



Техничко решење

Акустичка камера на беспилотној летици за снимање догађаја у далеком пољу

Аутори:

**Ива Салом, Дејан Тодоровић, Владимир Челебић,
Горан Димић, Мирјана Михајловић,
Милица Раичковић**

Година: 2023.

Корисник:

**Пограничне полиције Грчке, Бугарске, Румуније,
Молдавије**

**Европска агенција за граничну и обалску стражу –
Frontex**

Начин коришћења:

Надгледање пограничних подручја

Рецензенти:



ТЕХНИЧКО РЕШЕЊЕ

Назив	Акустичка камера на беспилотној летици за снимање догађаја у далеком пољу
Аутори	Ива Салом, Дејан Тодоровић, Владимир Челебић, Горан Димић, Мирјана Михајловић, Милица Раичковић Институт „Михајло Пупин“, Београд Dirigent Acoustics d.o.o.
Категорија	Ново техничко решење (метода) примењено на међународном нивоу (M81) Доказ: M21
Кључне речи	акустички сензор, микрофонски низ, <i>beamforming</i> , мултисензорски систем, UAV (<i>Unmanned Aerial Vehicle</i>)

За кога је решење рађено (правно лице или грана привреде):

Техничко решење је рађено у оквиру пројекта BorderUAS (883272) *Semi-autonomous border surveillance platform combining next generation unmanned aerial vehicles with ultra-high-resolution multi-sensor surveillance payload* кроз *Horizon 2020 – Research and Innovation Framework Programme*

Година када је решење компетирано:

2023.

Година када је почело да се примењује и од кога:

Примена техничког решења је почела у 2023. години.

Корисници: Пограничне полиције Грчке, Бугарске, Румуније, Молдавије, Европска агенција за граничну и обалску стражу – *Frontex*

Област и научна дисциплина на коју се техничко решење односи:

Техничко-технолошке науке, електроника, телекомуникације, информационе-технологије

Рецензенти техничког решења:

Технички елаборат:

- Проблем који се техничким решењем решава
- Стање решености тог проблема у свету
- Опис техничког решења са карактеристикама, укључујући пратеће илустрације и техничке цртеже
- Референце
- Допринос аутора
- Рецензије техничког решења

ТЕХНИЧКИ ЕЛАБОРАТ

Проблем који се техничким решењем решава

Детекција и мониторинг извора звука из ваздуха је технологија која је реализована у овом техничком решењу и може се примењивати у различитим областима.

У савременом свету загађење буком је постао значајан проблем, јер утиче на психичко и физичко здравље људи тако да се на светском нивоу све већа пажња посвећује мерама заштите од буке, а у склопу тога и методама за детекцију и класификацију извора буке. У ЕУ, загађење буком је регулисано Директивом о буци у животној средини 2002/49/ЕС [1], која анализира четири кључне области везане за процену и управљање буком у животној средини у државама чланицама: стратешко мапирање буке, процену изложености становништва, акционе планови у циљу контроле буке и доступност података јавности. Стога се од држава чланица захтева да спроводе мониторинг буке, објављују стратешке мапе буке за градове, индустријске области и саобраћајнице. Стратешко мапирање буке се тренутно врши уношењем модела извора буке, конфигурације терена, објеката и услова простирања звука у нумеричке симулације које генеришу предвиђање просечних нивоа буке на фасадама стамбених зграда. Међутим, пракса је показала да овако добијени резултати могу бити доста непрецизни и одступати за чак 7 – 10 dB од измерених вредности, што може проузроковати прекомерну или недовољну употребу заштитних мера. У случају индустријске буке, стандардно се врше мерења инструментима на терену, на основу којих се дефинишу звучне снаге извора буке. На овај начин могуће је да се неки од извора буке не региструју или погрешно процене, посебно када постоји више значајних извора буке на једној конструкцији. Такође, оваква мерења не дају информације о усмерености извора буке, што је битан параметар за примену адекватних мера за смањење нивоа буке. Снимање буке из ваздуха омогућило би детаљно мапирање и карактеризацију свих извора буке и лаку интеграцију у географске информационе системе (GIS) [2],[3].

Снимање звука из ваздуха може се користити за праћење и истраживање дивљих животиња. Праћење дивљих животиња је важно за очување врста, кроз анализу образаца понашања, исхране, парења и миграције животиња. Праћење дивљих животиња се данас изводи помоћу мреже микрофона, монтираних најчешће на дрвећу, али овакав приступ има многе недостатке, као што су ниска резолуција, захтевна инсталација, као и сложено прикупљање и обрада података [4]. Снимање звукова животиња из ваздуха омогућило би лакши приступ великом броју локација, чак и тешко доступним, аутоматизовано прикупљање података и надгледање у реалном времену.

Снимање звука из ваздуха може бити од изузетне помоћи у надгледању пре свега тешко приступачног терена у спасилачким мисијама, као у надгледању државних граница за детекцију илегалних прелазака људи и робе. Илегални преласци границе су све већи проблем, који се посебно осећа у Европи. Према поацима Европске агенције за граничну и обалску стражу – *Frontex*, укупан број илегалних прелазака границе у 2021. години био је близу 200.000 [5]. Ови бројеви су поново у порасту и теже ка рекордном броју илегалних прелазака пре пандемије од више од пола милиона годишње.

Акустичка камера описана у овом техничком решењу је део мултисензорског система, који се развија у оквиру Европског пројекта H2020 BorderUAS [6] у циљу побољшања безбедности граничних подручја. Основна идеја пројекта је реализација самосталне

беспилотне летилице опремљене мултисензорским системом велике резолуције са основном наменом континуалног надзора пограничних подручја из ваздуха, где се предност огледа посебно у надгледању неприступачног терена, с циљем откривања илегалних прелазака, кријумчарења, као и примени током спасилачких мисија. Пројекат укључује и земаљску инфраструктуру пограничних полиција (командно-котролни центар – *Command & Control C2*), иновативне моделе података, као и напредну обраду, анализу са класификацијом и складиштење велике количине аудио и видео података.

Стање решености тог проблема у свету

Акустичка камера је једна од могућих примена микрофонског низа, начешће у комбинацији са видео камером. Визуелизација звучног поља врши се применом одређеног алгорита за просторно-временску обраду сигнала са микрофонског низа, и преклапањем добијене акустичке мапе сниманог подручја са снимком са видео камере.

Од како се 2001. године појавила прва акустичка камера на тржишту [7], креће нагли развој ове технологије, тако да данас акустичка камера представља модеран инжењерски алат који се, кроз идентификацију и утврђивање положаја извора звука, као и квантификовање и анализу појединачних извора звука, све више користи за различите намене: за одређивање и карактеризацију извора буке, у анализи акустике просторија, за испитивање звучне изолације, за утврђивање кварова у индустријским постројењима (детекцијом/праћењем поремећаја звучног поља), приликом дизајнирања и тестирања возила (ауто-индустрија, авио-индустрија), у роботским системима итд. [8]-[11]. Као последица тога, данас је на тржишту доступан велики број акустичких камера различитих карактеристика и реализација, у зависности од примене [7],[12]-[16].

Микрофонски низови се састоје од одређеног броја микрофона просторно распоређених на одговарајући начин. Конфигурација микрофонског низа утиче на резултате обраде снимљених сигнала [8]: фреквенцијски опсег, просторну резолуцију, селективност (ширину главног лука и потискивање бочних лукова), односно карактеристику усмерености (*beam pattern*), динамички опсег. Након аквизиције аудио сигнала микрофонским низом врши се обрада сигнала (*array processing*). Сви ови алгоритми могу се дефинисати као просторно филтрирање (*beamforming*), односно издвајање акустичког сигнала из одређеног правца (*Direction of Arrival - DoA*) [8]-[11]. Постоји велики број беамформинг алгорита који се разликују по својим карактеристикама па је за конкретну примену потребно изабрати одговарајући алгоритам (прецизност, сложеност у погледу захтеваних ресурса, брзина, потребан број сигнала итд.) [8]-[11],[17].

Последњих година са рапидним развојем технологије беспилотних летилица (*Unmanned Aerial Vehicle - UAV*) појављују се и мултисензорски системи за праћење и надгледање из ваздуха, који су нашли примену у безбедносним системима, пољопривреди, очувању животне средине, спасилачким мисијама, итд. Мултисензорски системи се пројектују према карактеристикама летилице, која, између осталог, мора да обезбеди довољну носивост, што је за данашње беспилотне летилице један од тежих захтева.

Мултисензорски системи за праћење и надгледање имају све значајнију улогу у различитим областима човекове делатности, посебно са напретком технологије у области различитих врста сензора и мрежних и информационих система, а са друге стране глобалним смањењем безбедности [18],[19]. Стандардна решења мултисензорских

система у највећем броју случајева укључују оптичке и мултиспектралне камере, IR (*InfraRed*) детекторе, радарске системе, итд. [20]. Под одређеним условима, на пример у условима смањене видљивости (густа вегетација, дим, лоши временски услови са маглом, или на неки други начин оптички заклоњене мете, које додатно представљају изворе звука), надгледање детекцијом акустичких догађаја може у мноме побољшати поузданост и проширити примену мултисензорског система [19],[20]. Стога се у контексту мултисензорских система све чешће помиње примена микрофонских низова, као што је и мултисензорски систем који се реализује у ковиру Европског пројекта H2020 BorderUAS [6].

