



Instituto Militar de Engenharia

Real Academia de Artilharia, Fortificação e Desenho-1792

$$\tan(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{B_{2n} 4^n (4^n - 1)}{(2n)!} x^{2n-1} \quad \text{para } |x| < \frac{\pi}{2}$$
$$\arcsen(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n (2n)!}{4^n (n!)^2 (2n+1)} x^{2n+1} \quad \text{para } |x| < 1$$
$$J_{\alpha}(x) = \sum_{m=0}^{\infty} \frac{(-1)^m}{m! \Gamma(m + \alpha + 1)} \left(\frac{x}{2}\right)^{2m + \alpha}$$

Detecção e localização em tempo real de fonte de sinais de áudio impulsivos

Paulo Prandel, Izabela Freire e José Apolinário Jr. (orientador)

IME – Rio de Janeiro, Brasil

Aerospace and Defense Day 2013 – São José dos Campos

11 de setembro de 2013



$$\tan(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{B_{2n} 4^n (4^n - 1)}{(2n)!} x^{2n-1} \quad \text{para } |x| < \frac{\pi}{2}$$
$$\arcsen(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n (2n)!}{4^n (n!)^2 (2n+1)} x^{2n+1} \quad \text{para } |x| < 1$$
$$J_{\alpha}(x) = \sum_{m=0}^{\infty} \frac{(-1)^m}{m! \Gamma(m + \alpha + 1)} \left(\frac{x}{2}\right)^{2m + \alpha}$$

Introdução

O Desafio

Implementar um sistema para a detecção e localização em tempo real de sinais de áudio impulsivos, especificamente os sinais de disparo de arma de fogo.

A Solução

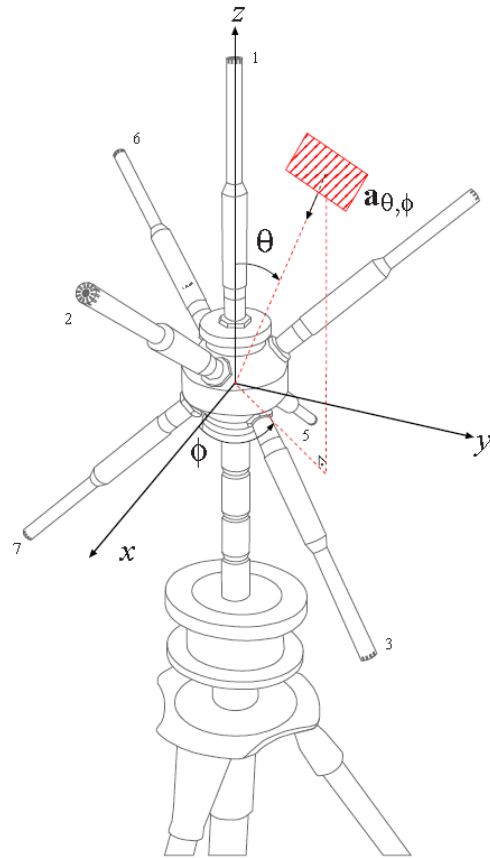
Utilizar hardware e software da National Instruments para a aquisição e processamento em tempo real de sinais de áudio captados por um arranjo de sete microfones, além de proporcionar uma interface gráfica com as respostas do sistema para o usuário final.



Instituto Militar de Engenharia
Real Academia de Artilharia, Fortificação e Desenho-1792

$$\tan(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{B_{2n} 4^n (4^n - 1)}{(2n)!} x^{2n-1} \quad \text{para } |x| < \frac{\pi}{2}$$
$$\arcsen(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n (2n)!}{4^n (n!)^2 (2n+1)} x^{2n+1} \quad \text{para } |x| < 1$$
$$J_{\alpha}(x) = \sum_{m=0}^{\infty} \frac{(-1)^m}{m! \Gamma(m + \alpha + 1)} \left(\frac{x}{2}\right)^{2m + \alpha}$$

Arranjo de microfones





$$\tan(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{B_{2n} 4^n (4^n - 1)}{(2n)!} x^{2n-1} \quad \text{para } |x| < \frac{\pi}{2}$$
$$\arcsen(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n (2n)!}{4^n (n!)^2 (2n+1)} x^{2n+1} \quad \text{para } |x| < 1$$
$$J_{\alpha}(x) = \sum_{m=0}^{\infty} \frac{(-1)^m}{m! \Gamma(m + \alpha + 1)} \left(\frac{x}{2}\right)^{2m + \alpha}$$

Definições

- **DoA:** *Direction of Arrival* - Direção de chegada do sinal de áudio impulsivo
- **TDoA:** *Time-difference of arrival* – Diferença do tempo de chegada do sinal de áudio entre dois microfones
- **Shockwave:** Onda sonora produzida por projéteis supersônicos
- **Muzzleblast:** Onda sonora produzida pela deflagração do cartucho na câmara do armamento

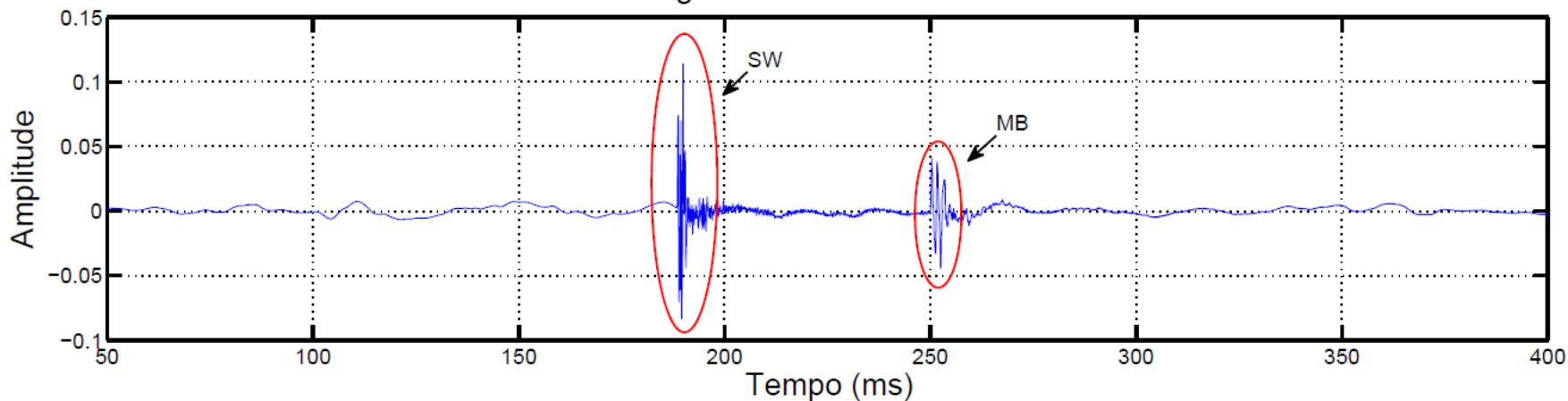


Instituto Militar de Engenharia
Real Academia de Artilharia, Fortificação e Desenho-1792

