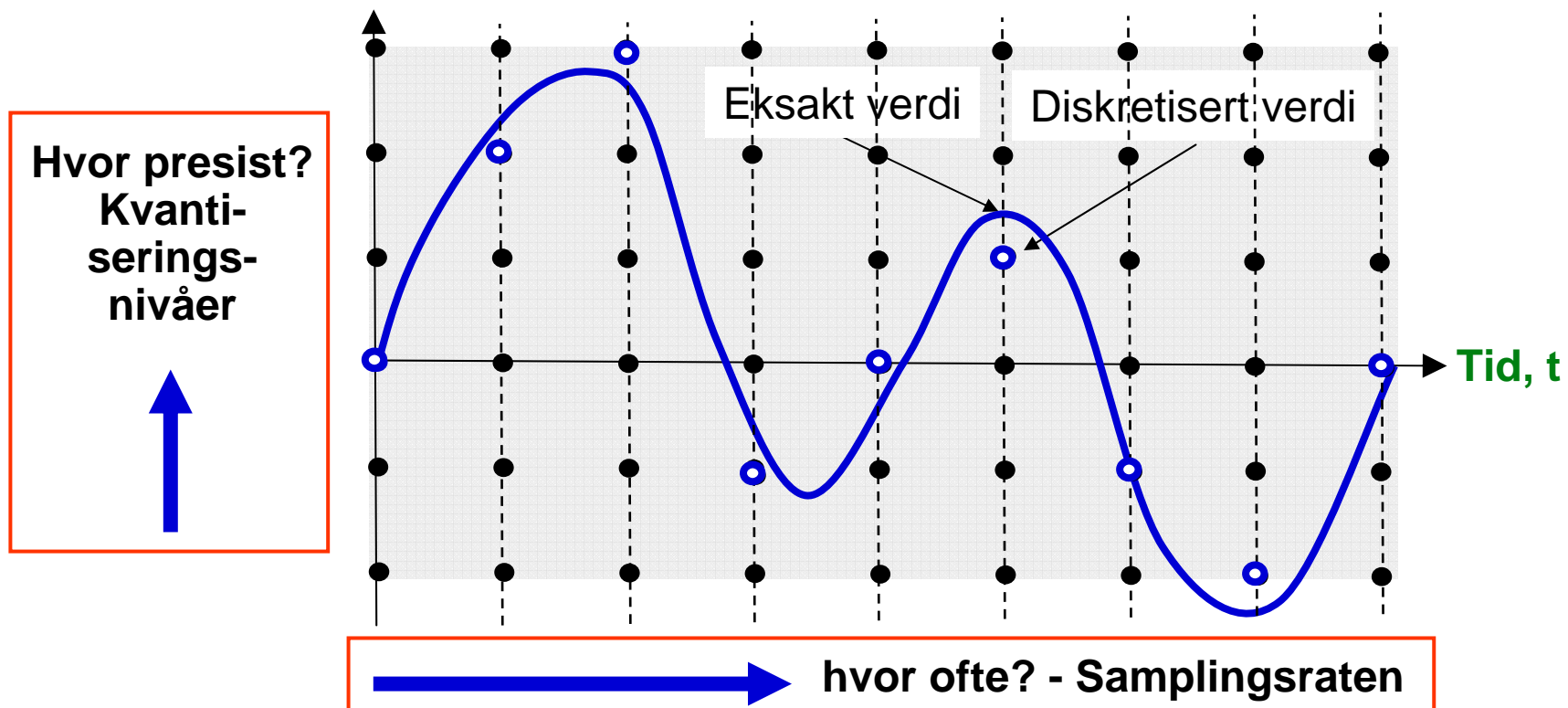
- Punkter i flerdimensjonale rom må ”snappes” til nærmeste representerbare punkt – på samme måte som tall (punkter i det endimensjonale rom) ”snappes” til nærmeste representerbare tall



Diskretisering av lyd

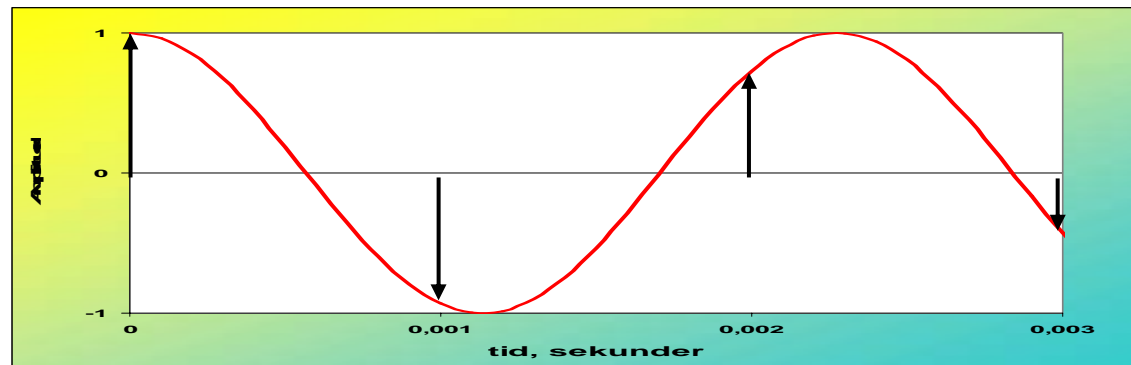
- ❑ Vi bestemmer på forhånd *hvor ofte* vi skal måle ("sample") lydintensiteten. Dette er *samplefrekvensen*.
- ❑ Selve målingen *kvantiseres* ("snappes") til nærmeste (eller nærmeste mindre) representerbare verdi.

Lydintensitet, $y(t)$



Diskret representasjon av et kontinuerlig lydsignal

- Alle lydsignaler må samples og kvantiseres for å kunne lagres digitalt.



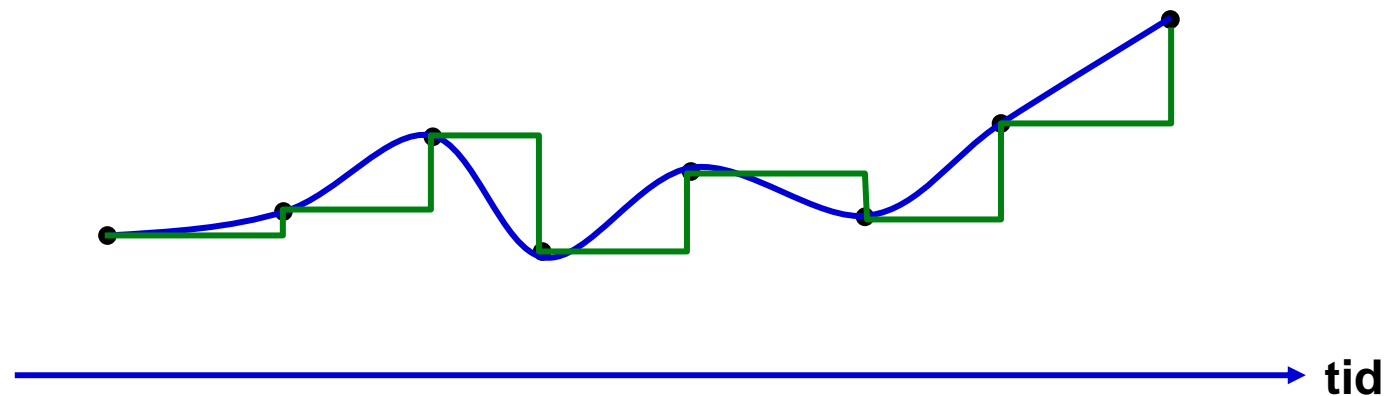
Hvor ofte? - Samplingsraten



- Prosessen som gjør signalet *diskret i tid* kalles **sampling**.
- Å sample et signal vil si å plukke ut verdien til signalet på tidspunkter med gitte intervaller.
- Lydintensiteten ved tiden t , $y(t)$ må så **kvantiseres** for å kunne lagres (f.eks. til un-signed byte som gir verdiene 0-255).

Lydintensiteten holdes fast i samplingsintervallet

- Den kontinuerlige kurven vi skal sample
 - Tidspunktene vi skal sample på
- Sampling gjøres av A/D-omformeren ved at en lydintensitet / spenning holdes fast i et lite tidsintervall (samplingsintervallet)