Опис техничког решења са карактеристикама, укључујући пратеће илустрације и техничке цртеже

Опис BorderUAS система

У оквиру пројекта BorderUAS [6] пројектована је специфична самостална беспилотна летилица (*multi-role Lighter-Than-Air (LTA) UAV*), базирана на посебно пројектованој графитној носећој конструкцији унутар које се налази балонет специфичног облика испуњен хелијумом, а додатно има 4 пропелера са моторима за управљање. Могуће висине лета су до 2 km, а радна висина лета ће бити прилагођена мултисензорском систему и реализацији намене целог система. Летилица има сопствено напајање, централни процесорски систем, а носивост летилице је до 100 kg, што је омогућило примену великог броја сензора: оптичке камере високе резолуције, хиперспектралног оптичког сензора, SAR (*Synthetic Aperture Radar*), PTZ (*Pan-Tilt Zoom*) камере, IR камере (*Short Wave IR* и *Long Wave IR*) и акустичког сензора. Ово техничко решење приказује специфичне захтеве које су морали бити испуњени за акустички сензор који ће радити у специфичним условима, хардверску и софтверску архитектуру, имплементацију, као и интеграцију у оквиру мултисензорског система.

Специфични захтеви за акустички сензор

Захтеви за акустички сензор су били: детекција и локализација извора звука на земљи кроз генерисање акустичке мапе одговарајуће резолуције, класификација детектованих извора звука у аудио сигналу из правца доминантног извора звука, и слање аларма у случају дефинисаних непожељних извора. Додатно, прослеђују се аудио сигнали снимани за правац доминантног извора звука, као и за правац одабран од стране оператера, како би могли да се слушају и анализирају накнадно по потреби. Дефинисане су основне групе непожељних извора: човек (говор, шапат), возила, пуцањ.

Највећи изазов при пројектовању акустичког сензора била је детекција акустичких сигнала ниског нивоа (на пример, до 30 dB у случају говора) због слабљења звука у ваздуху приликом пропагације (-6 dB са удвостручењем растојања), као и апсорпције у ваздуху, нарочито на високим фреквенцијама. Овај захтев је условио дизајн акустичког сензора као и радне услове. Пре свега, захтевана је висина лета до 500 m.

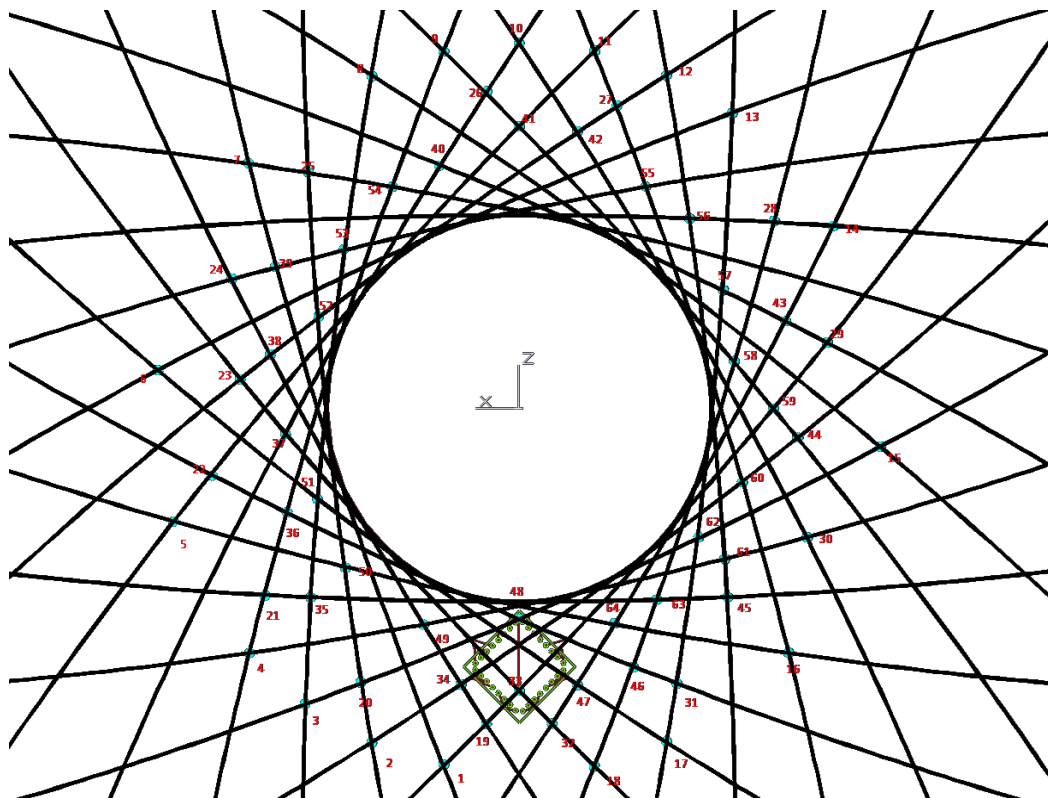
Пропелери летилице представљају значајан извор буке. При томе, ниво буке коју стварају пропелери се очекује да буде око 30 dB изнад нивоа корисног сигнала који треба детектовати, тако да је потребно применити технике потискивања које би значајно ослабиле буку пропелера и издвојиле користан сигнал. Захтеви у погледу алгорита су рад

у реалном времену уз истовремену добру енергетску ефикасност. Због тога су одређена прелиминарна тестирања спроведена на основу релативно једноставног двоканалног система [21],[22], заснованог на линеарној предикцији и LMS (*Least Mean Square*) алгоритму [23]. Иако су неки од резултата били обећавајући (алгоритам конвергира са потискивањем буке од чак око 30 dB са одабраним деловима аудио снимка) закључено је да постигнути резултати нису довољни да би се задовољавајуће извршило детектовање извора звука који долази са земље, а да алгоритам може да задовољи услове ефикасности и рада у реалном времену. Стога је постављен захтев да се мотори искључе када се врши снимање акустичким сензором.

Пажљиво су одабране одговарајуће 1" позлаћене микрофонске капсуле високе осетљивости и ниског сопственог шума, кардиоидне карактеристике усмерености, доступне на тржишту. Узимајући у обзир електричне и механичке захтеве реализован је микрофонски низ од 64 микрофона чиме је постигнуто побољшање односа сигнал-шум (*Signal-to-Noise Ratio* – SNR) за 18 dB у односу на један микрофон (са удвостручењем броја микрофона SNR се повећава за 3 dB).

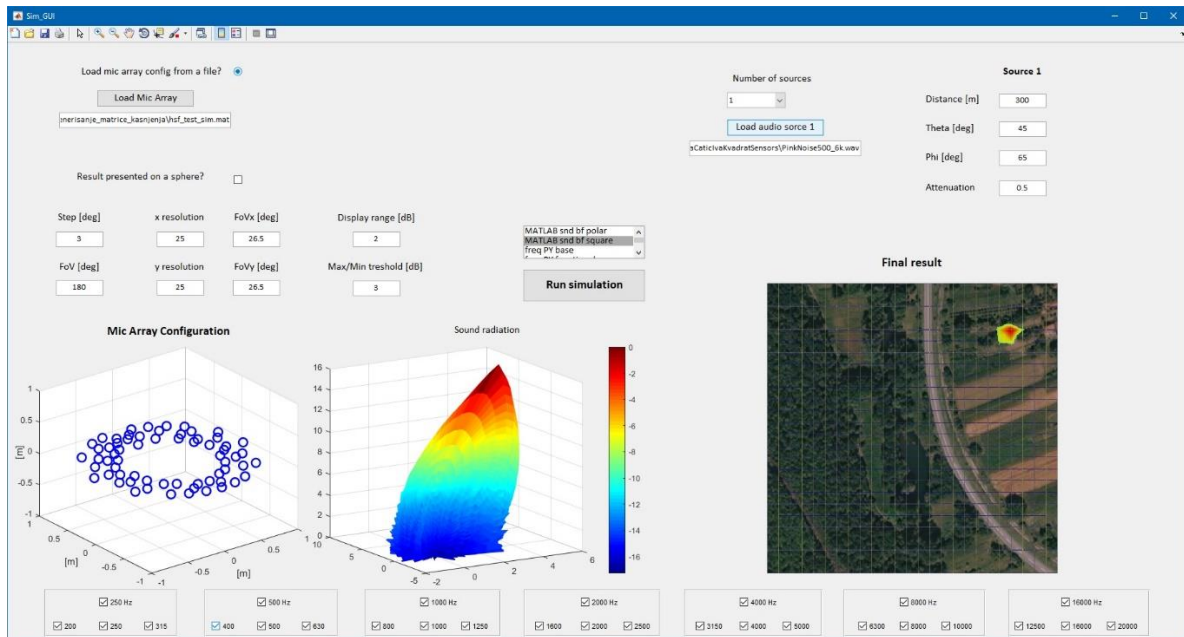
Процењени фреквенцијски опсег корисног сигнала који долази са земље је 200 Hz – 2 kHz. Горња гранична фреквенција је одређена димензијом микрофонских модула, односно минималним растојањем између микрофона. Додатно, због апсорпције у ваздуху не очекују се значајне компоненте сигнала на вишим фреквенцијама.

Један од захтева дефинисале су могућности постављања микрофона на носач летилице. На основу 3D цртежа графитне конструкције летилице одређивани су могући положаји микрофона и испитивања су вршена симулацијама у програмском пакету МАТЛАВ. Микрофони ће бити мотивани са доње стране носача летилице, према распореду приказаном на слици 1.



Слика 1 Положаји микрофона на графитној конструкцији летилице

На основу анализе података који се добијају у различитим сензорима у систему, одлучено је да угао гледања FoV (*Field of View*) акустичке мапе буде ± 26.5 степени, што значи да за висину лета од 300 m, акустичка мапа покрива површину од 300 m x 300 m. На слици 2 приказан је резултат добијен симулацијом у програмском пакету MATLAB за одабрану конфигурацију микрофонског низа и FoV. Као што ће касније бити објашњено, у реализацији је постигнута резолуција акустичке мапе 25 x 25 имплементацијом конвенционалног *delay-and-sum beamforming* алгоритма у временском домену, и на слици 2 је приказан резултат симулације за те податке.