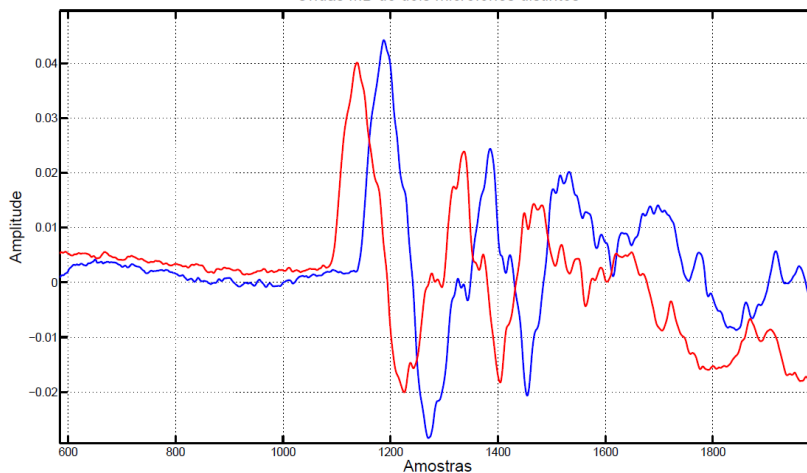
$$\tan(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{B_{2n} 4^n (4^n - 1)}{(2n)!} x^{2n-1} \quad \text{para } |x| < \frac{\pi}{2}$$
$$\arcsen(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n (2n)!}{4^n (n!)^2 (2n+1)} x^{2n+1} \quad \text{para } |x| < 1$$
$$J_{\alpha}(x) = \sum_{m=0}^{\infty} \frac{(-1)^m}{m! \Gamma(m + \alpha + 1)} \left(\frac{x}{2}\right)^{2m + \alpha}$$

Sinais impulsivos

Sinal gravado a 300m do atirador



Ondas MB de dois microfones distintos





$$\tan(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{B_{2n} 4^n (4^n - 1)}{(2n)!} x^{2n-1} \quad \text{para } |x| < \frac{\pi}{2}$$
$$\arcsen(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n (2n)!}{4^n (n!)^2 (2n+1)} x^{2n+1} \quad \text{para } |x| < 1$$
$$J_{\alpha}(x) = \sum_{m=0}^{\infty} \frac{(-1)^m}{m! \Gamma(m + \alpha + 1)} \left(\frac{x}{2}\right)^{2m + \alpha}$$

Estimação de DoA

- Tiro é gravado (arranjo de microfones)
- Cada sinal é pré-amplificado
- Cada sinal é digitalizado
- 7 sinais digitais estão disponíveis (para processamento)



$$\tan(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{B_{2n} 4^n (4^n - 1)}{(2n)!} x^{2n-1} \quad \text{para } |x| < \frac{\pi}{2}$$

$$\arcsen(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n (2n)!}{4^n (n!)^2 (2n+1)} x^{2n+1} \quad \text{para } |x| < 1$$

$$J_{\alpha}(x) = \sum_{m=0}^{\infty} \frac{(-1)^m}{m! \Gamma(m + \alpha + 1)} \left(\frac{x}{2}\right)^{2m + \alpha}$$

Estimação de DoA (cont.)

- Queremos estimar os ângulos ϕ e θ
- Vetor DoA: $\mathbf{a}_{\theta, \phi} = \begin{bmatrix} -\sin \theta \cos \phi & -\sin \theta \sin \phi & -\cos \theta \end{bmatrix}^T$

- Conhecemos todos os TDoAs:

$$\bar{\tau}_{ij} = \frac{d_{ij}}{v_{sound}} = \frac{\mathbf{a}_{\theta, \phi}^T \mathbf{p}_i - \mathbf{a}_{\theta, \phi}^T \mathbf{p}_j}{v_{sound}} = \mathbf{a}_{\theta, \phi}^T \Delta \mathbf{p}_{ij}$$

- Minimizamos uma função custo

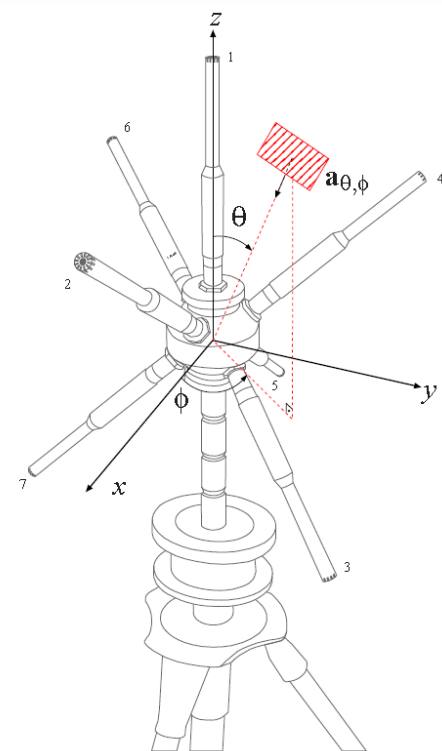
$$\xi(\theta, \phi) = (\bar{\tau}_{12} - \Delta \mathbf{p}_{12}^T \mathbf{a}_{\theta, \phi})^2 + \cdots + (\bar{\tau}_{(N-1)N} - \Delta \mathbf{p}_{(N-1)N}^T \mathbf{a}_{\theta, \phi})^2$$

- ... e resolvemos por mínimos quadrados

$$\mathbf{a}_{DOA} = \mathbf{A}^{-1} \mathbf{b}$$

$$\mathbf{A} = \Delta \mathbf{p}_{12} \Delta \mathbf{p}_{12}^T + \cdots + \Delta \mathbf{p}_{(N-1)N} \Delta \mathbf{p}_{(N-1)N}^T$$

$$\mathbf{b} = \bar{\tau}_{12} \Delta \mathbf{p}_{12} + \cdots + \bar{\tau}_{(N-1)N} \Delta \mathbf{p}_{(N-1)N}$$





$$\tan(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{B_{2n} 4^n (4^n - 1)}{(2n)!} x^{2n-1} \quad \text{para } |x| < \frac{\pi}{2}$$
$$\arcsen(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n (2n)!}{4^n (n!)^2 (2n+1)} x^{2n+1} \quad \text{para } |x| < 1$$
$$J_{\alpha}(x) = \sum_{m=0}^{\infty} \frac{(-1)^m}{m! \Gamma(m + \alpha + 1)} \left(\frac{x}{2}\right)^{2m + \alpha}$$

Estimação de DoA (cont.)

- Precisamos de:
 - ✓ Amostragem simultânea
 - ✓ Alta frequência de amostragem
 - ✓ Processamento em tempo real
 - ✓ Funções de alto nível
 - ✓ Robustez
 - ✓ Fazer tudo em 3 meses

COMO??