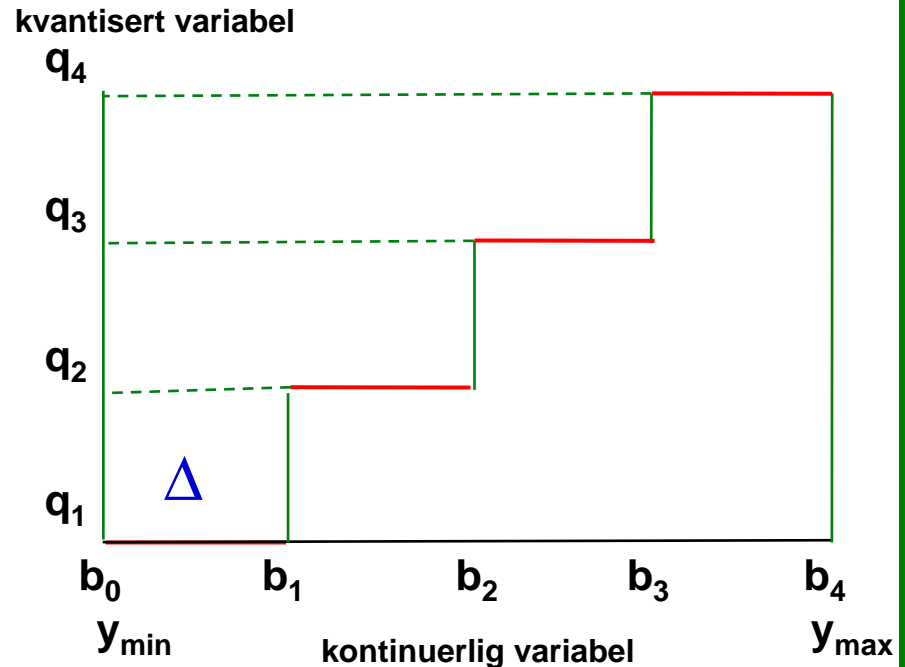
Kvantisering - et begrep

- ❑ fra latin (*quantitas*, mengde, antall; *quantus*, hvor stor).
- ❑ *kvantifisere*
 - om det å uttrykke noe relativt presist i en målbar størrelse, til forskjell fra en kvalitativ, omtrentlig angivelse.
- ❑ *kvantisere*
 - en prosess som avrunder signal-amplituden til alle leddene i en sekvens av sampler av et kontinuerlig signal $y(t)$ til bestemte diskrete verdier – gjerne heltall.
- ❑ ”*quantization*”
 - “the division of the amplitude range of a continuously variable signal into discrete levels for the purpose of sampling and coding”
Chambers Dictionary of Science and Technology
- ❑ ”*quantize*”
 - “to limit a variable to values that are integral multiples of a basic unit.”
Collins English Dictionary

Uniform kvantisering

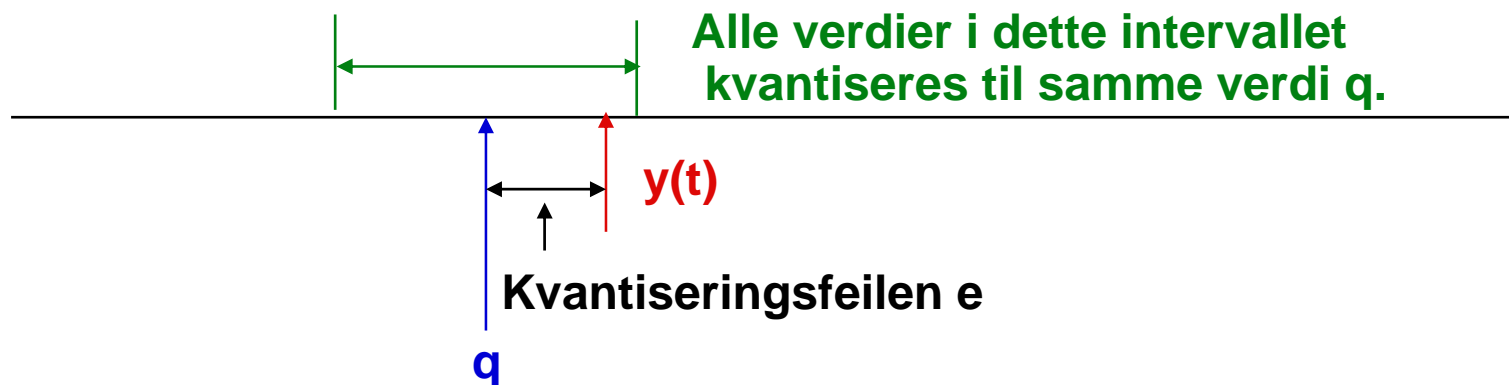
- Anta at spenningen varierer mellom y_{\min} og y_{\max} .
- Anta at vi deler området mellom y_{\min} og y_{\max} i N *kvantiseringsnivåer*.
- Da er $B = \{b_0, b_1, \dots, b_N\}$ de $N+1$ *beslutningsgrensene* som bestemmer hvilket nivå en målt spenning $y(t)$ havner i.
- Vi har N forskjellige outputverdier eller *rekonstruksjonsnivåer*, $Q = \{q_1, q_2, \dots, q_N\}$.
- Hvis alle kvantiseringsnivåene har lik bredde, Δ , kalles dette *uniform kvantisering*.
- Her illustrert for $N = 4$ nivåer med lik bredde Δ .

Hvor presist?
Kvantiseringsnivåer



Kvantiseringssfeil

- Anta at $y(t)$ rekonstrueres til verdien q .
- Da får vi en kvantiseringssfeil $e = y(t) - q$.
- La oss si at vi velger q slik at den ligger midt i kvantiseringsscellen ("midtread", se lysark INF1040-lyd2-19).
- Den største kvantiseringssfeilen vi kan få for et sampel er da halvparten av bredden på en kvantiseringsscelle:



Signal/støyforhold

”Signal/støyforholdet” (Signal-to-Noise Ratio, SNR)
uttrykkes ofte i desibel

- En høy SNR-verdi forteller at støyen er lite hørbar i forhold til signalet.
- Hvis vi uttrykker omfanget av signalet med y og omfanget av støyen med s , så kan signal/støy-forholdet uttrykkes ved

$$SNR = 10 \log_{10} \left(\frac{y^2}{s^2} \right) = 20 \log_{10} \left(\frac{y}{s} \right)$$

Kvantiseringsstøy (for de interesserte)

- ❑ Kvantiseringsfeil kan gi opphav til hørbar kvantiseringsstøy.
- ❑ Anta at vi bruker N biter per sampel, og at det analoge signalet ligger i området fra $-y_{\max}$ til $+y_{\max}$.
- ❑ Da har signalet en største verdi på omtrent 2^{N-1} .
- ❑ Den største kvantiseringsfeilen er $1/2$, som vi har sett ovenfor.
- ❑ Vi får da for det såkalte signal/kvantiseringsstøy-forholdet ("Signal-to-Quantization Noise Ratio"):

$$SQNR(dB) = 20 \log_{10} \left(\frac{2^{N-1}}{1/2} \right) = 20 \log_{10} (2^N) = 20 N \log_{10} (2) \approx 6 N$$

- ❑ Hver ekstra bit vi bruker til et sampel gir oss ca 6 dB bedre SQNR.
- ❑ 16 biter (CD-standard) gir oss en SQNR på minst $16 \times 6 \text{ dB} = 96 \text{ dB}$.

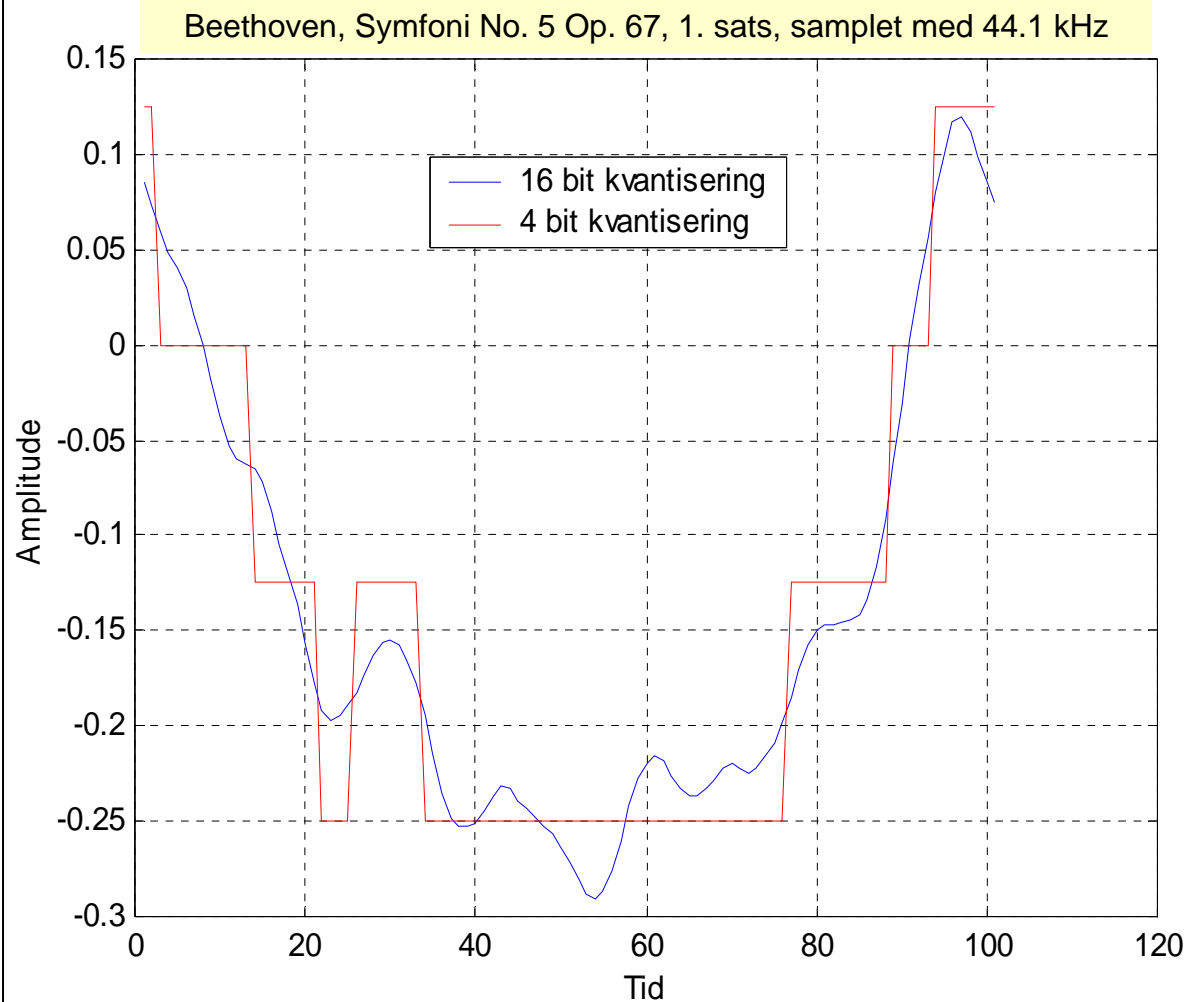
Hvor mange kvantiseringsnivåer trenger vi?