Слика 2 Положаји микрофона на графитној конструкцији летилице

Архитектура система

Архитектура система акустичког сензора са интерфејсом ка централном систему летилице приказана је на слици 3. Акустички сензор се састоји од три блока: сензорског блока, интерфејсног блока и блока за аквизицију и обраду сигнала. Сензорски блок се састоји од микрофонског низа, кога чине 64 микрофонска модула. Интерфејсни блок повезује микрофонски блок са блоком за аквизицију и обраду сигнала, као и блок за аквизицију и обраду сигнала са централним системом летилице.

Архитектура хардвера

Архитектура хардвера, приказана на слици, базирана је на два модула: микрофонском модулу и централном модулу, која су развијена и произведена за потребе пројекта.

Сваки микрофонски модул садржи микрофонску капсулу и штампану плочу са аналогним и дигиталним областима. Микрофонски модул садржи следеће блокове: напајање, конвертор високе импедансе (HiZ), микрофонски нискошумни предпојачавач са филтрима, АД конвертор и интерфејс ка централном модулу.

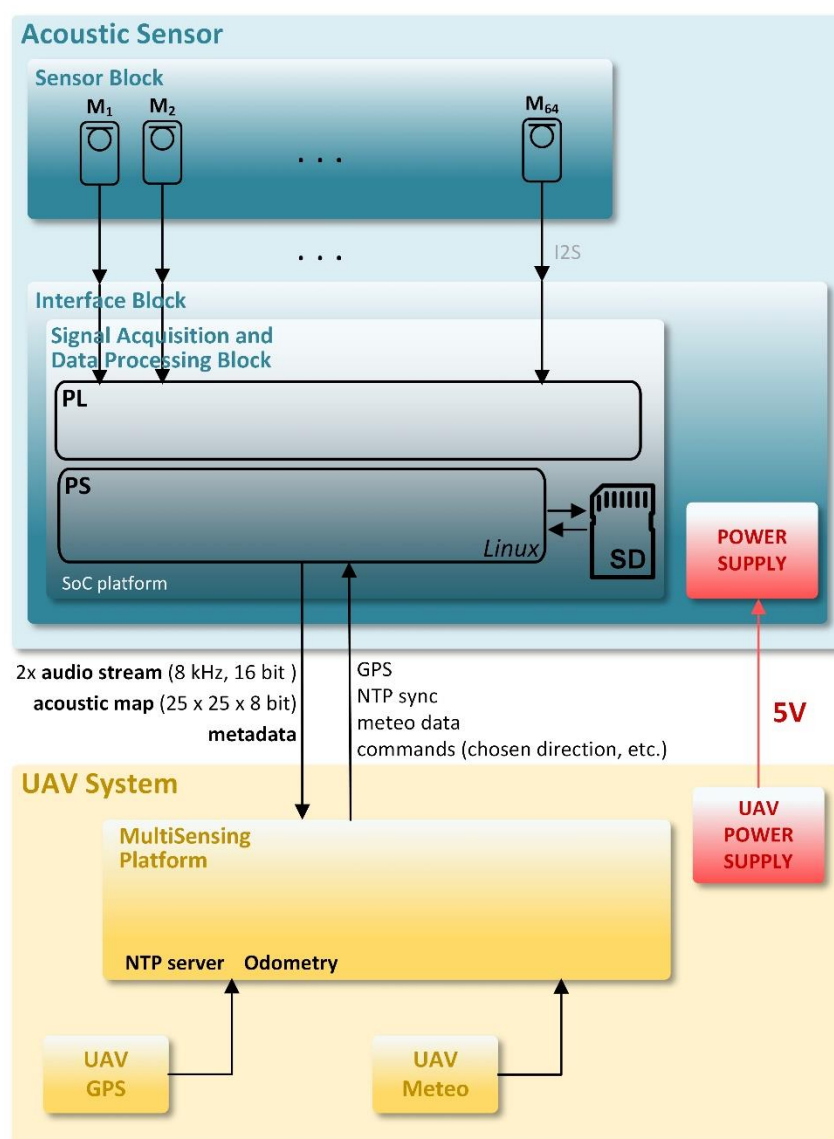
Пар микрофонских модула, „леви“ и „десни“, повезани су са централним модулом 8-жилним флет каблом, где се положај микрофона („леви“/„десни“) бира помоћу прекидача

на микрофонском модулу. На овај начин је дупло смањен број потребних интерфејсних каблова, као и 8-пинских конектора на микрофонском и централном модулу.

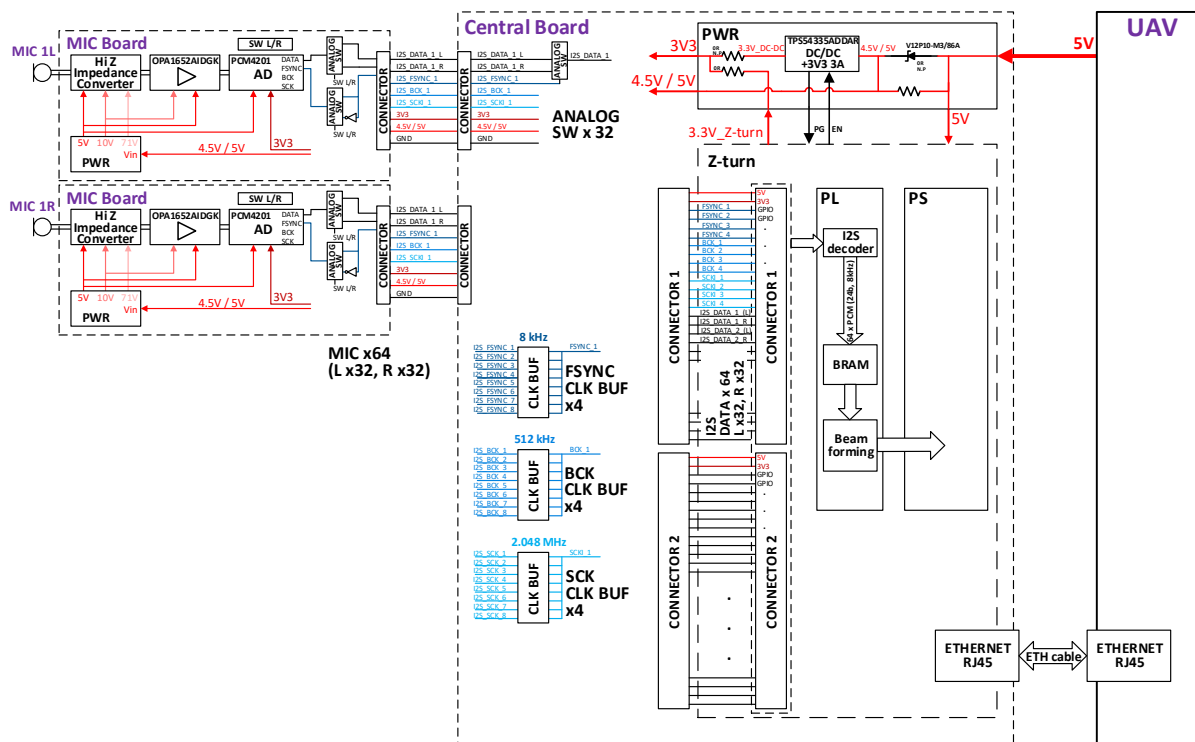
Блок за напајање укључује напоне 5 V и 3.3 V, који се доводе са централног модула 8-жилним интерфејсним каблом, генерисање потребних напона напајања од 5 V и 10 V за компоненте за модулу, као и „фантомског“ напајања од 71 V за микрофонску капсулу, чиме је постигнуто повећање осетљивости.

Нискошумни микрофонски предпојачавач заједно са одговарајућим филтрима остварује појачање микрофонског сигнала 200.

За ову примену одабран је TI PCM4201 АД конвертор [24] због ниског сопственог шума, ниског фактора изобличења и мале потрошње, са подржаним фреквенцијама одабирања од 8 kHz до 108 kHz. С обзиром на процењени фреквенцијски опсег корисног сигнала одабрана је фреквенција одабирања од 8 kHz. Излаз из овог конвертора је 24-битни *left-justified* PCM сигнал, који се може декодовати као I2S сигнал [25].



Слика 3 Архитектура система акустичког сензора са интерфејсом ка централном систему летилице



Слика 4 Архитектура хардвера акустичког сензора

На централном модулу се генеришу 3 сигнала такта потребна за АД конвертор, који ради у *slave* моду: синхронизација фрејма (FSYNC) – 8 kHz, бит такт (BCK) – 512 kHz и системски такт (SCK) – 2048 kHz. Ови сигнали се доводе 8-жилним интерфејсним каблом. Максимална дужина кабла за пројектовану конфигурацију низа (слика 1) је 2.4 m и испуњава захтеве интегритета за поменуте брзине сигнала, што је проверено и симулацијама.

Подаци са „левог“ и „десног“ микрофона воде се преко једне линије података, а пребацивање са једног на други микрофон врши се у ритму FSYNC такта.