Instituto Militar de Engenharia
Real Academia de Artilharia, Fortificação e Desenho-1792

$$\tan(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{B_{2n} 4^n (4^n - 1)}{(2n)!} x^{2n-1} \quad \text{para } |x| < \frac{\pi}{2}$$
$$\arcsen(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n (2n)!}{4^n (n!)^2 (2n+1)} x^{2n+1} \quad \text{para } |x| < 1$$
$$J_{\alpha}(x) = \sum_{m=0}^{\infty} \frac{(-1)^m}{m! \Gamma(m + \alpha + 1)} \left(\frac{x}{2}\right)^{2m + \alpha}$$

A IMPLEMENTAÇÃO EM LABVIEW





$$\tan(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{B_{2n} 4^n (4^n - 1)}{(2n)!} x^{2n-1} \quad \text{para } |x| < \frac{\pi}{2}$$
$$\arcsen(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n (2n)!}{4^n (n!)^2 (2n+1)} x^{2n+1} \quad \text{para } |x| < 1$$
$$J_{\alpha}(x) = \sum_{m=0}^{\infty} \frac{(-1)^m}{m! \Gamma(m + \alpha + 1)} \left(\frac{x}{2}\right)^{2m + \alpha}$$

Hardware e software utilizados

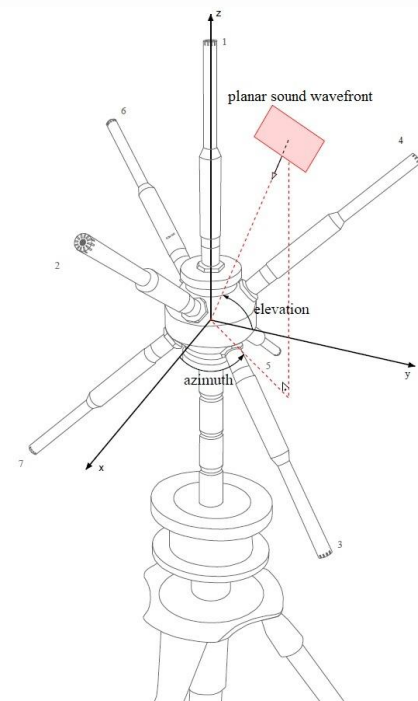
- NI cRIO-9022, controladora de tempo real
- NI cRIO-9112, chassi de oito slots reconfigurável com FPGA embarcado
- Dois NI 9234, módulos de aquisição simultânea (A/D)
- NI LabVIEW 2012
- LabVIEW 2012 Real Time Module
- LabVIEW 2012 FPGA Module



Instituto Militar de Engenharia
Real Academia de Artilharia, Fortificação e Desenho-1792

$$\tan(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{B_{2n} 4^n (4^n - 1)}{(2n)!} x^{2n-1} \quad \text{para } |x| < \frac{\pi}{2}$$
$$\arcsen(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n (2n)!}{4^n (n!)^2 (2n+1)} x^{2n+1} \quad \text{para } |x| < 1$$
$$J_{\alpha}(x) = \sum_{m=0}^{\infty} \frac{(-1)^m}{m! \Gamma(m + \alpha + 1)} \left(\frac{x}{2}\right)^{2m + \alpha}$$