- ❑ Når vi skal velge antall kvantiseringsnivåer, kan vi bruke det vi vet om hva øret kan oppfatte. Kvantiseringsfeil som er så små at vi ikke kan høre dem, er OK.
- ❑ Fordi vi stiller ulike krav til kvalitet, kan vi velge ulike nivåer for tale, musikk og telefoner.
 - Musikk-CD: 16 biter (65 536 nivåer)
 - Digital telefon: 8 biter (256 nivåer)
- ❑ Fordi kvantiseringsnivåene representeres i det binære tallsystemet, velger vi antall kvantiseringsnivåer som en potens av 2, altså 2^n .
- ❑ n er dermed antall biter per sampel (den såkalte *ordlengden*).

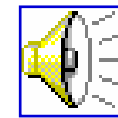
$$n = \log_2 (\text{antall nivåer})$$



Kvantisering av Beethovens 5. symfoni



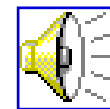
**16 biters kvantisering
høres slik ut:**



lyd36.wav

**Er det lurt å komprimere
lydfilen ved å redusere
ordlengden
fra 16 til 4 biter?**

**4 biters kvantisering
høres slik ut:**



lyd37.wav

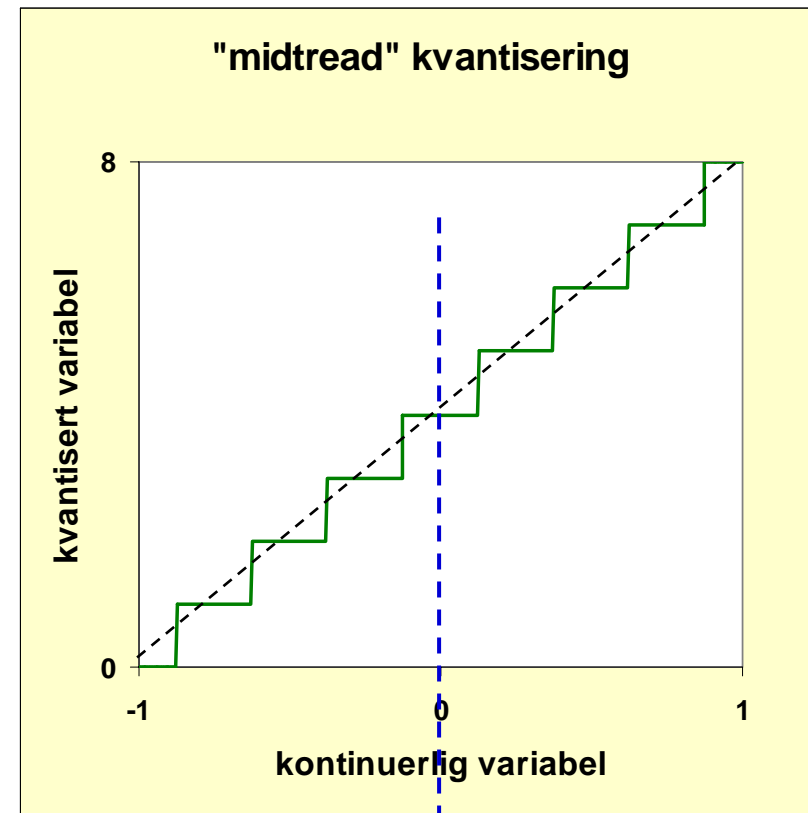
Altså: Ikke særlig lurt!

"Midtread" kvantisering

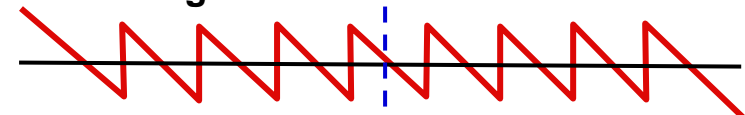
- Vi har så langt skalert og kvantisert en kontinuerlig variabel $y(t)$ i området fra y_{\min} til y_{\max} til heltallene fra 0 til $G-1$ ved å runde av til nærmeste heltall:

$$f = \text{Round} \left(G \frac{y(t) - y_{\min}}{y_{\max} - y_{\min}} \right)$$

- Dette kalles "midtread"-kvantisering.
- "Midtread"-kvantisering gir oss bl.a. en kvantiseringscelle sentrert omkring null, hvilket kan være en fordel hvis inputsignalet $y(t)$ ofte er 0.
- Ulempe: Vi får $G+1$ kvantiseringsnivåer, og første og siste kvantiseringscelle er ikke like brede som de andre.



kvantiseringsfeil:



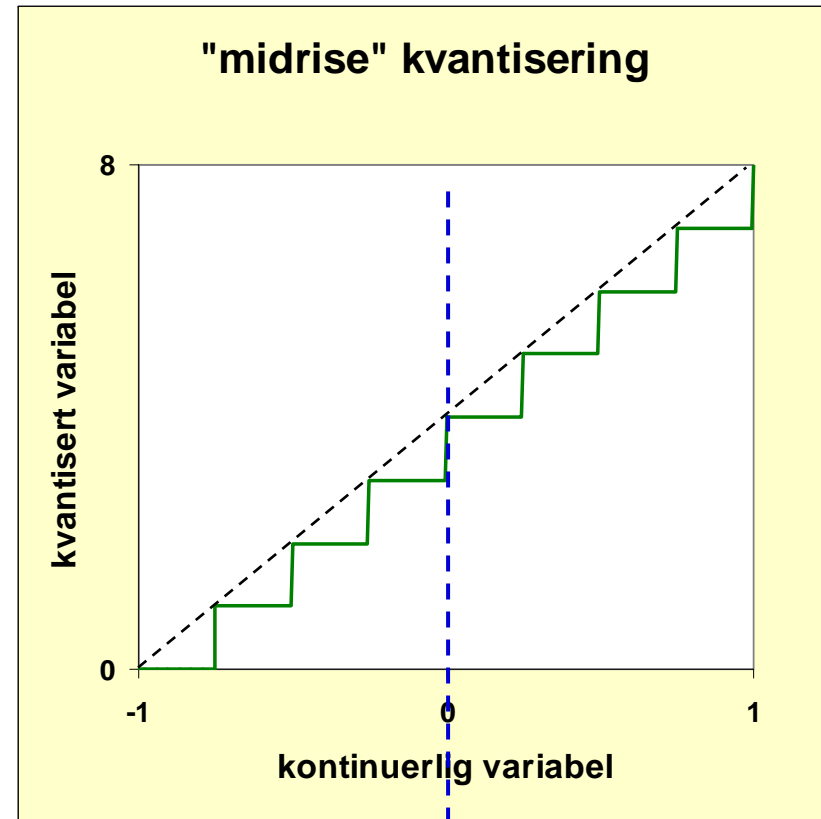
"Midrise" kvantisering

- Et alternativ er "midrise"-kvantisering, der vi alltid går ned til største heltall mindre eller lik $y(t)$ (floor-funksjonen).

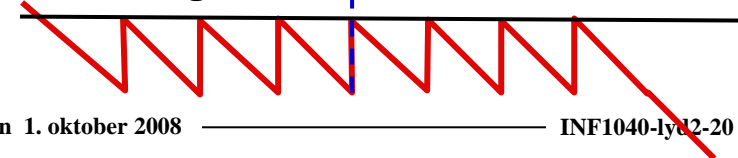
- Da blir ligningen

$$f = \text{Int} \left(G \frac{y(t) - y_{\min}}{y_{\max} - y_{\min}} \right)$$

- Hvis vi i tillegg klipper verdien som svarer til y_{\max} , får vi G output-verdier, og alle kvantiseringsceller er like brede.
- "Midrise"-kvantisering kan imidlertid gi kvantiseringsstøy hvis signalet $y(t)$ er nær 0.



kvantiseringsfeil:



Nyquist-teoremet

- ❑ Vi har et fundamentalt spørsmål:
- ❑ **Hvor ofte må vi måle lydintensiteten i et gitt lydsignal?**
- ❑ Harry Nyquist og Claude Shannon ga oss følgende teorem:

Anta at et analogt signal er **bånd-begrenset**, dvs. at det ikke har sinuskomponenter med frekvenser over et maksimum f_{max} .
Signalet kan da rekonstrueres eksakt fra de samplene vi har, hvis samplingsfrekvensen $f_s = 1/T_s$ er større enn $2f_{max}$.

- ❑ $2f_{max}$ kalles **Nyquist-raten**.
- ❑ Hvis vi sampler med en samplingsfrekvens f_s som er minst $2f_{max}$, så sampler vi i henhold til Nyquist-teoremet.
- ❑ Anta at vi skal sample lyd slik at vi kan rekonstruere alle hørbare frekvenser (opp til 20 000 Hz) uten noen feil eller forvrenging.
Hva er f_s ?

Sampling med Nyquist-raten

- ❑ Diskret til analog rekonstruksjon gir som resultat den kombinasjon av sinusoider som
 - - er kompatibelt med det diskrete signalet
 - - har lavest mulige frekvenser
- ❑ Sampler vi med lavere frekvens enn Nyquist-raten og senere forsøker å rekonstruere det analoge signalet, får vi rekonstruert feil signal.
- ❑ I praksis oversampler vi med en viss faktor for å få god rekonstruksjon.