Централни модул се састоји од интерфејсне плоче, која садржи 32 8-пинска конектора за повезивање са микрофонским модулима, 3 x 4 бафера за поменуте тактове, филтре за напајање од 5 V, које се доводи са летилице, и 2 конектора за повезивање са Z-turn модулом. Z-turn [26] је процесорски систем на централном модулу – готово решење, које представља *Single Board Computer (SBC)* базиран на *Xilinx Zynq-7020* платформи [27] и одабран је због довољног броја дигиталних I/O пинова за повезивање микрофонских модула, као и величине DDR3 RAM меморије од 1 GB. *Xilinx Zynq-7020*, чип из фамилије *Xilinx All Programmable System-on-Chip (SoC)*, укључује двојезгари ARM Cortex A-9 процесор (*Processing System – PS*) и FPGA (*Field Programmable Gate Array*) програмабилну логику из серије *Xilinx-7 (Programmable Logic – PL)*.

Поред напајања од 5 V које се доводи са летилице, Z-turn је повезан *Ethernet* интерфејсом са *switch*-ем на летици.

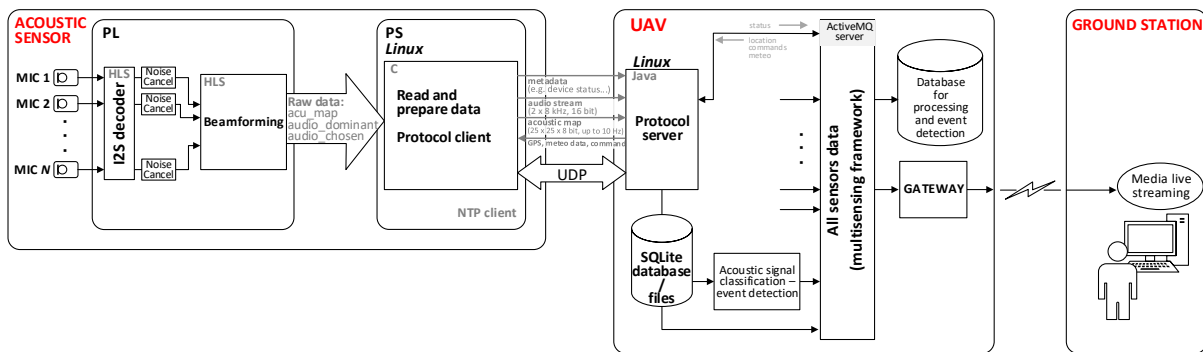
Архитектура софтвера

Архитектура софтвера приказана је на блок дијаграму на слици 5. Аквизиција сигнала и *beamforming* алгоритам реализовани су у оквиру PL дела, у развојном окружењу *Vivado Design Suite 2020.2*, које, између осталог, пружа могућност дизајнирања појединих делова система у виду IP (*Intellectual Property*) блокова помоћу *Vivado HLS (High-Level Synthesis)*

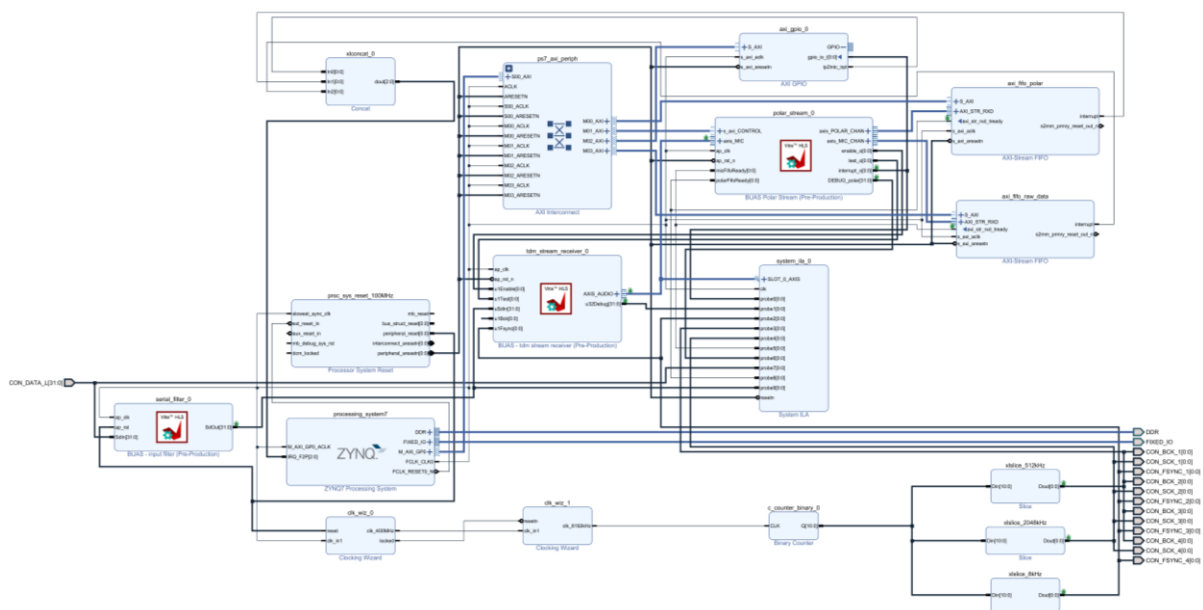
софтверског пакета за пројектовање на основу алогоритама писаних у неком од виших програмских језика, као што је C/C++. Аквизиција сигнала реализована је у IP HLS блоку *tdm_stream_receiver*, док је конвенционални *delay-and-sum beamforming* алгоритам у временском домену реализован у IP HLS блоку *polar_stream*. Реализација PL дела приказана је на слици .

Излази из IP HLS блока *polar_stream* су следећи: акустичка мапа у форми 625 32-битних целобројних вредности које представљају вредност сваког од 25 x 25 поља, са периодом од 1 s, и 24-битни аудио одбирци за доминантни и изабрани смер, дужине 125 μ s, који се прослеђују PS делу преко AXI-Stream FIFO блока. Додатно се, за потребе тестирања, сваких 10 ms прослеђује сигнал са одабраног микрофона (по 80 одбирака преко још једног AXI-Stream FIFO блока).

PS је базиран на *Linux Ubuntu 20.04* оперативном систему. Реализована је једна апликација у програмском језику C, која врши пријем података са PL дела у реалном времену преко два AXI-Stream FIFO и дељене меморије.



Слика 5 Архитектура софтвера акустичког сензора



Слика 6 PL имплементација у развојном окружењу Vivado Design Suite 2020.2

У апликацији се сваке секунде генеришу 3 фајла: *bmp* фајл који представља акустичку мапу (25 x 25 пиксела, 8 бита по пикселу), и 2 *wav* фајла (8 kHz, 16 бита по одбирку) за доминантни и изабрани смер.

Акустичка мапа се израчунава применом *beamforming* алгоритма користећи матрицу кашњења, која зависи од конфигурације микрофонског низа (међусобног положаја микрофона), метеоролошких података, посебно брзине и смера ветра (што утиче на брзину простирања звука у ваздуху), као и задатог FoV. Матрица кашњења израчунава се у PS делу на основу поменутих параметара као вредност кашњења сигнала за сваки микрофон и сваки правац (64 x 25), где су положаји микрофона фиксан улазни параметар. Матрица кашњења се прослеђује ка PL делу, где је имплементиран *beamforming* алгоритам.

Централни систем летилице такође је базиран на *Linux Ubuntu 20.04* оперативном систему и остварује комуникацију са сваким од сензора. Одговарајуће апликације и софверски модули за сваки од сензора имплементирани су у оквиру *docker container image*-а [28].

Апликација на централном модулу акустичког сензора комуницира са централним системом летилице користећи развијени комуникациони (*proprietary*) протокол преко UDP (*User Datagram Protocol*) пакета. Апликација шаље генерисане фајлове ка централном систему летилице сваке секунде. Апликација истим протоколом прима потребне податке са летилице: метеоролошке податке (температура, влажност ваздуха, атмосферски притисак, брзина и смер ветра), GPS податке, и команде из командно-контролног центра. На страни летилице развијена JAVA апликација, покренута у оквиру *docker container image*-а, прима податке са акустичког сензора и смешта их на фајл систем као фајлове одговарајућег назива, који садржи и информацију о тренутку аквизиције (*time-stamp*), као и у *SQLite* базу података као BLOB поља у одговарајућим табелама (*acu_map*, *audio_dir_dominant*, *audio_dir_chosen*). На слици 7 приказан је изглед поља у *SQLite* бази.

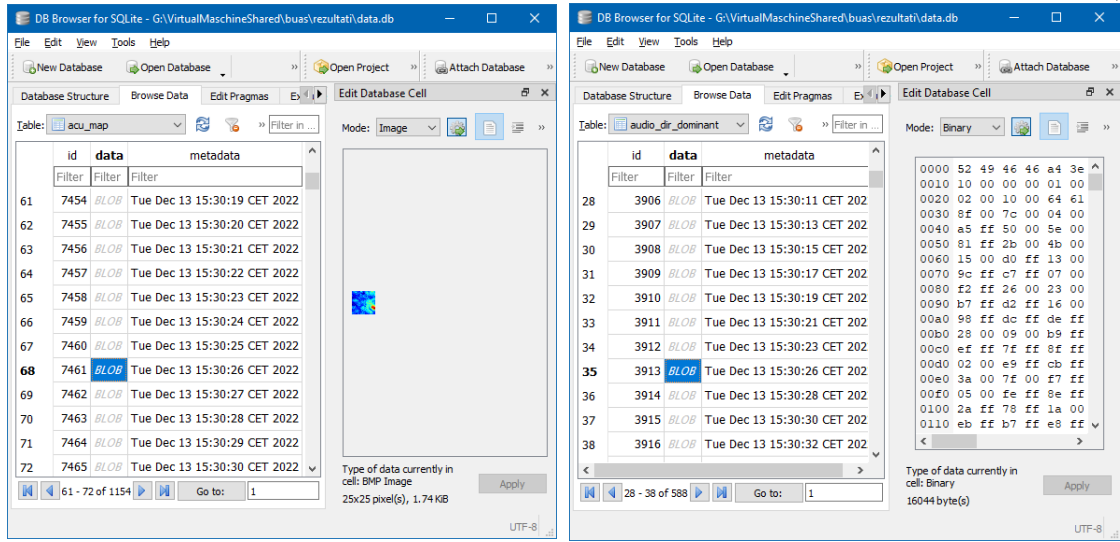
За потребе тестирања JAVA апликација се може покренути на РС/лаптоп рачунару, који је повезан *Ethernet* интерфејсом са акустичким сензором. На слици 8 су приказани изгledi терминала на акустичком сензору и на тестном лаптопу током регуларног рада сензора.