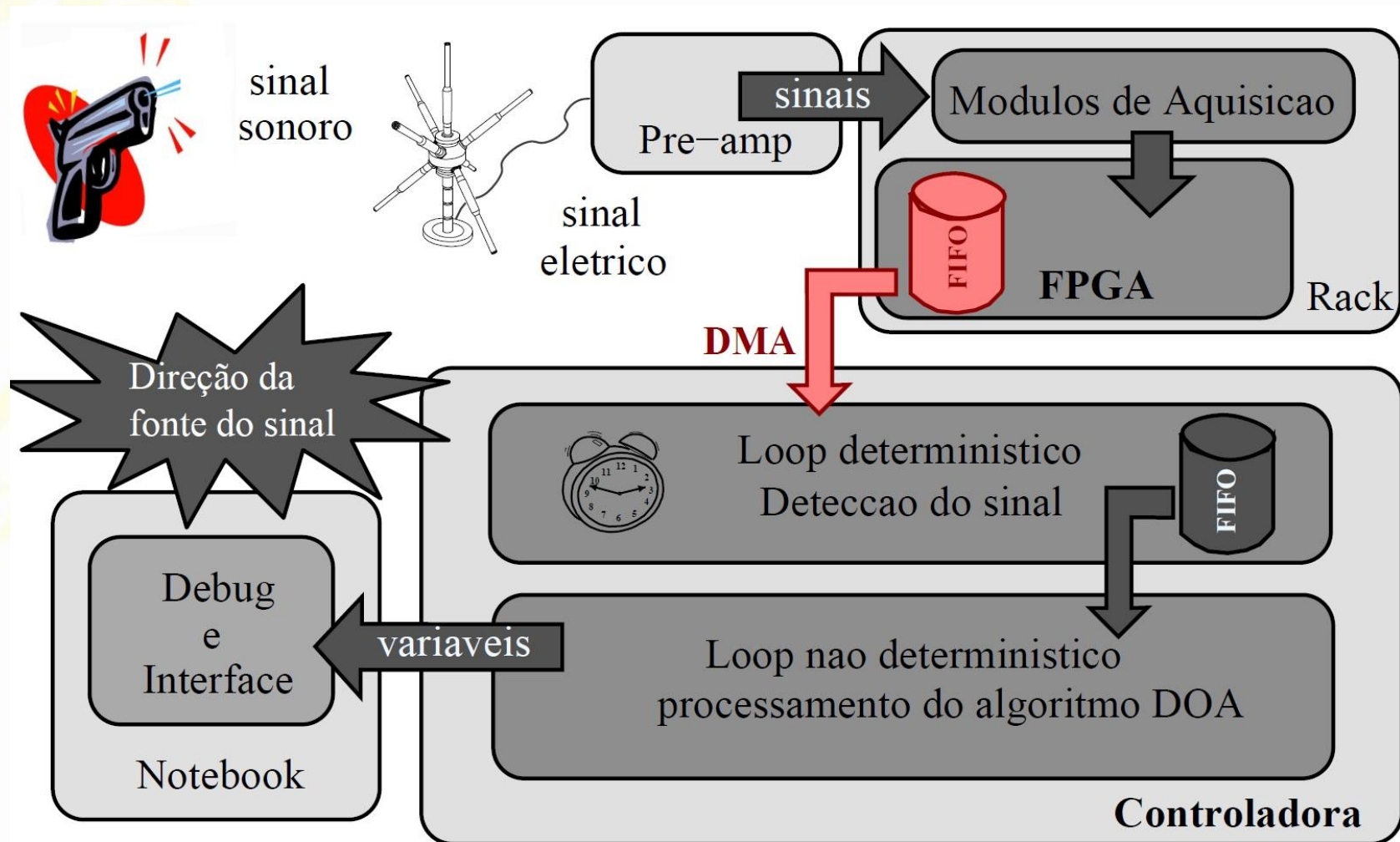
O setup





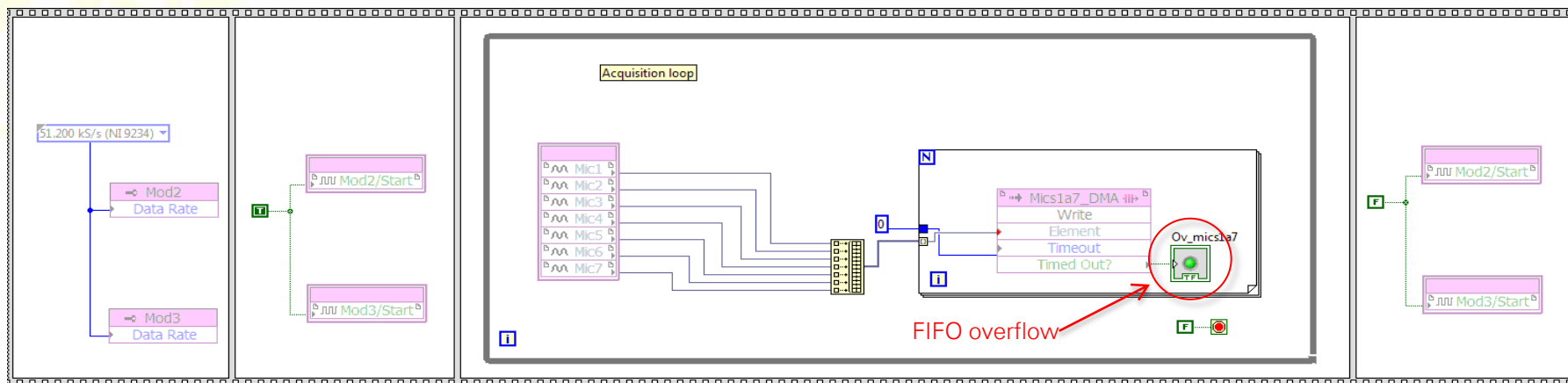
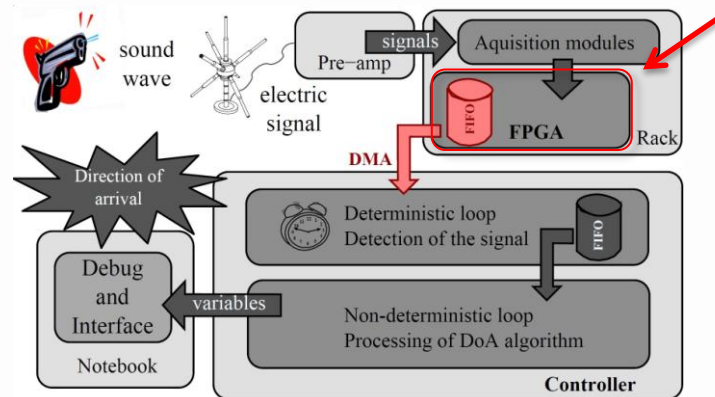
$$\tan(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{B_{2n} 4^n (4^n - 1)}{(2n)!} x^{2n-1} \quad \text{para } |x| < \frac{\pi}{2}$$
$$\arcsen(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n (2n)!}{4^n (n!)^2 (2n+1)} x^{2n+1} \quad \text{para } |x| < 1$$
$$J_{\alpha}(x) = \sum_{m=0}^{\infty} \frac{(-1)^m}{m! \Gamma(m + \alpha + 1)} \left(\frac{x}{2}\right)^{2m + \alpha}$$

Visão geral



$$\begin{aligned} \tan(x) &= \sum_{n=1}^{\infty} \frac{B_{2n} 4^n (4^n - 1)}{(2n)!} x^{2n-1} \quad \text{para } |x| < \frac{\pi}{2} \\ \arcsen(x) &= \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n (2n)!}{4^n (n!)^2 (2n+1)} x^{2n+1} \quad \text{para } |x| < 1 \\ J_{\alpha}(x) &= \sum_{m=0}^{\infty} \frac{(-1)^m}{m! \Gamma(m + \alpha + 1)} \left(\frac{x}{2}\right)^{2m+\alpha} \end{aligned}$$

- FPGA: Aquisição e enfileiramento

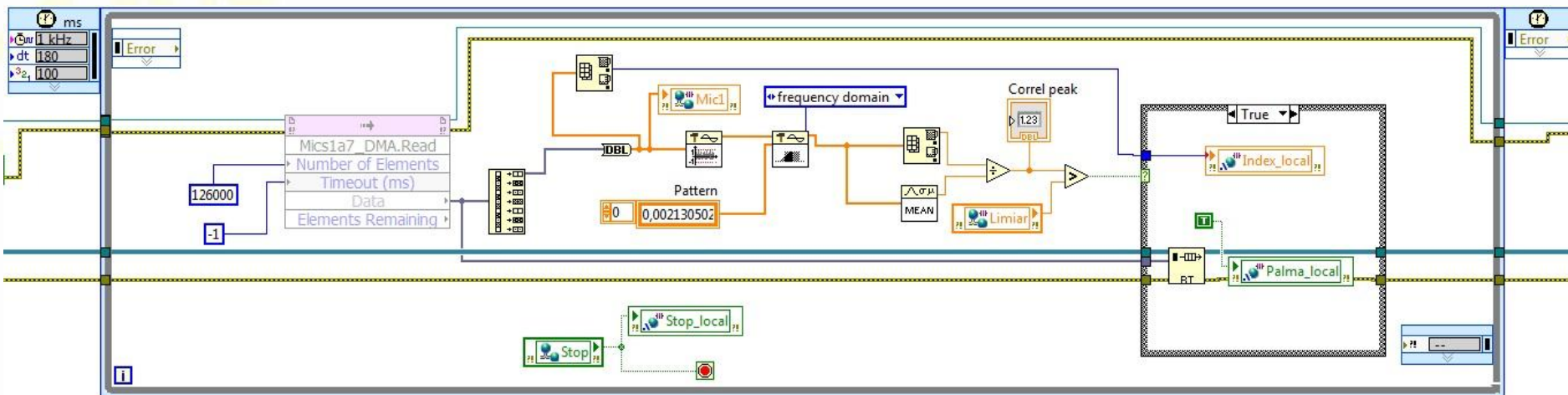
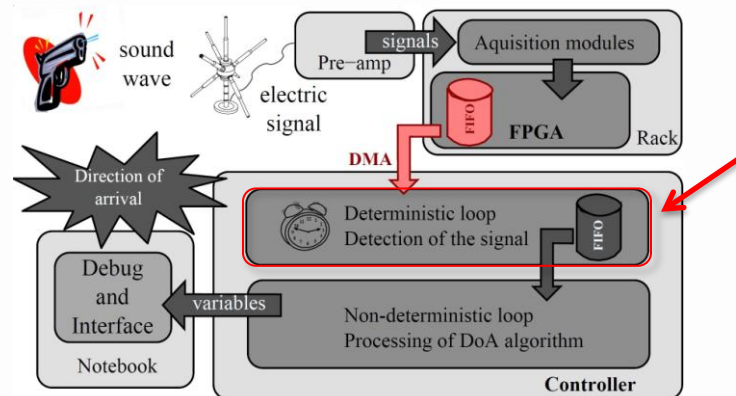




$$\tan(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{B_{2n} 4^n (4^n - 1)}{(2n)!} x^{2n-1} \quad \text{para } |x| < \frac{\pi}{2}$$
$$\arcsen(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n (2n)!}{4^n (n!)^2 (2n+1)} x^{2n+1} \quad \text{para } |x| < 1$$
$$J_{\alpha}(x) = \sum_{m=0}^{\infty} \frac{(-1)^m}{m! \Gamma(m + \alpha + 1)} \left(\frac{x}{2}\right)^{2m + \alpha}$$