Oversampling og undersampling

□ Oversampling

betyr at vi sampler med en høyere samplingsrate enn $2f_{max}$

- I rekonstruksjonen gjøres en filtrering/prosessering for å få tilbake det analoge signalet.
- Denne filtreringen blir enklere og kan gjøres raskere hvis vi oversampler.
- Vi vil også få redusert kvantiseringsstøyen.
- Dersom vi oversampler med for høy faktor, øker lagringsbehovet unødvendig mye.

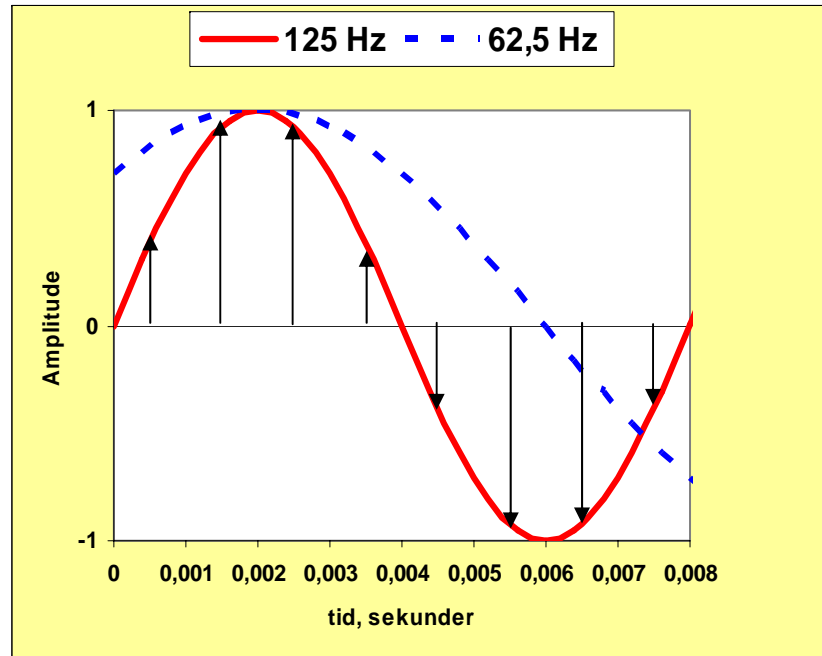
□ Undersampling

betyr at vi sampler med lavere samplingsrate enn $2f_{max}$

- Da får vi forvrenginger i frekvensinnholdet/aliasing.

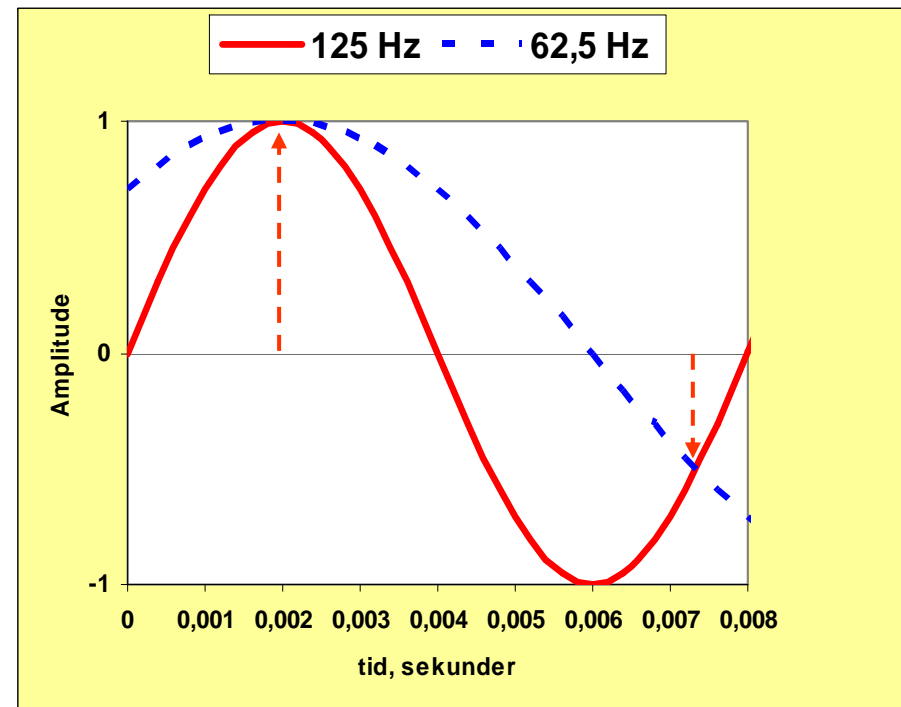
Oversampling

- Vi sampler for eksempel en $f = 125$ Hz sinus med samplingsfrekvens $f_s = 1$ kHz som gir $f_s/f = 1\ 000/125 = 8$ sampler pr periode.
- Dette er en **4X oversampling** (svarte piler i figuren).



Undersampling og aliasing

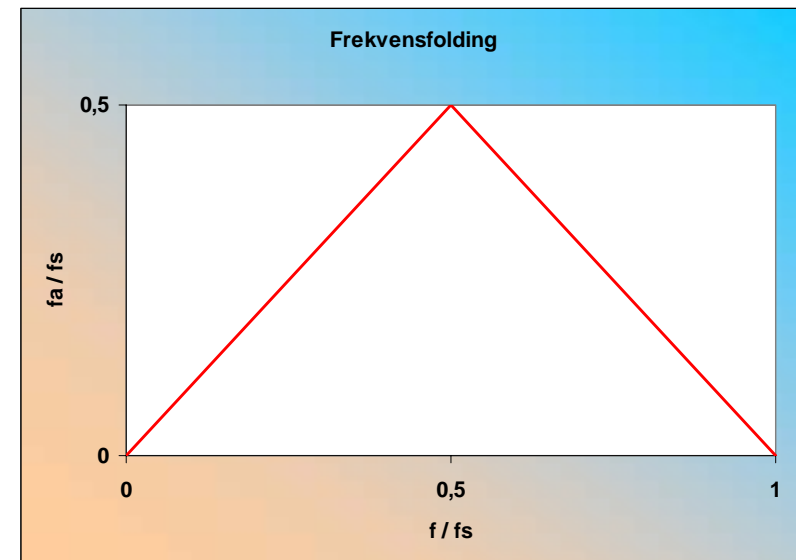
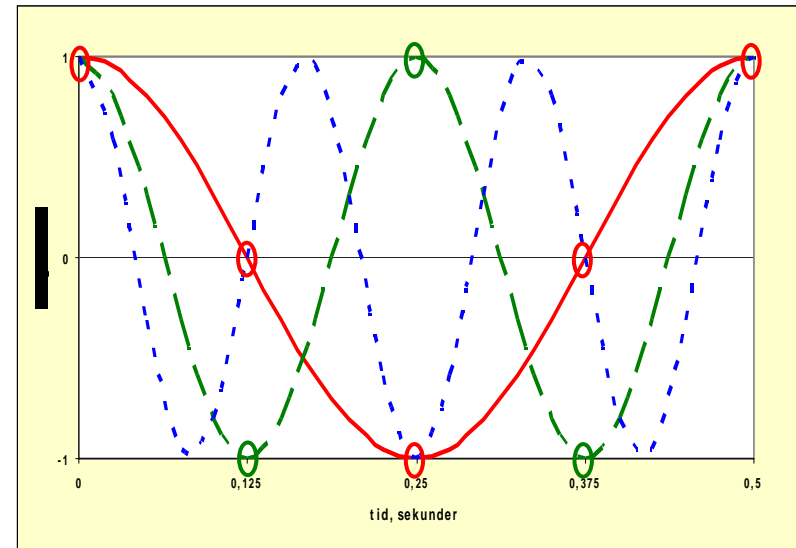
- **Aliasing** betegner det fenomenet at en sinusoid ved for lav samplingsrate gir opphav til samme diskrete signal som en sinusoid med lavere frekvens.
- Vi sampler for eksempel en $f = 125$ Hz sinus med $f_s = 1.5 f = 187.5$ Hz.
- Dette gir for eksempel sampler ved $t = 0.002$ og ved $t = 0.733$ (stiplede røde piler).
- Rekonstruksjon gir sinus med $f_a = 62.5$ Hz, (stiplet kurve i figuren).
- Vi har fått en "aliasing".
- Merk at $f_a = f_s - f$ når $f < f_s < 2f$