Летелица поседује GPS пријемник, који даје информације о тренутном положају летилице и тачном времену. Ови подаци се прослеђују ка сваком од сензора и у командно-контролном центру служе за синхронизацију и локализацију података добијених са различитих сензора. На централном систему летилице је подигнут NTP (*Network Time Protocol*) сервер, док је на централном модулу акустичког сензора подигнут NTP клијент за синхронизацију тачног времена.

Основни задатак мултисензорског система је детекција и локализација нежељених догађаја и слање аларма ка контролно-командном центру. У случају акустичког сензора, на основу поља у акустичкој мапи у коме је детектован доминантни извор звука, и GPS координата и смера летилице, прорачунавају се GPS координате доминантног извора звука. Класификација извора звука се врши над аудио сигнаlima доминантног извора звука.

Размена података из командно-контролног центра са сензорима врши се преко *ActiveMQ* система за размену порука између различитих апликација [29]. У случају акустичког сензора, *ActiveMQ* пријемник и предајник су реализовани у оквиру JAVA апликације, са јасно дефинисаним телом поруке.

Tables (4)			
acu_map	CREATE TABLE acu_map (id INTEGER PRIMARY KEY AUTOINCREMENT, data BLOB (8000000), metadata STRING)		
id	INTEGER	"id" INTEGER	
data	BLOB(8...	"data" BLOB(8000000)	
metadata	STRING	"metadata" STRING	
audio_dir_chosen	CREATE TABLE audio_dir_chosen (id INTEGER PRIMARY KEY AUTOINCREMENT, data BLOB (20000), metadata STRING)		
id	INTEGER	"id" INTEGER	
data	BLOB(2...	"data" BLOB(20000)	
metadata	STRING	"metadata" STRING	
audio_dir_dominant	CREATE TABLE audio_dir_dominant (id INTEGER PRIMARY KEY AUTOINCREMENT, data BLOB (20000), metadata STRING)		
id	INTEGER	"id" INTEGER	
data	BLOB(2...	"data" BLOB(20000)	
metadata	STRING	"metadata" STRING	
sqlite_sequence	CREATE TABLE sqlite_sequence(name,seq)		
name		"name"	
seq		"seq"	



Слика 7 Изглед табела у SQLite бази

```

Slanje UDP image paketa
Received GPIO interrupt 0xb5e04000 0x0
Slanje UDP image paketa
Slanje UDP audio paketa
Selected: 333 Dominant: 379
RESP_OK_SEND_AUDIO_DATA_DOMINANT_DIR
RESP_OK_SEND_ACOUSTIC_CAM_IMAGE
Received GPIO interrupt 0xb5e04000 0x0
RDEST: 0x1
Slanje UDP audio paketa
Slanje UDP image paketa
Received GPIO interrupt 0xb5e04000 0x0
Slanje UDP image paketa
Slanje UDP audio paketa
Selected: 333 Dominant: 3
CMD SEND CMD DATA 333
RESP_OK_SEND_ACOUSTIC_CAM_IMAGE
RESP_OK_SEND_AUDIO_DATA_CHOSEN_DIR
Received GPIO interrupt 0xb5e04000 0x0
Slanje UDP image paketa
Received GPIO interrupt 0xb5e04000 0x0
Slanje UDP image paketa
RDEST: 0x1
Slanje UDP audio paketa
Slanje UDP audio paketa
Selected: 333 Dominant: 9
CMD SEND METEO DATA
RESP_OK_SEND_AUDIO_DATA_DOMINANT_DIR
Received GPIO interrupt 0xb5e04000 0x0
Slanje UDP image paketa
RDEST: 0x1
Slanje UDP audio paketa
Received GPIO interrupt 0xb5e04000 0x0
Slanje UDP image paketa
Slanje UDP audio paketa
Selected: 333 Dominant: 17
RESP_OK_SEND_ACOUSTIC_CAM_IMAGE
CMD SEND GPS DATA
RESP_OK_SEND_ACOUSTIC_CAM_IMAGE
Received GPIO interrupt 0xb5e04000 0x0
RDEST: 0x5
Slanje UDP audio paketa
Slanje UDP image paketa
Received GPIO interrupt 0xb5e04000 0x0
Slanje UDP image paketa
Slanje UDP audio paketa
Selected: 333 Dominant: 2
RESP_OK_SEND_AUDIO_DATA_CHOSEN_DIR
RESP_OK_SEND_AUDIO_DATA_DOMINANT_DIR
Received GPIO interrupt 0xb5e04000 0x0
RDEST: 0x5
Slanje UDP audio paketa
Slanje UDP image paketa
Received GPIO interrupt 0xb5e04000 0x0
Slanje UDP image paketa
Slanje UDP audio paketa
Selected: 333 Dominant: 326
RESP_OK_SEND_ACOUSTIC_CAM_IMAGE
RESP_OK_SEND_ACOUSTIC_CAM_IMAGE

iwisha@iwisha-vbox:~/VitisMaschineShared/buas/vezultati$ java -jar BorderuasUDPServer-1.0-SNAPSHOT_220925.jar
IP: 127.0.1.1
Name: iwisha-vbox
UDP Server started...
UDP Server: CMD_SEND_ACOUSTIC_CAM_IMAGE
Received 25x25: 1666096427276
Response is sent!
UDP Server: CMD_SEND_ACOUSTIC_CAM_IMAGE
Received 25x25: 1666096427908
Response is sent!
UDP Server: CMD_SEND_AUDIO_DATA_CHOSEN_DIR
Coordinates (24,5)
Response is sent!
UDP Server: CMD_SEND_AUDIO_DATA_DOMINANT_DIR
Coordinates (24,5)
Response is sent!
UDP Server: CMD_SEND_ACOUSTIC_CAM_IMAGE
Received 25x25: 1666096429599
Response is sent!
UDP Server: CMD_SEND_ACOUSTIC_CAM_IMAGE
Received 25x25: 1666096430189
Response is sent!
UDP Server: CMD_SEND_AUDIO_DATA_CHOSEN_DIR
Coordinates (24,5)
Response is sent!
UDP Server: CMD_SEND_AUDIO_DATA_DOMINANT_DIR
Coordinates (24,5)
Response is sent!
UDP Server: CMD_SEND_ACOUSTIC_CAM_IMAGE
Received 25x25: 1666096431818
Response is sent!
UDP Server: CMD_SEND_ACOUSTIC_CAM_IMAGE
Received 25x25: 1666096432378
Response is sent!
Command data is: 333
Response is sent!
UDP Server: CMD_SEND_AUDIO_DATA_CHOSEN_DIR
Coordinates (24,5)
Response is sent!

```

Слика 8 Изглед Linux терминала на а) акустичком сензору и б) тестном лаптопу током регуларног рада

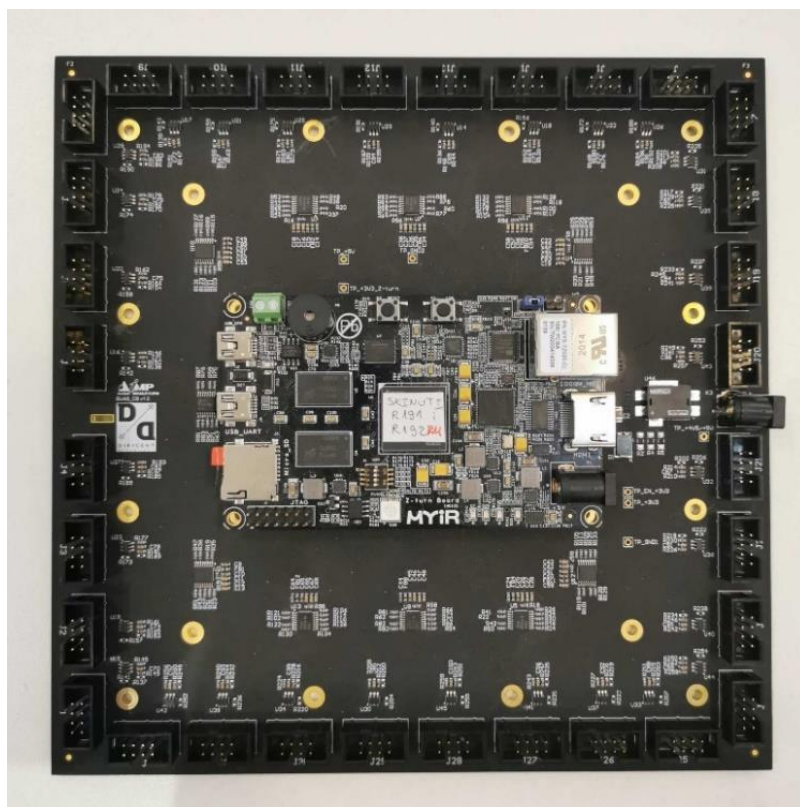
Реализација акустичког сензора

На сликама 9 и 10 приказани су реализовани микрофонски и централни модул. На слици 11 приказан је микрофонску модул упакован у одговарајуће дизајнирано и одштампано пластично кућиште, које је облепљено алуминијумском фолијом, обезбеђујући EMI (*ElectroMagnetic Inteference*) заштиту. На слици је приказана и заштита од ветра (*wind shield*).