LabVIEW VIs

- Detecção em tempo real: loop determinístico

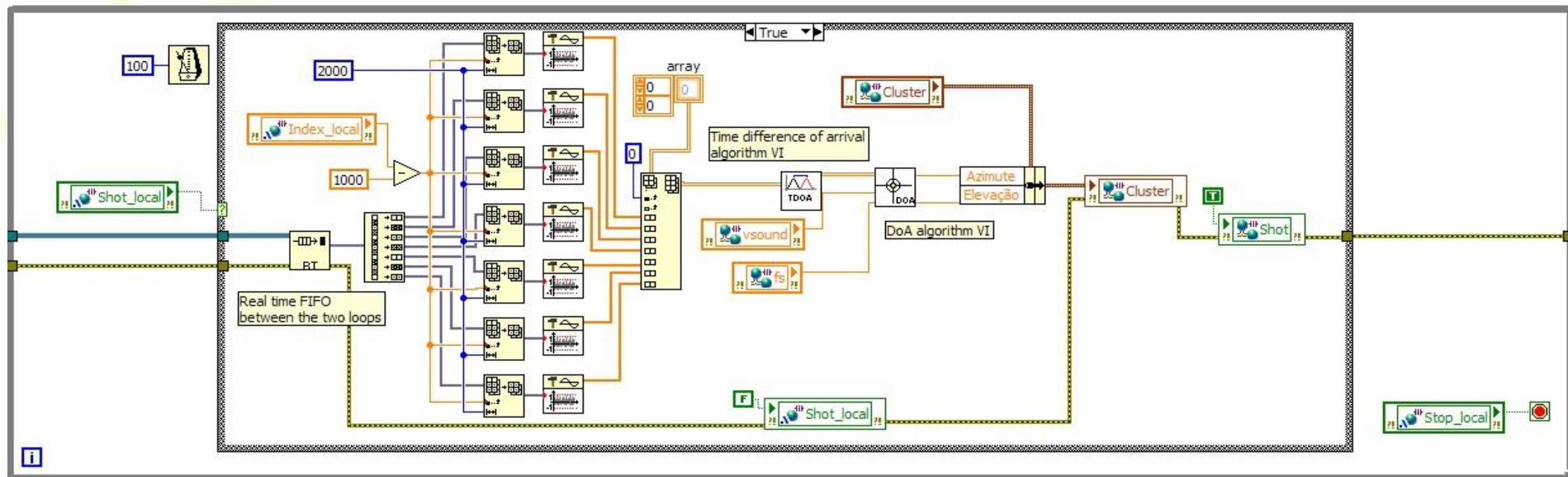
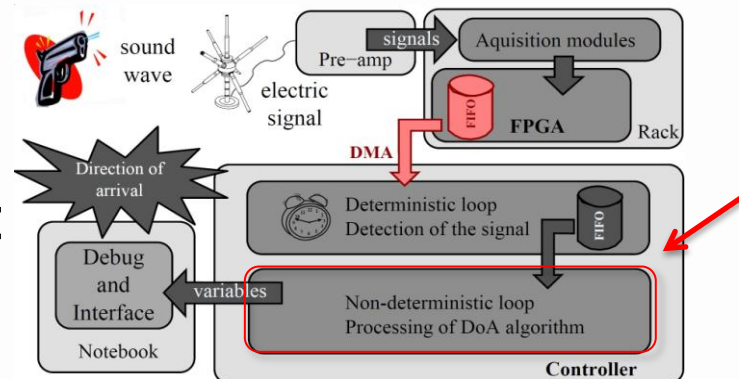




$$\tan(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{B_{2n} 4^n (4^n - 1)}{(2n)!} x^{2n-1} \quad \text{para } |x| < \frac{\pi}{2}$$
$$\arcsen(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n (2n)!}{4^n (n!)^2 (2n+1)} x^{2n+1} \quad \text{para } |x| < 1$$
$$J_{\alpha}(x) = \sum_{m=0}^{\infty} \frac{(-1)^m}{m! \Gamma(m + \alpha + 1)} \left(\frac{x}{2}\right)^{2m + \alpha}$$

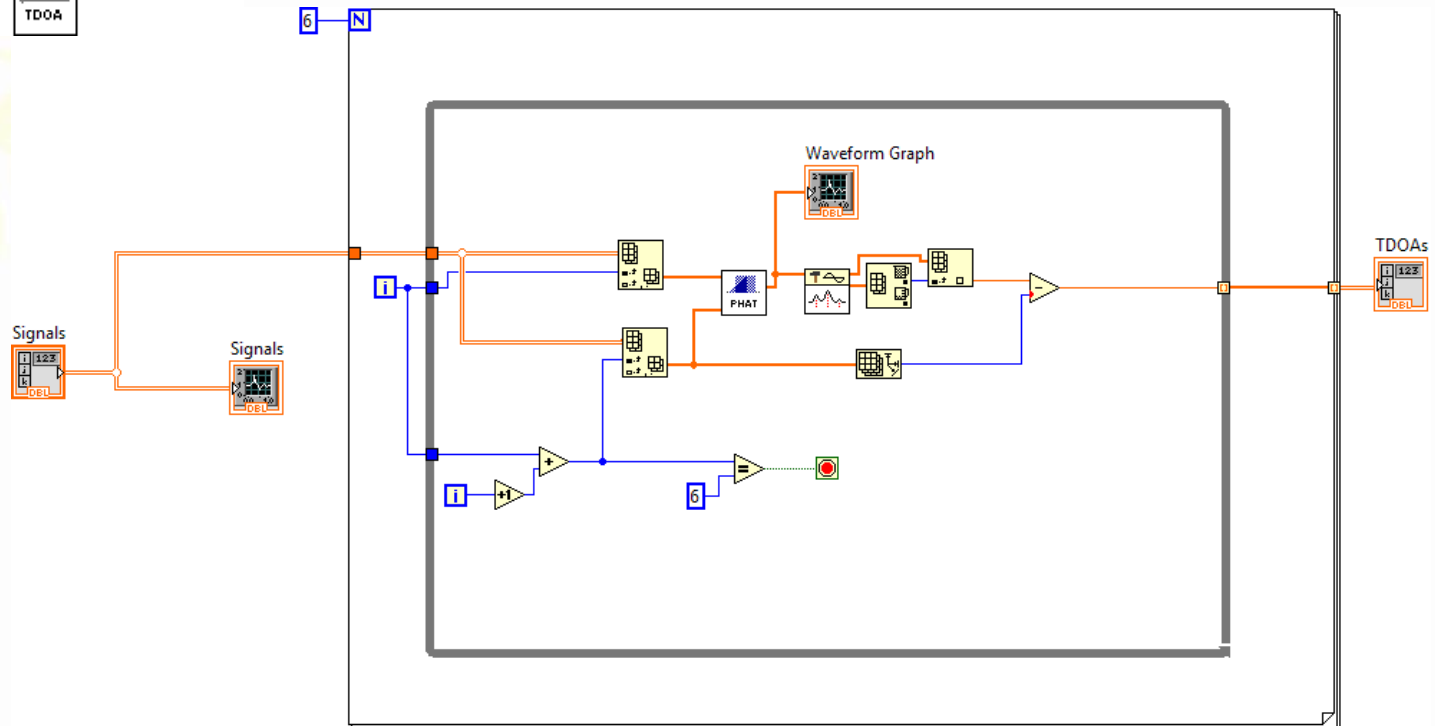
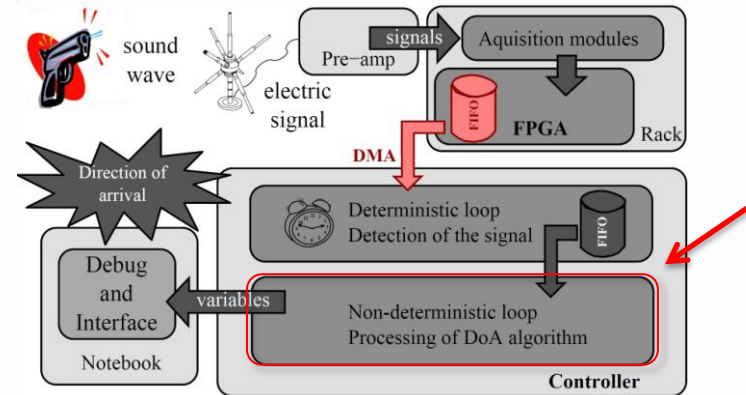
LabVIEW VIs