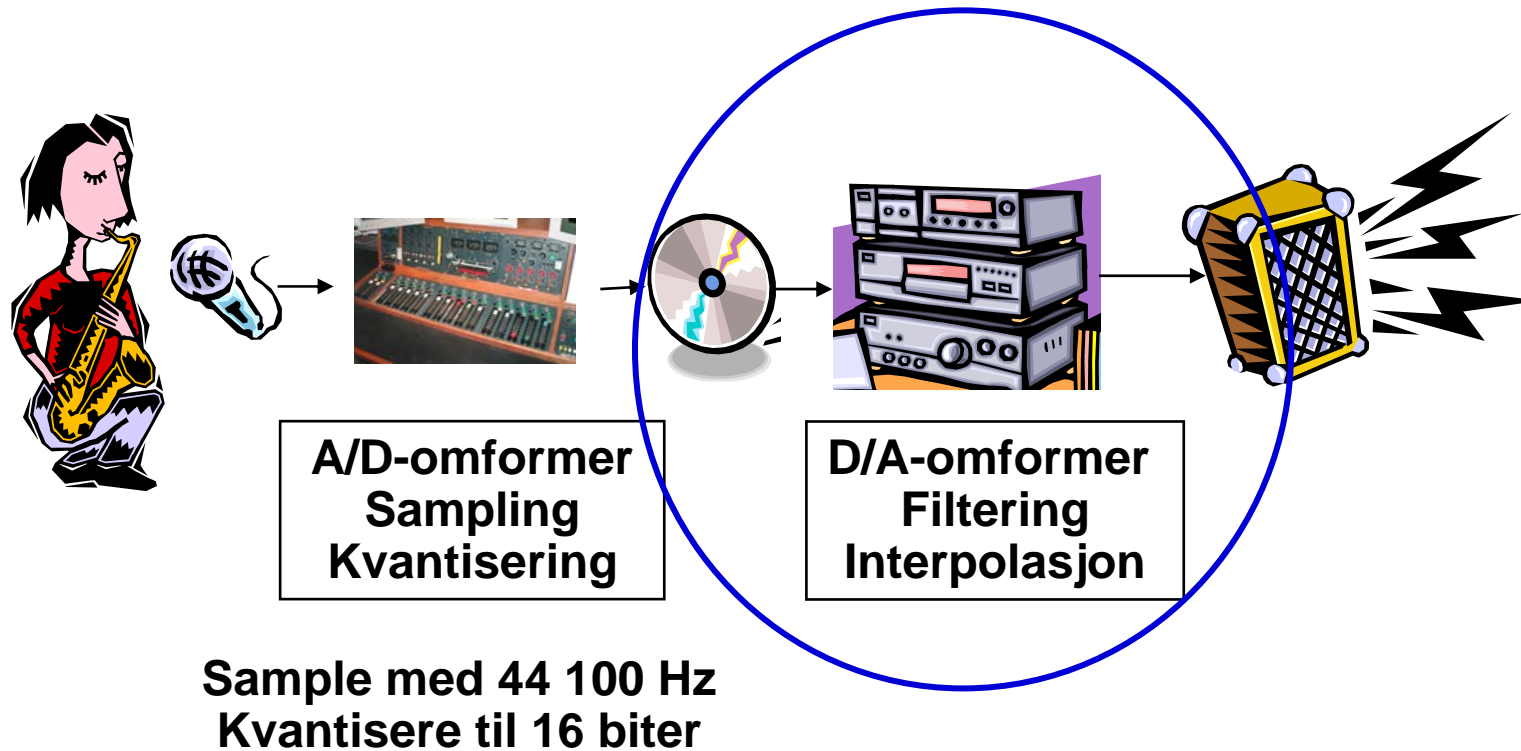
Frekvensfolding (for de interesserte)

- I figuren til høyre vises $\frac{1}{2}$ sekund av tre sinus-funksjoner med frekvenser 2, 4 og 6 Hz.
- Vi sampler med en fast $f_s = 8\text{Hz}$
- Vi får rekonstruert sinusoider med henholdsvis $f = 2, 4$ og 2 Hz.

- f som er under halvparten av f_s blir rekonstruert til korrekt frekvens
- f mellom $\frac{1}{2} f_s$ og f_s , blir rekonstruert til $f_a = f_s - f$

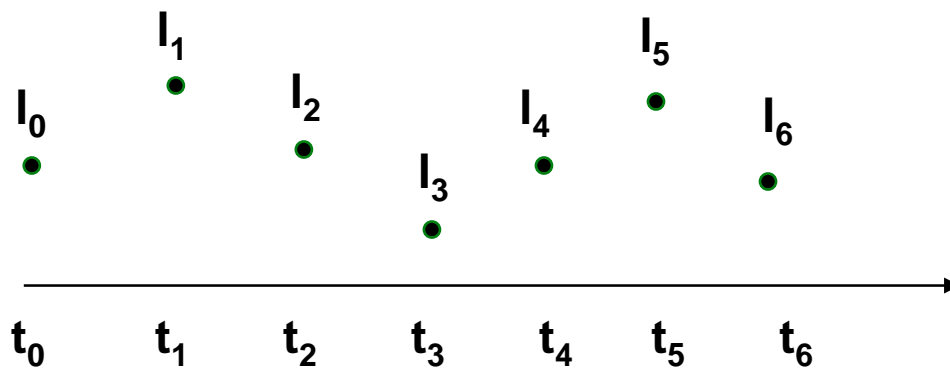


Fra artist via CD til ditt øre



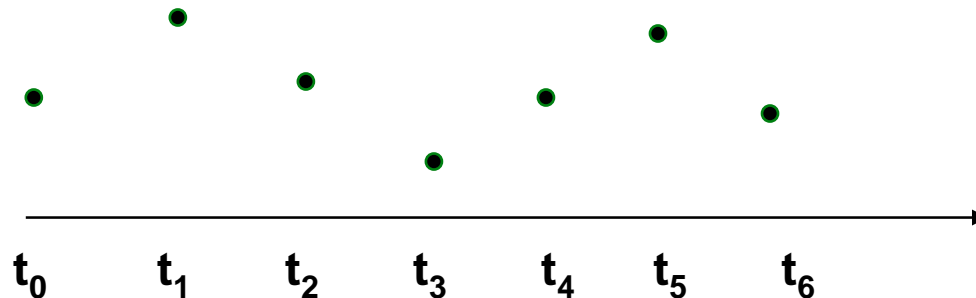
Fra samplede punkter til avspilling

- ❑ Når lydsignalet skal spilles av, må det konverteres tilbake til et kontinuerlig / analogt signal igjen.
- ❑ Denne konverteringen kalles D/A-omforming (Digital -> Analog) og gjøres f.eks. i CD-spilleren (eller i programmet **play**).
- ❑ For å spille av lydsignalet, må vi vite samplingsraten.
 - Vi må vite tidsintervallet mellom et sampel og det neste.
- ❑ Avspillingsprogrammet vet at på tidspunkt t_1 var lydstyrken I_1 , og på tidspunkt t_2 var lydstyrken I_2 .



Mer om avspilling

- ❑ Avspillingsprogrammet må også fylle ut med lydverdier mellom hvert sampel, dvs. f.eks. mellom tidspunkt t_0 og tidspunkt t_1 .
- ❑ Dette kan gjøres på flere måter (algoritmer), f.eks. ved å
 - Sette inn kopier av forrige sampel
 - Lineær interpolasjon
 - Høyere-ordens interpolasjon

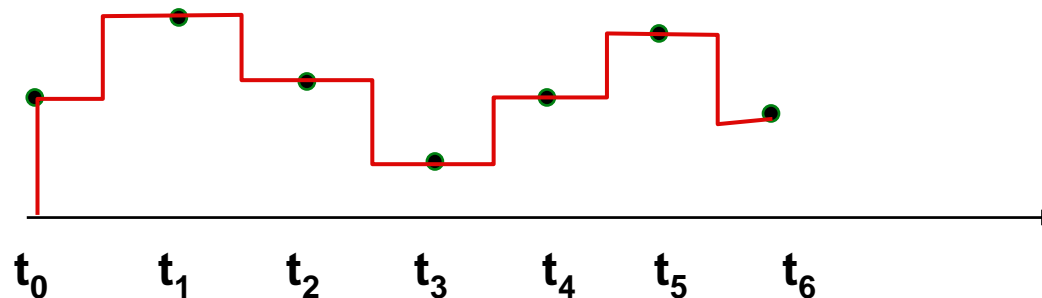


Jf. lærebokas avsnitt 8.4 om interpolasjon!



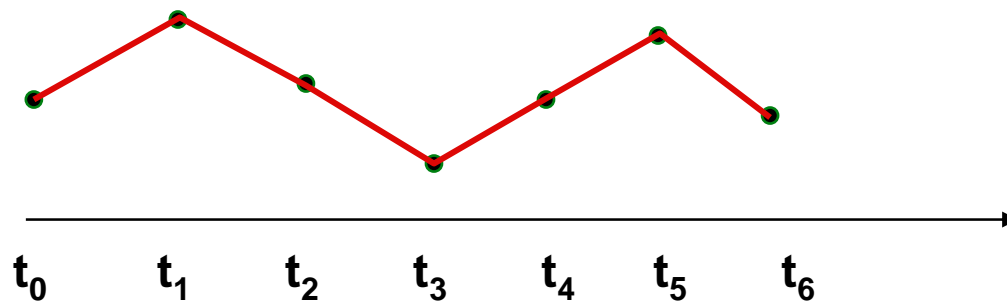
Avspilling ved å sette inn kopier av sampel

- ❑ Denne algoritmen sier at lydsignalet har samme lydstyrke på alle tidspunkt mellom samplene, f.eks. mellom tidspunkt t_0 og tidspunkt t_1 .
- ❑ Dette gjøres vanligvis ved at vi skifter fra lydstrye I_0 til I_1 på et tidspunkt midt mellom sampel t_0 og t_1 , osv.
- ❑ Med denne metoden skifter signalet brått fra en verdi til en annen. Brå skifter gir ikke alltid god lyd !
- ❑ Husk at for å representere slike brå skift trengs det mange frekvenskomponenter, helt opp til de mest høyfrekvente !