Укупна тежина акустичког сензора (централног и 64 микрофонска модула) износи 15 kg.



Слика 9 Реализовани микрофонски модул



Слика 10 Реализовани централни модул са Z-turn модулом



Слика 11 Реализовани микрофонски модул са ЕМИ кућиштем и заштитом од ветра (*wind shield*)

За потребе тестирања акустичког сензора произведени микрофонски модули су причвршћени на плочу од специјалне пене обложене картоном, као што је приказано на слици 12. Распоред микрофона одговара распореду на летици у хоризонталној равни, док се сматра да одступања у вертикалној равни нису значајна, мада могу само додатно поправити детекцију звука из жељеног смера. Дијаметар пројектованог акустичког сензора је 2 м.



Слика 12 Реализовани тест модел акустичког сензора

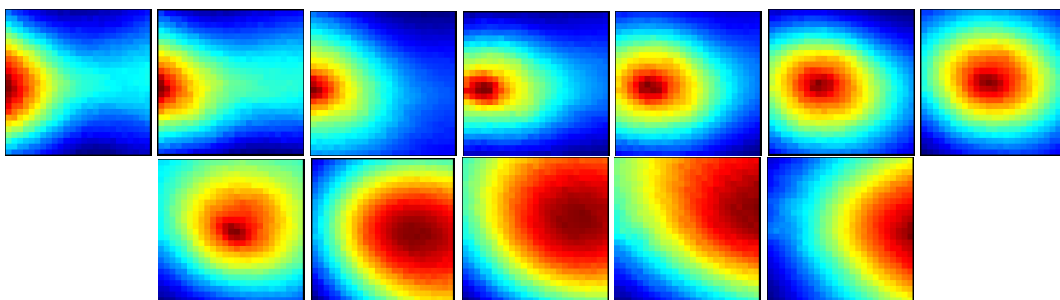
Измерена потрошња акустичког сензора је око 8 A при напону напајања од 5 V, односно 40 W. Приликом довођења напајања на акустички сензор долази до познате појаве високих вредности тренутне струје (*inrush current*) од 12 A. За потребе тестирања је обезбеђено напајање одговарајућих карактеристика.

Тестирање акустичког сензора

На слици 13 приказана су тестирања акустичког сензора под различитим условима током развоја.

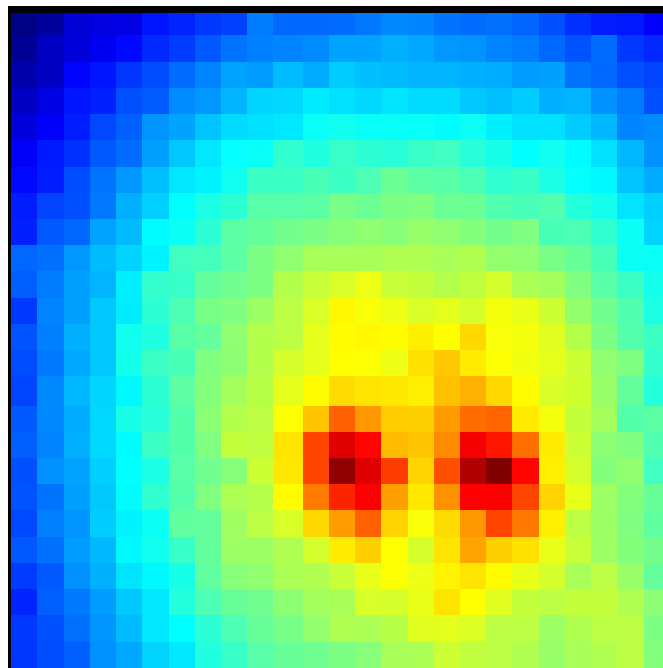


Слика 13 Тестирање акустичког сензора



Слика 14 Снимљене акустичке мапе за аутомобил који пролази на растојању од 100 m од акустичког сензора

Тестови су спровођени на отвореном простору са различитим извирима звука. На слици 14 приказани су резултати снимка аутомобила који је прошао на удаљености од 100 m од акустичког сензора, што значи да акустичка мапа приказује површину 100 m x 100 m. На слици 10 приказана је акустичка мапа добијена снимањем два извора розе шума (мобилна телефона) на растојању од око 20 m од акустичког сензора и на међусобном растојању од око 5 m.



Слика 15 Снимљена акустичка мапа два извора, међусобно удаљена 5 m и на растојању од око 20 m од акустичког сензора

Закључак:

У овом техничком решењу приказана је развијена хардверска и софтверска реализација акустичког сензора за примену детекције акустичких догађаја у далеком пољу, конкретно за аквизицију из ваздуха, као део мултисензорског система за надгледање пограничних подручја. Сензор је тестиран на отвореном простору за различите изворе звука (возила, говор) и потврђен је исправан рад сензора за детекцију доминантних извора звука.

Узимајући процењене могућности процесорског система на коме је имплементирана аквизиција акустичких сигнала и конвенционални *delay-and-sum beamforming* алгоритам, реализована је акустичка мапа величине 25 x 25, што на висини летења од 300 m и FoV од ± 26.5 степени (чиме је покривена површина од 300 x 300 m) даје резолуцију од 12 m. Иако за конкретну примену ова резолуција јесте прихватљива, једна од смерница је оптимизација имплементације постојећег алгоритма и повећање резолуције.

Такође, једна од смерница даљег развоја је имплементација и тестирање других *beamforming* алоритама.

Референце

- [1] European Union. Directive 2002/49/EC of the European Parliament and of the Council of 25 June 2002 relating to the assessment and management of environmental noise
- [2] Jovana Novaković, Iva Salom, Vladimir Čelebić, Bratislav Planić, Vladimir Ćatić, Veljko Janić, Dejan Todorović, „Realizacija akustičke kamere na platformi ZYNQ-7000,“ Zbornik radova - 62. Konferencija za elektroniku, telekomunikacije, računarstvo, automatiku i nuklearnu tehniku, ETRAN, AK1.1, str. 43-48, ISBN: 978-86-7466-752-1
- [3] Iva Salom, Vladimir Čelebić, Vladimir Ćatić, Jovana Novaković, Bratislav Planić, Veljko Janić, Marko Ralić, Dejan Todorović, „Platforma za realizaciju napredne akustičke kamere,“ Zbornik radova - 63. Konferencija za elektroniku, telekomunikacije, računarstvo, automatiku i nuklearnu tehniku, ETRAN, AK1.3, str. 52-57, ISBN: 978-86-7466-785-9, Srebrno jezero, Srbija, 3 - 6. jun 2019
- [4] Rhinehart, T.A.; Chronister, L.M.; Devlin, T.; Kitzes, J. Acoustic Localization of Terrestrial Wildlife: Current Practices and Future Opportunities. *Ecol. Evol.* 2020, 10, 6794–6818
- [5] EU External Borders in 2021: Arrivals above Pre-Pandemic Levels. Available online: <https://frontex.europa.eu/media-centre/news/news-release/eu-external-borders-in-2021-arrivals-above-pre-pandemic-levels-CxVMNN>
- [6] H2020 Research and Innovation Framework Programme: project BorderUAS Semi-autonomous border surveillance platform combining next generation unmanned aerial vehicles with ultra-high-resolution multi-sensor surveillance payload (grant agreement no. 883272)
- [7] <https://www.gfaitech.com/products/acoustic-camera>
- [8] J. Benesty, J. Chen, Y. Huang, “Microphone array signal processing,” Springer, 2008
- [9] H. L. Van Trees, “Optimum array processing – Part IV of detection, estimation and modulation theory,” John Wiley & Sons Inc, 2002
- [10] M. Brandstein, D. Ward, editors, “Microphone Arrays, Signal Processing Techniques and Applications,” New York : Springer-Verlag, 2001
- [11] M. M. Erić, “Some Research Challenges of Acoustic Camera,” 19th TELFOR 2011, Conf. Proc. pp. 1036-1039, Serbia, Belgrade, November 22-24, 2011
- [12] www.acoustic-camera.com
- [13] www.lmsintl.com
- [14] www.bksv.com
- [15] www.norsonic.com
- [16] www.microflown.com
- [17] R.A. Mucci, “A comparison of efficient beamforming algorithms,” *IEEE Transactions on Acoustics, Speech and Signal Processing*, Vol. 32, No. 3, pp. 438-557, 1984.
- [18] G. L. Foresti, C. S. Regazzoni, P. K. Varshne, *Multisensor Surveillance Systems: The Fusion Perspective*, 2003rd ed., New York, Springer 2003
- [19] M. Crocco, M. Cristani, A. Trucco, V. Murrino, “Audio Surveillance: a Systematic Review,” arXiv:1409.7787, Sept. 2014
- [20] S. Grubeša, J. Stamać, M. Suhanek, A. Petošić, Use of Genetic Algorithms for Design an FPGA-Integrated Acoustic Camera. *Sensors* 2022, 22(8):2851, doi:10.3390/S22082851
- [21] P. Sristi, W.-S. Lu, A. Antoniou, “A New Variable-Step-Size LMS Algorithm and it’s Application in Subband Adaptive Filtering for Echo Cancellation,” *The 2001 IEEE International Symposium on Circuits and Systems, ISCAS 2001, Conf. Proc. Vol. 2 pp. II-721-II-724, May 6 - 9, 2001*
- [22] V. Икодиновић „Потискивање буке дрона помоћу двоканалног система активне контроле буке,“ дипломски рад, Електротехнички факултет Универзитета у Београду, 2022
- [23] S. Haykin, “Adaptive Filter Theory”, 5th ed., Pearson 2013
- [24] Texas Instruments, PCM4201, 112dB SNR Low-Power Mono Audio ADC, <https://www.ti.com/product/PCM4201>