- Processamento do algoritmo DoA:
loop não determinístico



$$\begin{aligned} \tan(x) &= \sum_{n=0}^{\infty} \frac{B_{2n} 4^n (4^n - 1)}{(2n)!} x^{2n-1} \quad \text{para } |x| < \frac{\pi}{2} \\ \arcsin(x) &= \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n (2n)!}{4^n (n!)^2 (2n+1)} x^{2n+1} \quad \text{para } |x| < 1 \\ J_{\alpha}(x) &= \sum_{m=0}^{\infty} \frac{(-1)^m}{m! \Gamma(m + \alpha + 1)} \left(\frac{x}{2}\right)^{2m+\alpha} \end{aligned}$$

- Diferença do tempo de chegada (TDoA)

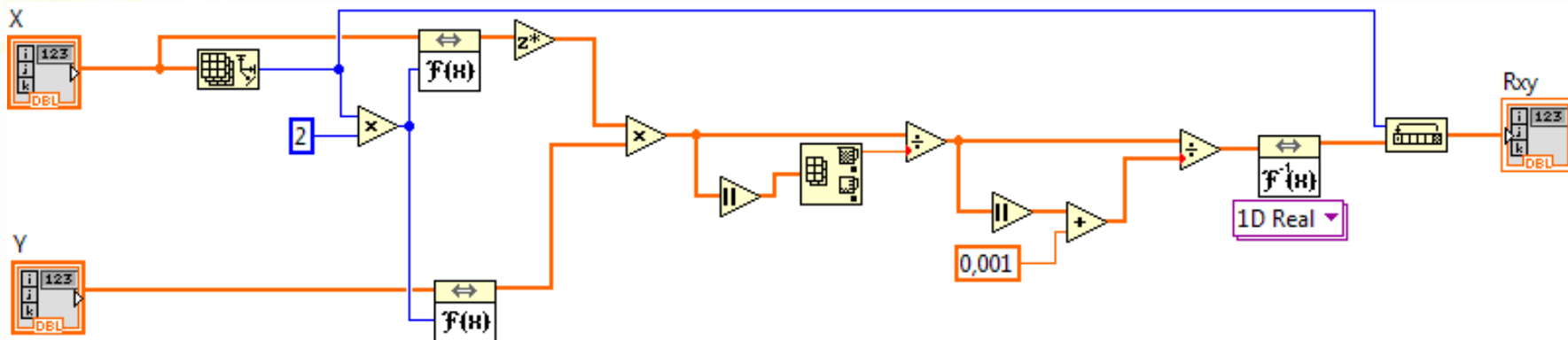
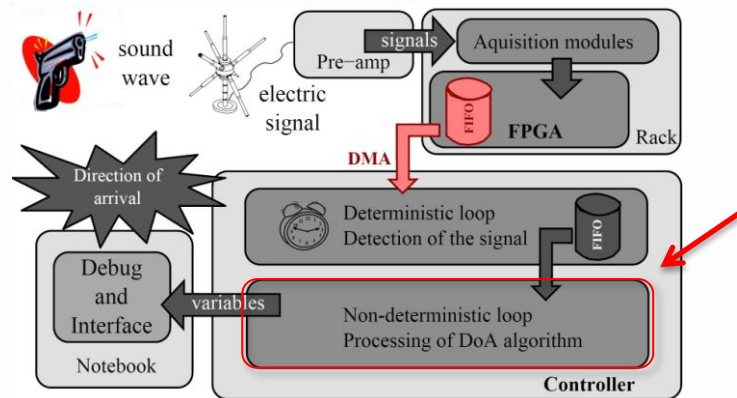




$$\tan(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{B_{2n} 4^n (4^n - 1)}{(2n)!} x^{2n-1} \quad \text{para } |x| < \frac{\pi}{2}$$
$$\arcsen(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n (2n)!}{4^n (n!)^2 (2n+1)} x^{2n+1} \quad \text{para } |x| < 1$$
$$J_{\alpha}(x) = \sum_{m=0}^{\infty} \frac{(-1)^m}{m! \Gamma(m + \alpha + 1)} \left(\frac{x}{2}\right)^{2m + \alpha}$$

LabVIEW VIs

- Correlação cruzada generalizada com transformada de fase

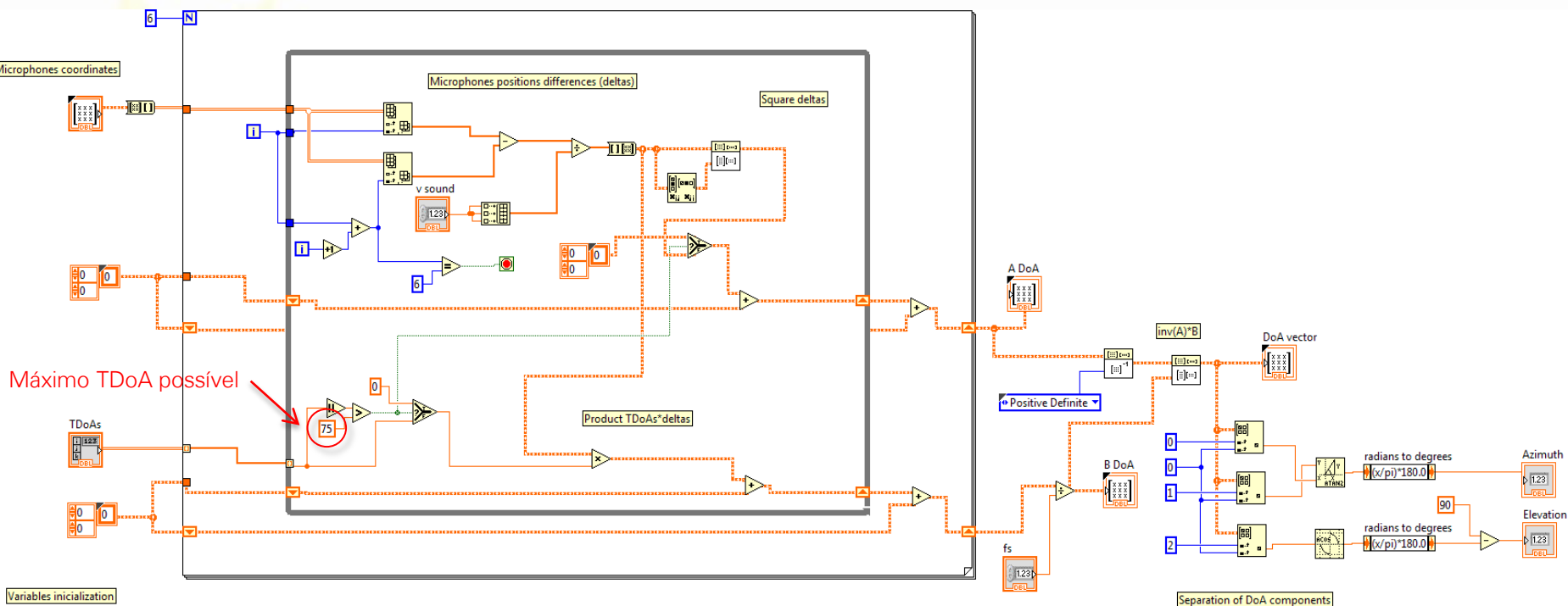
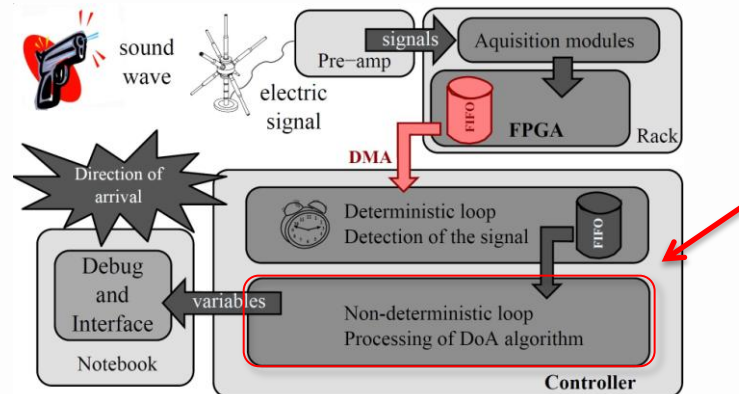
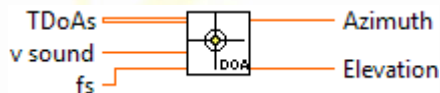