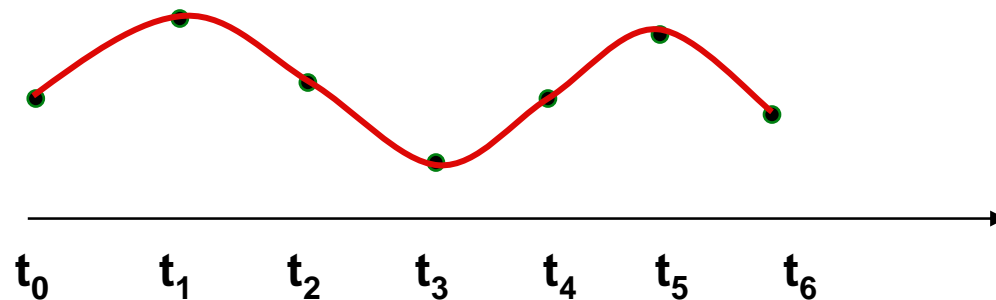
Avspilling ved lineær interpolasjon

- Algoritmen sier at lydsignalet har endrer seg gradvis fra den lydstyrken det hadde på tidspunkt t_0 til den lydstyrken det skal ha på tidspunkt t_1 .
- Lydstyrken på tidspunkt mellom t_0 til t_1 finnes ved å legge en rett linje mellom verdien på tidspunkt t_0 og verdien på tidspunkt t_1 .
- Med denne måten blir det ikke så brå skifter i lydstyrke.
- Den avspilte lyden vil ikke inneholde så høye frekvenser som i forrige algoritme. (Husk lyden av trekantpulser !)



Avspilling ved høyere-ordens interpolasjon

- ❑ Algoritmen antar at lydsignalet har endrer seg gradvis fra den lydstyrken det hadde på tidspunkt t_0 til den lydstyrken det skal ha på tidspunkt t_1 .
- ❑ Lydstyrken på tidspunkt mellom t_0 til t_6 finnes ved å tilpasse en glatt kurve (f.eks. et polynom) mellom verdiene på tidspunkt t_0 og verdien på tidspunkt t_1 , osv.
- ❑ Kurven skal gå gjennom alle punktene $t_0, t_1, t_2, t_3, t_4, t_5$ og t_6 , og den skal være glatt i skjøtene (for eksempel en spline-kurve).
- ❑ Med denne metoden blir det glatte overganger i lydstyrke .



Kommentar til avspilling i praksis

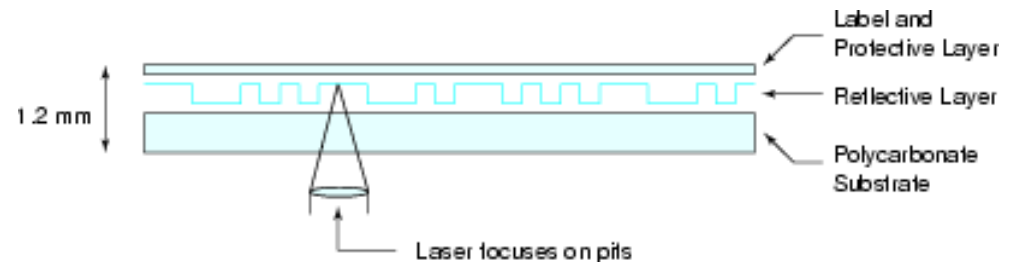
- ❑ I virkeligheten er det som skjer i en moderne CD-spiller en kombinasjon av både digital og analog signalbehandling.
- ❑ Lydsignalet oppsamples, og filtreres både med software (digitale filtere) og i elektronikken (analoge filtere).
- ❑ Når produsenter og selgere av CD-spillere reklamerer med for eksempel "8 X oversampling"
 - ...så betyr det ikke at de tryller fram 7 ekstra sampler av det originale signalet
 - ...det betyr bare at det legges inn 7 kopier av hvert sampel før filtrering og DA-konvertering for å få en enklere (og som regel litt bedre) rekonstruksjon av signalet.

Lagring av digital lyd

- ❑ Anta at vi har samplet med samplingsraten f_s , og at vi har samplet minst i henhold til Nyquist raten.
- ❑ Hvis lydsignalet varer i N sekunder, må vi lagre $N \cdot f_s$ sampler.
- ❑ Hvert sampel lagres med valgt datatype, vanligvis 16 bit integer.
- ❑ Hvis vi lagrer i stereo, lagrer vi 2 kanaler, hver med f.eks. 16 biter.
- ❑ **Skal vi lagre 1 time musikk som er samplet med samplingsfrekvens 20 000Hz, blir lagringsbehovet**
 - **20 000*3 600*16 biter = 1 152 000 000 biter**
= 144 000 000 byte = 144 MB (288 MB i stereo).

Hva ligger på en musikk-CD?

- Data lagres som bitmønstre i spesielle posisjonsceller/bins.



- Standard for CD audio kalles Red Book
- Audio-CD'er deles inn i følgende enheter:
 - Kapasiteten er 74 "minutter" a 60 "sekunder".
 - Enheten "sekund" har 75 "blokker"
 - En "blokk" består av 98 "rammer"
 - En "ramme" inneholder 24 byte data
- Avspilling skjer ved at rotasjonshastigheten varieres mens platen avspilles (innenfra og utover) slik at 75 blokker leses pr. sekund med datarate:
 - $R = 44\,100 \text{ sampler/s} \cdot 2 \text{ byte} \cdot 2 \text{ kanaler} = 176\,400 \text{ byte/s}$.

Redundans og maskering av lyd

- ❑ Det er en god del lyd vi faktisk ikke kan høre på grunn av annen lyd, og som vi derfor heller ikke nødvendigvis trenger å lagre.
- ❑ Dette skyldes flere effekter:
 - Frekvensmaskering
 - Tidsmaskering
 - Stereoredundans

Dette er grunnlaget for avansert komprimering, for eksempel i MP3-lydformatet

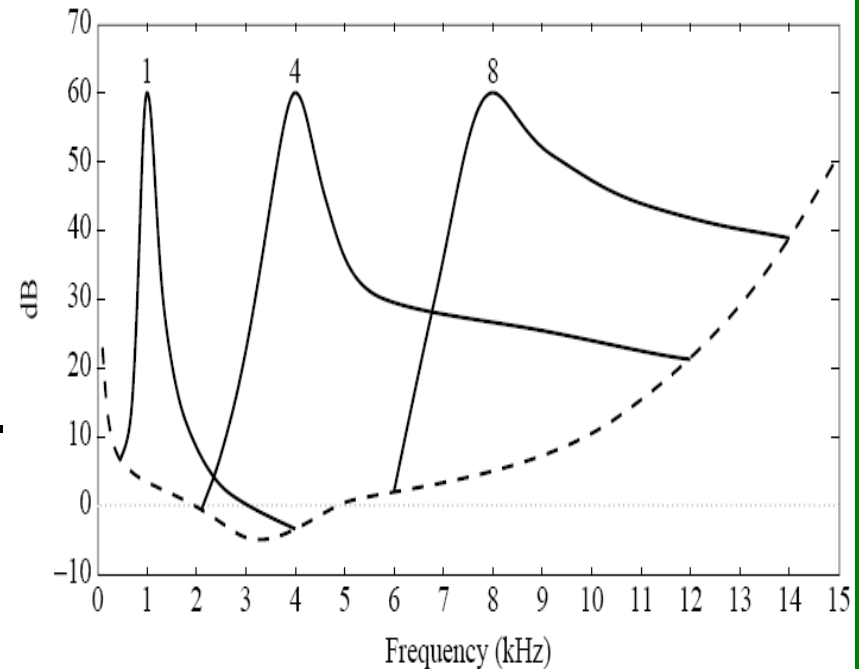


Frekvensmaskering

- For en gitt frekvens finnes et "kritisk frekvensbånd" der denne lyden vil maskere ut andre lyder.

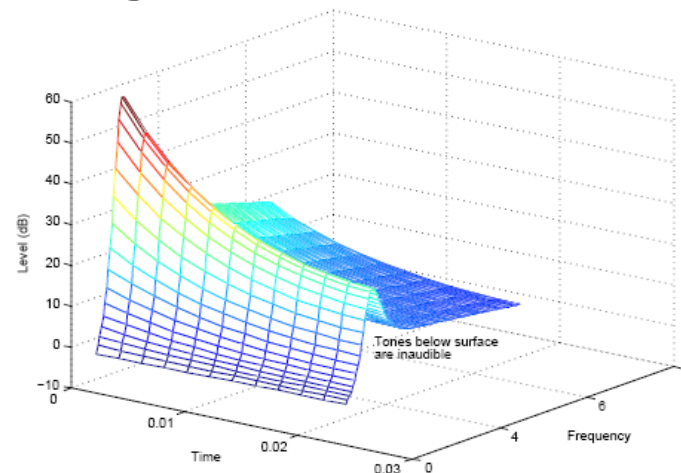
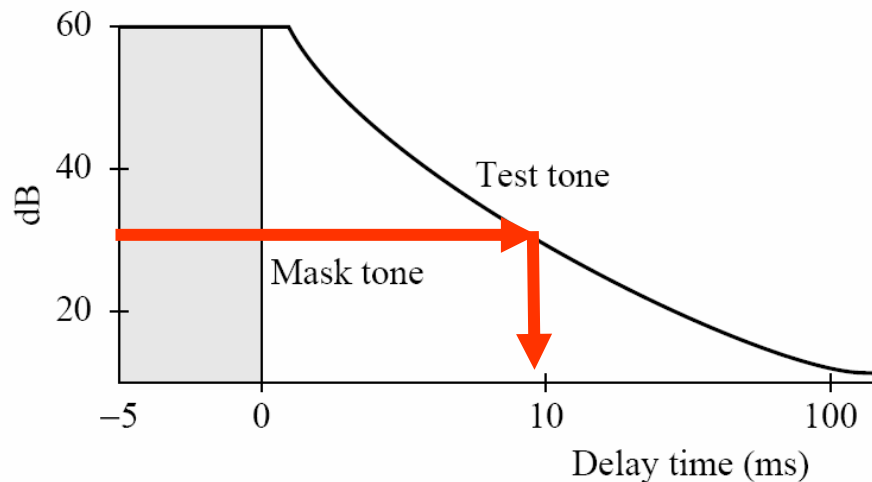
Figuren viser maskeringsterskelen for tre toner (lydintensitet 60 dB).