- [25] I2S bus specification, Philips Semiconductors, 1996
[26] MYIR Z-turn Board, <https://www.myirtech.com/list.asp?id=502>
[27] Xilinx: Zynq-7000 All Programmable SoC Technical Reference Manual, UG585 (v1.12.1), December 6, 2017, <http://www.xilinx.com>
[28] Docker, <https://www.docker.com>
[29] Apache ActiveMQ, <https://activemq.apache.org/>

Допринос аутора:

Руковођење пројектом: Дејан Тодоровић, Ива Салом

Архитектура система: Ива Салом, Дејан Тодоровић, Владимир Челебић

Развој хардвера: Ива Салом, Владимир Челебић

Развој софтвера: Владимир Челебић, Ива Салом

Развој и имплементација алгоритама: Ива Салом, Горан Димић

Интеграција система: Дејан Тодоровић, Ива Салом

Тестирање система: Дејан Тодоровић, Ива Салом, Мирјана Михајловић,
Милица Раичковић

Листа претходних
техничких решења
по ауторима

ВЛАДИМИР ЧЕЛЕБИЋ

2022.

1. Ива Салом, Дејан Тодоровић, Владимир Челебић, Миленко Кабовић, Анка Кабовић, Марко Ралић, Горан Димић, “Метода за мерење буке услед короне у околини надземног вода” – М82
<https://www.pupin.rs/code/wp-content/uploads/2023/01/TR-2022-IMP-T-3-M82.pdf>
2. Миливоје Ралевић, Ива Салом, Владимир Челебић, Иван Тодоровић, Братислав Планић, Вукашин Ристић, Бојан Стојковић, “Унапређени систем за централизовано надгледање телештитних терминала” – М84
<https://www.pupin.rs/code/wp-content/uploads/2023/01/TR-2022-IMP-T-2-M84.pdf>
3. Миленко Кабовић, Јована Новаковић, Анка Кабовић, Владимир Челебић, Ива Салом, Владислав Миленковић, “Безбедно стартовање централног процесорског модула за телештитни терминал” – М84
<https://www.pupin.rs/code/wp-content/uploads/2023/01/TR-2022-IMP-T-1-M84.pdf>

2021.

4. Владимир Челебић, Миленко Кабовић, Ива Салом, Анка Кабовић, Јована Новаковић, Горан Димић, “Унапређење мрежних интерфејса централног модула за телештитни терминал” – М83
<https://www.pupin.rs/code/wp-content/uploads/2022/01/TR-2021-IMP-T-1-M83.pdf>

2020.

5. Владимир Челебић, Ива Салом, Миленко Кабовић, Анка Кабовић, Јованка Гајица, Миливоје Ралевић, “Обједињени систем за централизовано надгледање и синхронизацију тачног времена телештитних терминала” – М84
<http://www.pupin.rs/code/wp-content/uploads/2020/12/TR-2020-IMP-T-1-M84.pdf>
6. Владимир Челебић, Миленко Кабовић, Ива Салом, Анка Кабовић, Јована Новаковић, Горан Димић, “Нови централни модул за телештитни терминал” – М85
<http://www.pupin.rs/code/wp-content/uploads/2020/12/TR-2020-IMP-T-2-M85.pdf>

2019.

7. Владимир Челебић, Миленко Кабовић, Анка Кабовић, Ива Салом, Јованка Гајица, “Сервер за централизовано надгледање и синхронизацију времена телештитних терминала у мрежи ЕМС АД” – М84
http://www.imptelecom.com/media/TehnickaResenja/2019/TR32037_2019A1.pdf
8. Владимир Челебић, Ива Салом, Миленко Кабовић, Анка Кабовић, Јованка Гајица, “Мерне методе за одређивање тачности процеса синхронизације времена на уређају за пренос сигнала телештитне” – М84
http://www.imptelecom.com/media/TehnickaResenja/2019/TR32037_2019A2.pdf
9. Владимир Ћатић, Ива Салом, Владимир Челебић, Дејан Тодоровић, Јована Новаковић, Братислав Планић, Вељко Јанић, Марко Ралић, Ивана Николић, Наталија Кокић, “Унапређена акустичка камера за посебне намене” – М84
http://www.imptelecom.com/media/TehnickaResenja/2019/TR32038_2019A1.pdf

2018.

10. Јована Новаковић, Ива Салом, Владимир Челебић, Дејан Тодоровић, Владимир Ћатић, Вељко Јанић, Братислав Планић, “Акустичка камера за посебне намене” – М82
http://www.imptelecom.com/media/TehnickaResenja/2018/TR32038_2018A1.pdf
11. Владимир Челебић, Миленко Кабовић, Анка Кабовић, Ива Салом, Јованка Гајица, Братислав Планић, “Унапређени телештитни терминал TZ-600 за повећање расположивости и убрзање преноса сигнала дистантне заштите за потребе ЈП ЕПС, огранак ХЕ Ђердап” – М84
http://www.imptelecom.com/media/TehnickaResenja/2018/TR32037_2018A2.pdf
12. Владимир Ћатић, Ива Салом, Владимир Челебић, Дејан Тодоровић, Наталија Лукић, Ивана Николић, “Софтверска симулација акустичке камере са beamforming алгоритмом” – М85
http://www.imptelecom.com/media/TehnickaResenja/2018/TR32038_2018A2.pdf

13. Владимир Челебић, Миленко Кабовић, Анка Кабовић, Ива Салом, Јованка Гајица, “Надоградња система за пренос сигнала телешаштите у мрежи преноса ЕМС АД имплементацијом синхронизације тачног времена” – М84
http://www.imptelecom.com/media/TehnickaResenja/2018/TR32037_2018A1.pdf

2017.

14. Владислав Миленковић, Владимир Челебић, Братислав Планић, Ива Салом, Вукашин Ристић, Бојан Косић, Горан Димић, Ненад Антонић, “Реализација уређаја за тестирање и анализу рада система за пренос сигнала телешаштите” – М85
<http://www.imptelecom.com/media/TehnickaResenja/2017/TR32043-2017-IMP-M85-TTZ.pdf>
15. Вукашин Ристић, Братислав Планић, Ива Салом, Жељко Стојковић, Владимир Челебић, Горан Димић, Ненад Антонић, Бојан Косић, Владислав Миленковић, “Самостални Bluetooth микрофон студијског квалитета – МИКМЕ” – М81
<http://www.imptelecom.com/media/TehnickaResenja/2017/TR32043-2017-IMP-M81-MIKME.pdf>
16. Наталија Лукић, Владимир Ћатић, Вељко Јанић, Владислав Миленковић, Ненад Антонић, Вукашин Ристић, Братислав Планић, Жељко Стојковић, Владимир Челебић, Горан Димић, Иван Кокић, “Окружење за аутоматско тестирање система за аквизицију и обраду података” – М84
<http://www.imptelecom.com/media/TehnickaResenja/2017/III44003-2017-M84-ATE.pdf>

2016.

17. Владимир Челебић, Анка Кабовић, Миленко Кабовић, Јованка Гајица, Ива Салом, Јелена Васиљевић, Драгослав Мијић, “Повезивање телешаштитног терминала на резервни преносни пут преко Етернет интерфејса у мрежи ЕМС-а” – М84
<http://www.imptelecom.com/media/TehnickaResenja/2016/TR32037-2016A2.pdf>
18. Ива Салом, Владимир Челебић, Миленко Кабовић, Наталија Лукић, Владимир Ћатић, Вукашин Ристић, Јованка Гајица, Марко Оклобција, Ненад Карталовић, Миомир Мијић, “Решење проблема нелинеарности напонски контролисаног појачавача са JFET транзистором” – М85
<http://www.imptelecom.com/media/TehnickaResenja/2016/TR32038-2016A1.pdf>
19. Ива Салом, Вукашин Ристић, Миленко Кабовић, Владимир Челебић, Жељко Стојковић, Наталија Лукић, Владимир Ћатић, Лазар Бербаков, Бојан Косић, “Алгоритамска компензација разлике компоненти JFET-а за контролу појачања у напонски контролисаном појачавачу” – М85
<http://www.imptelecom.com/media/TehnickaResenja/2016/TR32043-2016-M85-IMP-JFET.pdf>

2015.

20. Владимир Челебић, Миленко Кабовић, Ива Салом, Јованка Гајица, “Оптички интерфејс ИМП терминала за телешаштиту са мултиплексерском опремом” – М84
<http://www.imptelecom.com/media/TehnickaResenja/2015/TR32037-2015A1.pdf>
21. Анка Кабовић, Миленко Кабовић, Јелена Васиљевић, Ива Салом, Владимир Челебић, Јованка Гајица, “Софтвер за симулацију размене GOOSE поруке између заштитног релеа и телешаштитног уређаја у подстаници” – М85
<http://www.imptelecom.com/media/TehnickaResenja/2015/TR32037-2015A2.pdf>

ГОРАН ДИМИЋ

2022.

1. Ива Салом, Дејан Тодоровић, Владимир Челебић, Миленко Кабовић, Анка Кабовић, Марко Ралић, Горан Димић, “Метода за мерење буке услед короне у околини надземног вода” – М82

<https://www.pupin.rs/code/wp-content/uploads/2023/01/TR-2022-IMP-T-3-M82.pdf>

2021.