$$\tan(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{B_{2n} 4^n (4^n - 1)}{(2n)!} x^{2n-1} \quad \text{para } |x| < \frac{\pi}{2}$$
$$\arcsen(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n (2n)!}{4^n (n!)^2 (2n+1)} x^{2n+1} \quad \text{para } |x| < 1$$
$$J_{\alpha}(x) = \sum_{m=0}^{\infty} \frac{(-1)^m}{m! \Gamma(m + \alpha + 1)} \left(\frac{x}{2}\right)^{2m + \alpha}$$

LabVIEW VIs

■ Direção de chegada (DoA)



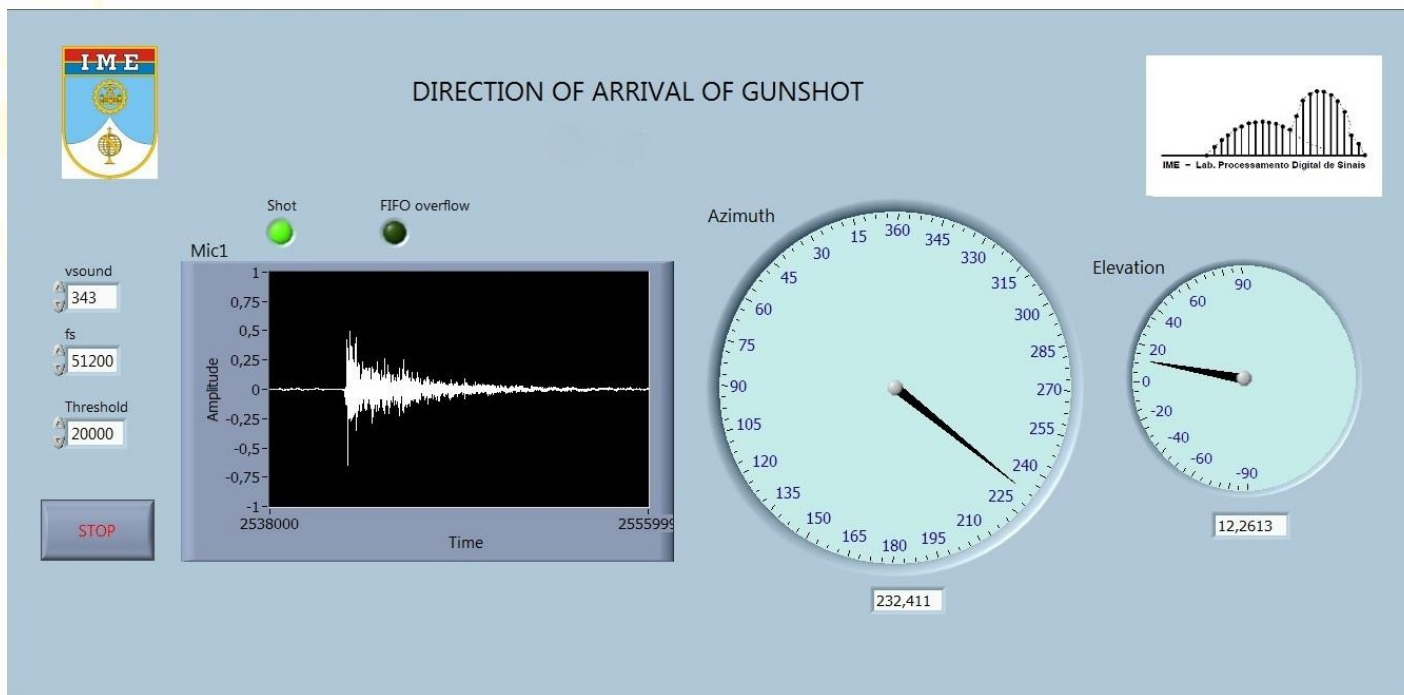
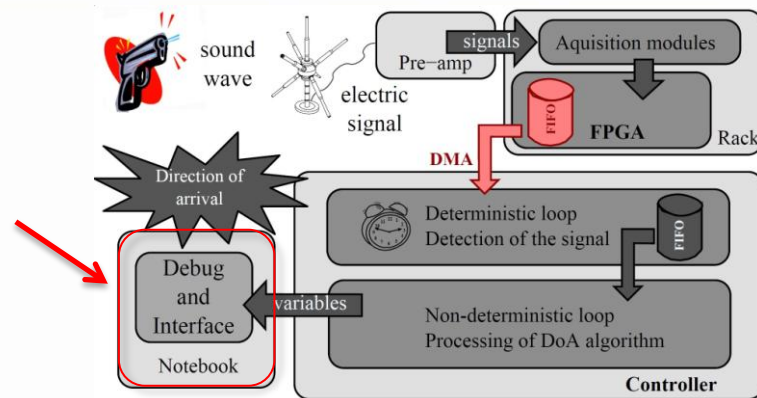


Instituto Militar de Engenharia
Real Academia de Artilharia, Fortificação e Desenho-1792

$$\tan(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{B_{2n} 4^n (4^n - 1)}{(2n)!} x^{2n-1} \quad \text{para } |x| < \frac{\pi}{2}$$
$$\arcsen(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n (2n)!}{4^n (n!)^2 (2n+1)} x^{2n+1} \quad \text{para } |x| < 1$$
$$J_{\alpha}(x) = \sum_{m=0}^{\infty} \frac{(-1)^m}{m! \Gamma(m + \alpha + 1)} \left(\frac{x}{2}\right)^{2m + \alpha}$$