- Noen hovedpunkter :
 - Frekvensmaskeringen er asymmetrisk.
 - Jo høyere lydintensitet, dess bredere frekvensmaskering.
 - Frekvensmaskeringen er bredere for høyere frekvenser.
- Vi filtrerer lyden til separate signaler på 32 frekvensbånd, istedenfor å måtte ta vare på signalstyrken på alle frekvenser.



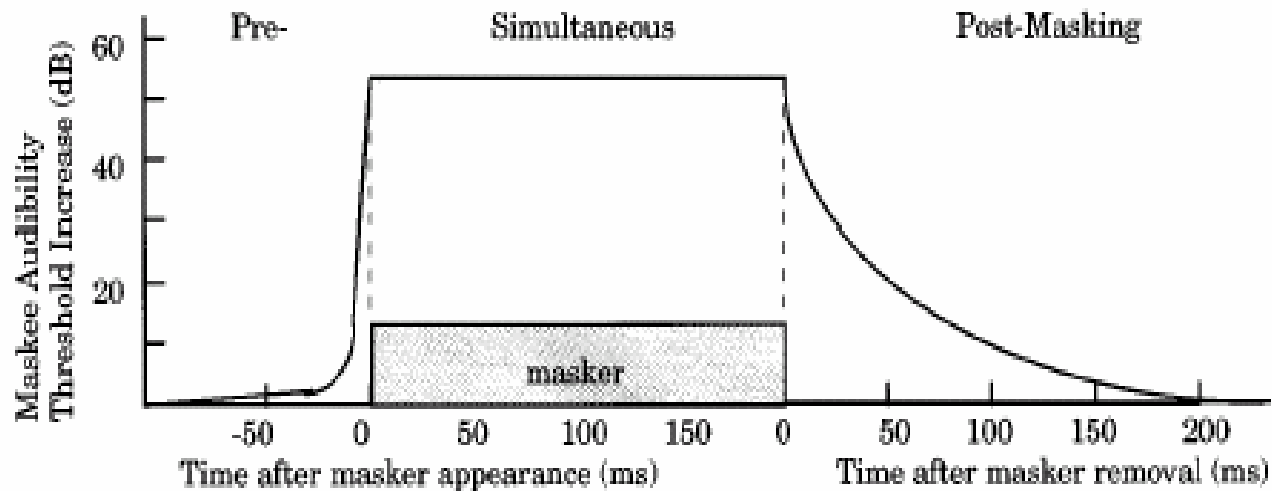
Tidsmaskering

- Man kan spille en 1 kHz maskeringstone med lydintensitet 60 dB – og en nærliggende testtone, for eksempel 1.1 kHz med 30 dB.
- Pga frekvensmaskering kan ikke testtonen høres.
- Når maskeringstonen slås av kan vi høre den - men først etter at det har gått litt tid.
- Vi kan finne maskeringstiden for flere lydintensiteter og frekvenser, og finne 2D maskeringsterskel i frekvens og tid.



Postmaskering og premaskering

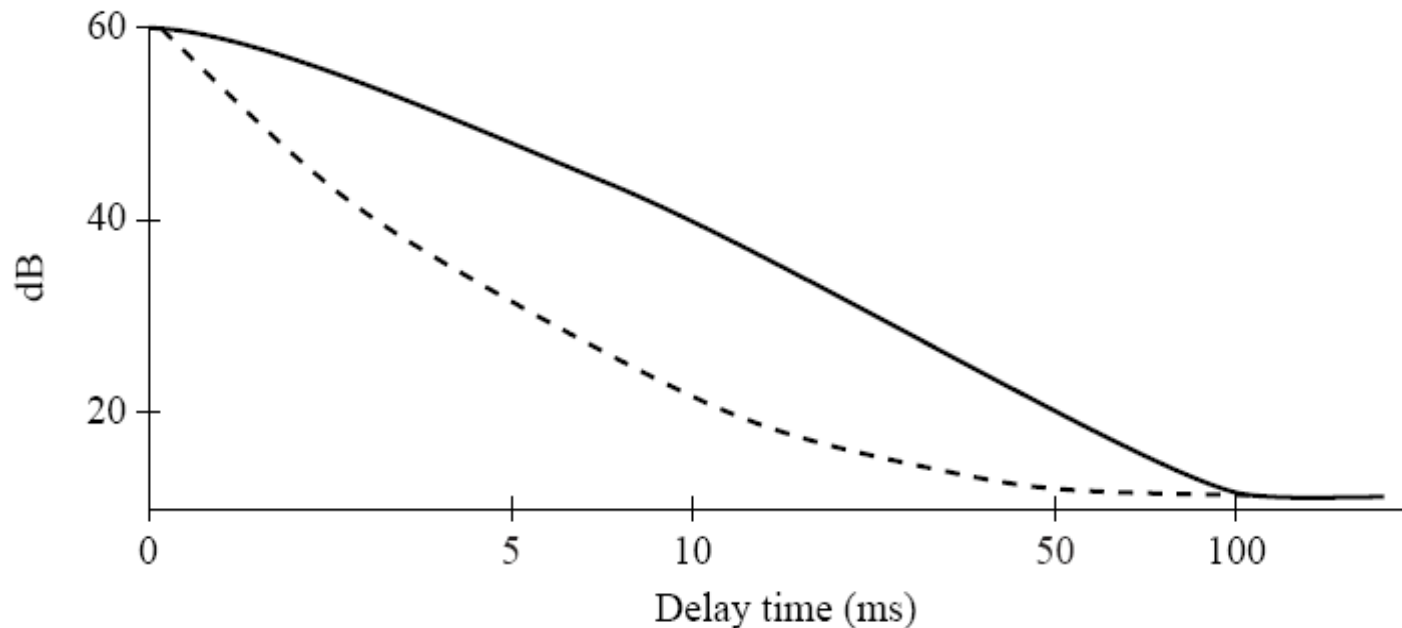
- Tidsmaskering skyldes at hårcellene i det indre øre går i metning, og trenger litt tid før de igjen reagerer normalt.
 - "Postmaskering" har et effektivt tidsintervall på 50-200 ms.
- En sterk lyd kan maskere en svakere lyd som spilles like *før*
 - "Premaskering" har mye kortere effektivt tidsintervall, 2-5 ms.



Metning avhenger av varighet ...

- Metningsfenomenet avhenger av hvor lenge maskeringstonen har blitt spilt.
 - Stiplet kurve viser maskeringstid når tonen er spilt i 100 ms
 - Heltrukket kurve når tonen er spilt i 200 millisekunder.

(Fra Li and Drew, Fundamentals of Multimedia, 2004).



Stereoredundans

- ❑ To kanaler gir et mye rikere lydbilde enn bare en kanal.
- ❑ I mange tidsintervaller er det vanligvis stor likhet mellom signalene i de to kanalene.
- ❑ Vi kan beregne :
 - Korrelasjonen mellom kanalene
 - Differansen mellom kanalene
- ❑ Det kan være mest effektivt å lagre
 - det ene signalet...
 - ... pluss differansen mellom dem.
- ❑ Da kan vi alltid komme tilbake til de to originale signalene.

Maskering av lyd

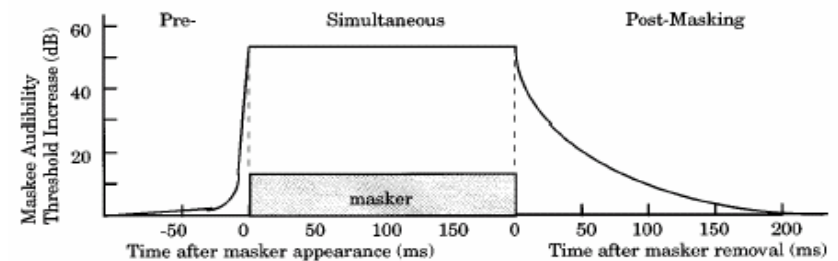
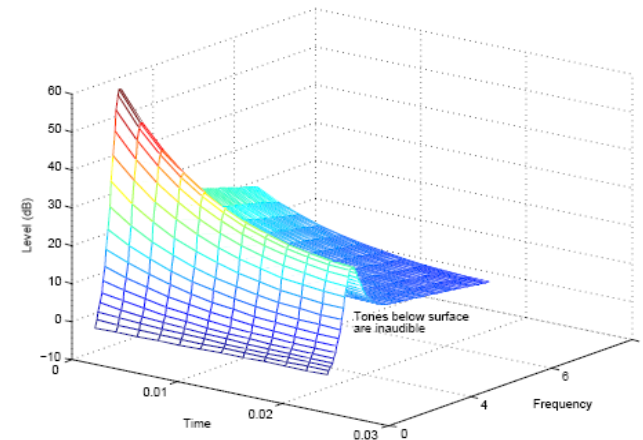
□ Maskering: “Én lyd er ikke hørbar samtidig med en annen lyd”