LabVIEW VIs

- Interface





Instituto Militar de Engenharia

Real Academia de Artilharia, Fortificação e Desenho-1792

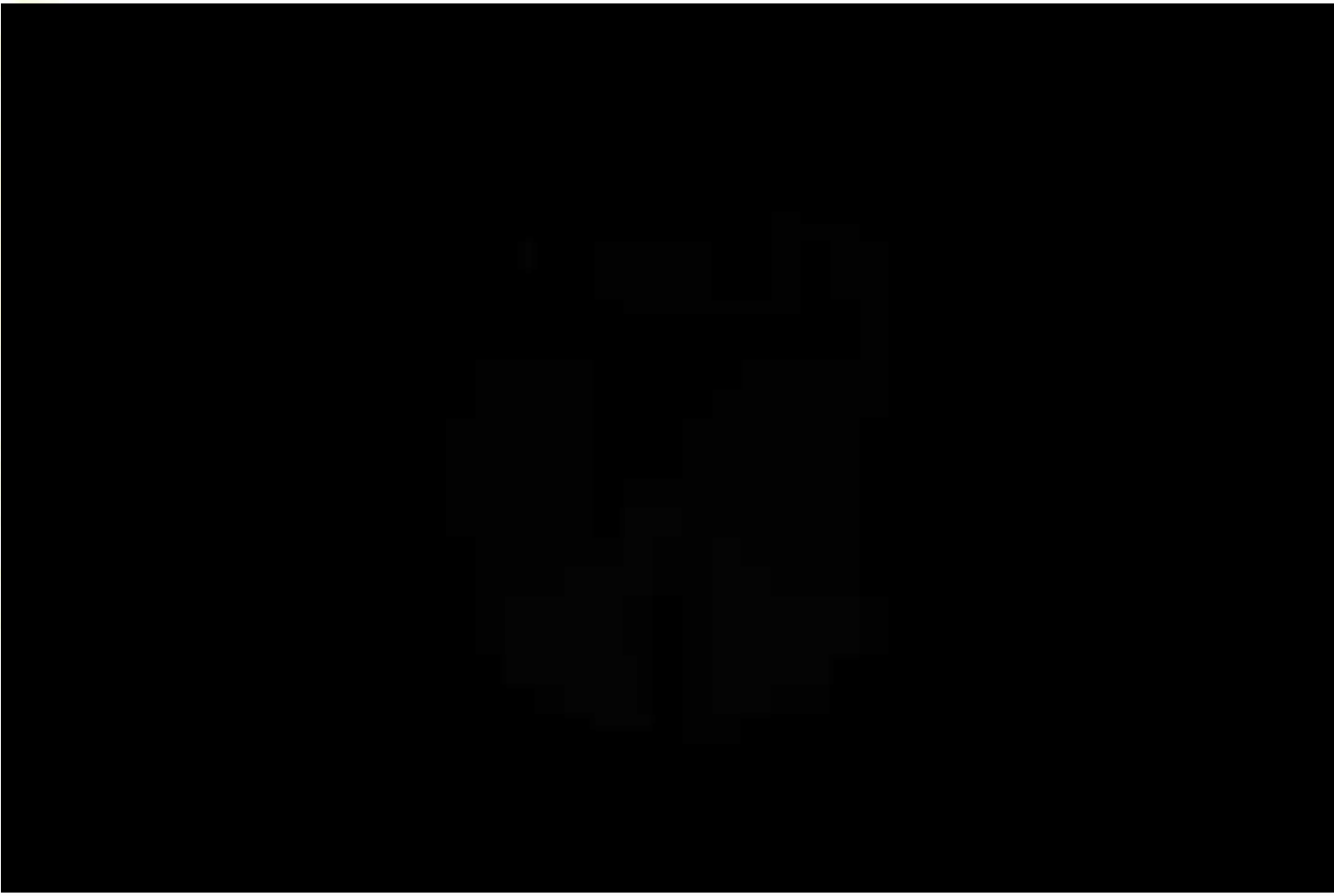
$$\tan(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{B_{2n} 4^n (4^n - 1)}{(2n)!} x^{2n-1} \quad \text{para } |x| < \frac{\pi}{2}$$
$$\arcsen(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n (2n)!}{4^n (n!)^2 (2n+1)} x^{2n+1} \quad \text{para } |x| < 1$$
$$J_{\alpha}(x) = \sum_{m=0}^{\infty} \frac{(-1)^m}{m! \Gamma(m + \alpha + 1)} \left(\frac{x}{2}\right)^{2m + \alpha}$$

Vídeo demonstrativo



Instituto Militar de Engenharia
Real Academia de Artilharia, Fortificação e Desenho-1792

$$\tan(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{B_{2n} 4^n (4^n - 1)}{(2n)!} x^{2n-1} \quad \text{para } |x| < \frac{\pi}{2}$$
$$\arcsen(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n (2n)!}{4^n (n!)^2 (2n+1)} x^{2n+1} \quad \text{para } |x| < 1$$
$$J_{\alpha}(x) = \sum_{m=0}^{\infty} \frac{(-1)^m}{m! \Gamma(m + \alpha + 1)} \left(\frac{x}{2}\right)^{2m + \alpha}$$





$$\tan(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{B_{2n} 4^n (4^n - 1)}{(2n)!} x^{2n-1} \quad \text{para } |x| < \frac{\pi}{2}$$
$$\arcsen(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n (2n)!}{4^n (n!)^2 (2n+1)} x^{2n+1} \quad \text{para } |x| < 1$$
$$J_{\alpha}(x) = \sum_{m=0}^{\infty} \frac{(-1)^m}{m! \Gamma(m + \alpha + 1)} \left(\frac{x}{2}\right)^{2m+\alpha}$$

Conclusão

- Este projeto abordou um importante problema de segurança pública
- A estimação de DoA de sinais de arma de fogo pode ser utilizada tanto no cenário de segurança pública quanto em conflitos armados (*snipers*)
- Os *hardwares* e *software* da NI utilizados neste projeto permitiram a sua realização com sucesso em um tempo reduzido (3 meses)
- A análise dos dois sinais componentes (*muzzleblast* e *shockwave*) de um disparo supersônico será incluída (próximo passo)
- Seleções inteligentes de pares de microfones para a estimação da DoA estão sendo estudadas



Instituto Militar de Engenharia
Real Academia de Artilharia, Fortificação e Desenho-1792

$$\tan(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{B_{2n} 4^n (4^n - 1)}{(2n)!} x^{2n-1} \quad \text{para } |x| < \frac{\pi}{2}$$
$$\arcsen(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n (2n)!}{4^n (n!)^2 (2n+1)} x^{2n+1} \quad \text{para } |x| < 1$$
$$J_{\alpha}(x) = \sum_{m=0}^{\infty} \frac{(-1)^m}{m! \Gamma(m + \alpha + 1)} \left(\frac{x}{2}\right)^{2m + \alpha}$$

- ✓ Vencedor do IX Concurso Acadêmico NI Brasil - Melhores aplicações acadêmicas em projeto gráfico de sistemas - 2012

- ✓ Finalista no *Students Design Competition* 2013 - NIWeek - Austin – TX





Instituto Militar de Engenharia
Real Academia de Artilharia, Fortificação e Desenho-1792

$$\tan(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{B_{2n} 4^n (4^n - 1)}{(2n)!} x^{2n-1} \quad \text{para } |x| < \frac{\pi}{2}$$
$$\arcsen(x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n (2n)!}{4^n (n!)^2 (2n+1)} x^{2n+1} \quad \text{para } |x| < 1$$
$$J_{\alpha}(x) = \sum_{m=0}^{\infty} \frac{(-1)^m}{m! \Gamma(m + \alpha + 1)} \left(\frac{x}{2}\right)^{2m + \alpha}$$

Obrigado !!!