1. Simultan maskering

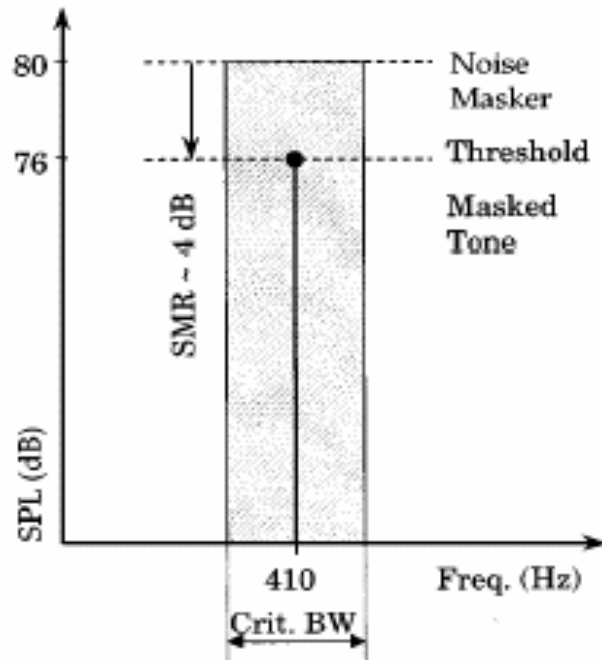
- Støy kan maskere en tone
- En tone kan maskere støy
- Støy kan maskere støy

2. Tidsmaskering






- Premaskering (ca 2 ms)
- Postmaskering (ca 100 ms)



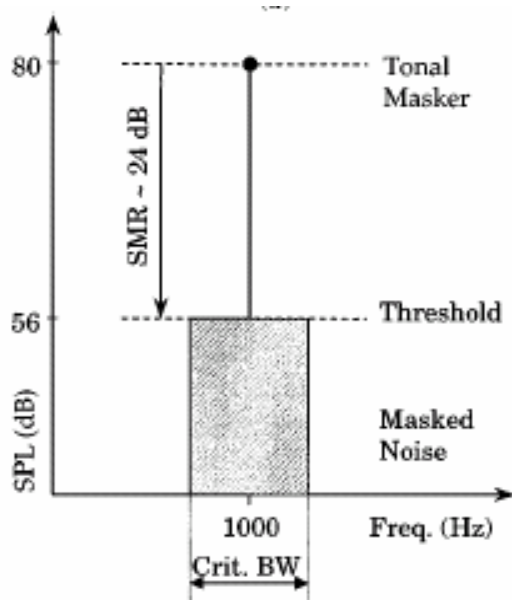
Eksempel 1: Støy kan maskere en tone





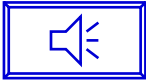


Vi kan ikke høre en sinusoid som ligger i samme kritiske bånd som støyen hvis lydtrykknivået er under en viss terskel.

Filtrert støy	Tone 1	Tone 2	Støy + Tone 1	Støy + Tone 2
Senter 410 Hz Bredde 111 Hz	820 Hz 5 dB under støyen	410 Hz 5 dB under støyen		
				
			Ikke maskert	Maskert

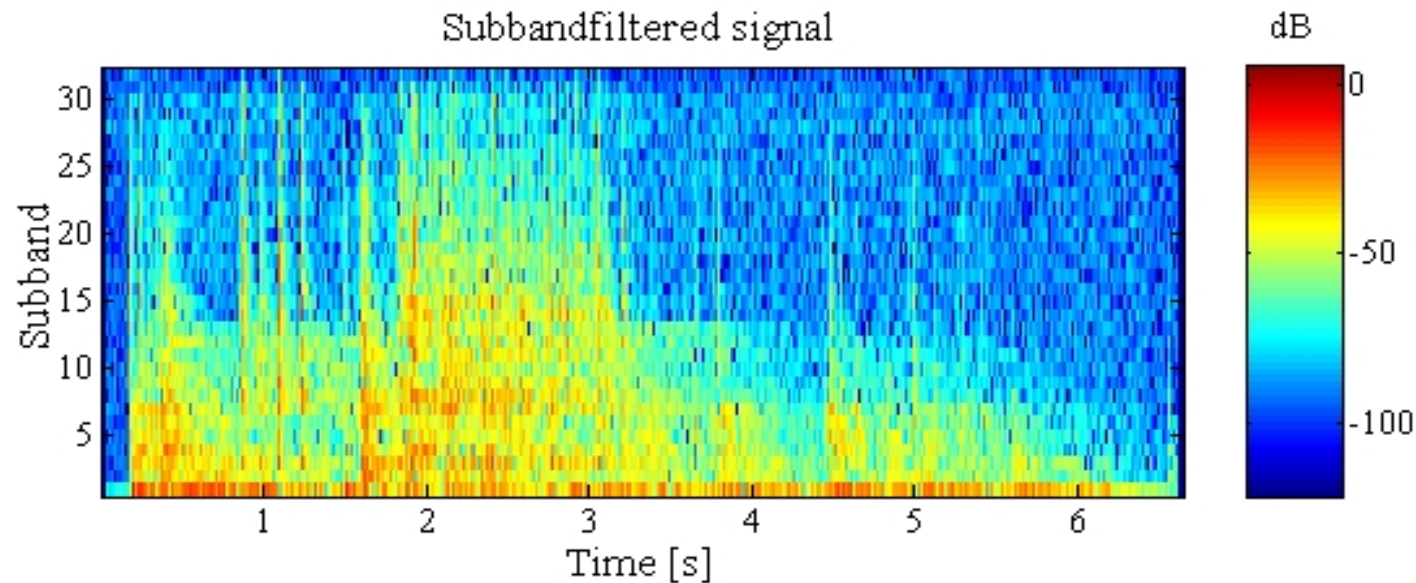
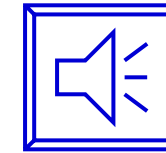
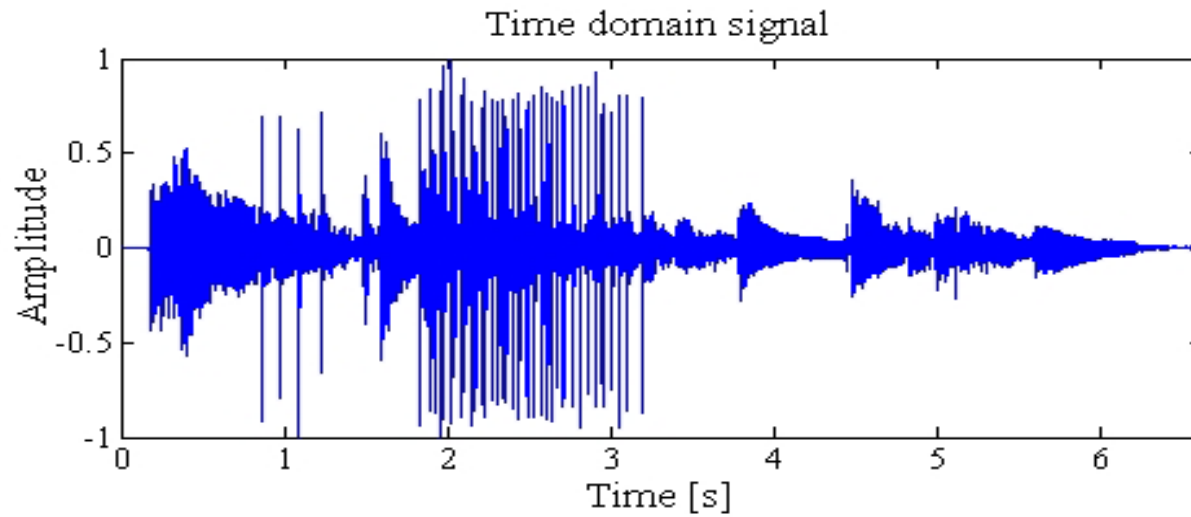
Eksempel 2: En tone kan maskere støy



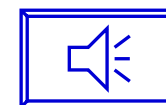
Vi kan ikke høre en filtrert støy som ligger i det samme kritiske bånd som en sinusoid, hvis lydtrykket er under en viss terskel.













Filtrert støy	Tone 1	Tone 2	Støy + Tone 1	Støy + Tone 2
Senter 1 kHz Bredde 162 Hz - 15 dB 	2 kHz 	1 kHz 		
			Ikke maskert	Maskert

Lydeksempel: Kastanjetter og gitar



Eksempler på kompresjon av lyd



Kompresjonsfaktor	2	4	8
Direkte kvantisering - kvantiseringsfeil (SQNR)	8 biter  	4 biter  	2 biter  
Nedsampling (halv samplingsfrekvens) og kvantisering	16 biter 	8 biter 	4 biter 
MP1 - kompresjonsfeil (SQNR)		4biter  	2 biter  

Digitalisering av lyd – oppsummering

- ❑ Et kontinuerlig lydsignal er en reell funksjon $y(t)$ av tiden t .
- ❑ Digitaliseringsprosessen består av tre enkle steg:
 1. Bestem samplingsintervallet T_s (bruk Nyquist-kriteriet!) og ta N diskrete sampler $y[n]$, $n=0,1,2,3, \dots, N-1$.
 2. Skalér verdien av alle samplene, for eksempel til verdiområdet 0–255 (8 biter).
 3. Kvantiser verdiene av de skalerte samplene ved å avrunde til nærmeste heltallsverdi (eller gå ned til nærmeste heltallsverdi).
- ❑ Legg merke til at vi ikke trenger å ta vare på verdien av tiden eller verdien av n for hvert sampel.
Så lenge vi lagrer dem etter hverandre og kjenner T_s , er tidspunktet for hvert sampel implisitt gitt.
- ❑ Vi kan spare plass ved å la være å lagre det vi ikke hører.