2. Владимир Челебић, Миленко Кабовић, Ива Салом, Анка Кабовић, Јована Новаковић, Горан Димић, “Унапређење мрежних интерфејса централног модула за телезаштитни терминал” – М83

<https://www.pupin.rs/code/wp-content/uploads/2022/01/TR-2021-IMP-T-1-M83.pdf>

3. Владислав Миленковић, Иван Тодоровић, Марко Ралић, Вукашин Ристић, Анастасија Николић, Жељко Стојковић, Горан Димић, „Унапређење реализације web сервиса и локалног апликативног софтвера за управљање GIVA IPC паметним модуларним аудио појачалом“, М83

<https://www.pupin.rs/code/wp-content/uploads/2022/01/TR-2021-IMP-T-2-M83.pdf>

2020.

4. Владимир Челебић, Миленко Кабовић, Ива Салом, Анка Кабовић, Јована Новаковић, Горан Димић, “Нови централни модул за телезаштитни терминал” – М85

<http://www.pupin.rs/code/wp-content/uploads/2020/12/TR-2020-IMP-T-2-M85.pdf>

5. Дејан Тодоровић, Ива Салом, Братислав Планић, Горан Димић, Владимир Ћатић, Мина Косић (Радивојевић), „Мерни систем за in situ мерење акустичких карактеристика звучних баријера према стандардима EN 1793-5 и EN 1793-6“, М82

<http://www.pupin.rs/code/wp-content/uploads/2020/12/TR-2020-IMP-T-6-M82.pdf>

2019.

6. Лазар Бербаков, Чарна Јовановић, Марина Светел, Јелена Васиљевић, Горан Димић, Ненад Радуловић, “Систем за мерење тремора главе коришћењем инерцијалних сензора” – М81

<http://www.imptelecom.com/media/TehnickaResenja/2019/TR32043-2019-M81-tremor.pdf>

2018.

7. Б. Планић, Вељко Јанић, Ива Салом, Вукашин Ристић, Горан Димић, Владислав Миленковић, Лазар Бербаков, “Побољшање квалитета аудио сигнала самосталног Bluetooth микрофона МИКМЕ студијског квалитета” – М83

http://www.imptelecom.com/media/TehnickaResenja/2018/TR32043_2018A2.pdf

8. Наталија Лукић, Владимир Ћатић, Ива Салом, Братислав Планић, Горан Димић, Иван Кокић, “Унапређење система за аутоматско тестирање хардверских јединица уређаја МИКМЕ у процесу производње са проширењем примене на нове верзије уређаја и са додавањем нових опција” – М83

<http://www.imptelecom.com/media/TehnickaResenja/2018/III44003-2018A1-M83-MIKME-ATE.pdf>

9. Ивана Николић, Ненад Антонић, Иван Кокић, Бојан Косић, Марко Николић, Ина Масникова, Горан Димић, “Унапређење железничке сигналне светиљке у ЛЕД технологији за употребу у електронској поставници” – М83

http://www.imptelecom.com/media/TehnickaResenja/2018/TR32043_2018A1.pdf

2017.

10. В. Ристић, Б. Планић, И. Салом, Ж. Стојковић, Владимир Челебић, Г. Димић, Н. Антонић, Б. Косић, Владислав Миленковић, “Самостални Bluetooth микрофон студијског квалитета – МИКМЕ”

<http://www.imptelecom.com/media/TehnickaResenja/2017/TR32043-2017-IMP-M81-MIKME.pdf>

11. Наталија Лукић, Владимир Ћатић, Вељко Јанић, Владислав Миленковић, Ненад Антонић, Вукашин Ристић, Братислав Планић, Жељко Стојковић, Владимир Челебић, Горан Димић, Иван Кокић, “Окружење за аутоматско тестирање система за аквизицију и обраду података” – М84

<http://www.imptelecom.com/media/TehnickaResenja/2017/III44003-2017-M84-ATE.pdf>

12. Марјан Ђурић, Вукашин Ристић, Бојан Косић, Горан Димић, Ненад Антонић, Владислав Миленковић, Ина Масникоса, "Модификован регистрофонски систем за потребе железнице" – М85

<http://www.imptelecom.com/media/TehnickaResenja/2017/TR32043-2017-IMP-M85-REG-ZEL.pdf>

13. Владислав Миленковић, Владимир Челебић, Братислав Планић, Ива Салом, Вукашин Ристић, Бојан Косић, Горан Димић, Ненад Антонић, "Реализација уређаја за тестирање и анализу рада система за пренос сигнала телешаптите" – М85

<http://www.imptelecom.com/media/TehnickaResenja/2017/TR32043-2017-IMP-M85-TTZ.pdf>

2016.

14. Владимир Ђатић, Наталија Лукић, Ива Салом, Вукашин Ристић, Миленко Кабовић, Никола Ненадић, Жељко Стојковић, Горан Димић, Ненад Антонић, Бојан Косић, "Систем за аутоматско тестирање хардверских јединица уређаја МИКМЕ у процесу производње" – М81

<http://www.imptelecom.com/media/TehnickaResenja/2016/TR32043-2016-M81-IMP-MIKMEATE.pdf>

2015.

15. Иван Тодоровић, Милош Милутиновић, Бојан Косић, Вукашин Ристић, Ненад Антонић, Богдан Павковић, Горан Димић, "Firmware уређаја за управљање светлосним ефектима у мултимедијалним просторима" – М85

<http://www.imptelecom.com/media/TehnickaResenja/2015/TR32043-2015-IMP-fw-light-show.pdf>

ИВА САЛОМ

2022.

1. Ива Салом, Дејан Тодоровић, Владимир Челебић, Миленко Кабовић, Анка Кабовић, Марко Ралић, Горан Димић, “Метода за мерење буке услед короне у околини надземног вода” – М82
<https://www.pupin.rs/code/wp-content/uploads/2023/01/TR-2022-IMP-T-3-M82.pdf>
2. Миливоје Ралевић, Ива Салом, Владимир Челебић, Иван Тодоровић, Братислав Планић, Вукашин Ристић, Бојан Стојковић, “Унапређени систем за централизовано надгледање телештитних терминала” – М84
<https://www.pupin.rs/code/wp-content/uploads/2023/01/TR-2022-IMP-T-2-M84.pdf>
3. Миленко Кабовић, Јована Новаковић, Анка Кабовић, Владимир Челебић, Ива Салом, Владислав Миленковић, “Безбедно стартовање централног процесорског модула за телештитни терминал” – М84
<https://www.pupin.rs/code/wp-content/uploads/2023/01/TR-2022-IMP-T-1-M84.pdf>

2021.

4. Владимир Челебић, Миленко Кабовић, Ива Салом, Анка Кабовић, Јована Новаковић, Горан Димић, “Унапређење мрежних интерфејса централног модула за телештитни терминал” – М83
<https://www.pupin.rs/code/wp-content/uploads/2022/01/TR-2021-IMP-T-1-M83.pdf>

2020.

5. Владимир Челебић, Ива Салом, Миленко Кабовић, Анка Кабовић, Јованка Гајица, Миливоје Ралевић, “Обједињени систем за централизовано надгледање и синхронизацију тачног времена телештитних терминала” – М84
<http://www.pupin.rs/code/wp-content/uploads/2020/12/TR-2020-IMP-T-1-M84.pdf>
6. Владимир Челебић, Миленко Кабовић, Ива Салом, Анка Кабовић, Јована Новаковић, Горан Димић, “Нови централни модул за телештитни терминал” – М85
<http://www.pupin.rs/code/wp-content/uploads/2020/12/TR-2020-IMP-T-2-M85.pdf>
7. Владислав Миленковић, Иван Тодоровић, Вукашин Ристић, Наталија Кокић, Ива Салом, Анастасија Перић, „Развој GIVA IPC паметног модуларног аудио појачала заснованог на DSP процесору Allwinner H2+ и оперативном систему Linux“, М81
<http://www.pupin.rs/code/wp-content/uploads/2020/12/TR-2020-IMP-T-5-M81.pdf>
8. Дејан Тодоровић, Ива Салом, Братислав Планић, Горан Димић, Владимир Ђатић, Мина Косић (Радивојевић), „Мерни систем за in situ мерење акустичких карактеристика звучних баријера према стандардима EN 1793-5 и EN 1793-6“, М82
<http://www.pupin.rs/code/wp-content/uploads/2020/12/TR-2020-IMP-T-6-M82.pdf>

2019.

9. Вељко Јанић, Валентина Тимченко, Славица Боштјанчич Ракас, Ива Салом, Иван Кокић, Владимир Ђатић, Братислав Планић, Вукашин Ристић, “MIKME Pocket – бежични аудио снимач” – М83.
http://www.imptelecom.com/media/TehnickaResenja/2019/III44003-2019-M83-MIKME_Pocket.pdf
10. Владимир Челебић, Миленко Кабовић, Анка Кабовић, Ива Салом, Јованка Гајица, “Сервер за централизовано надгледање и синхронизацију времена телештитних терминала у мрежи ЕМС АД” – М84
http://www.imptelecom.com/media/TehnickaResenja/2019/TR32037_2019A1.pdf
11. Владимир Челебић, Ива Салом, Миленко Кабовић, Анка Кабовић, Јованка Гајица, “Мерне методе за одређивање тачности процеса синхронизације времена на уређају за пренос сигнала телештитне” – М84
http://www.imptelecom.com/media/TehnickaResenja/2019/TR32037_2019A2.pdf
12. Владимир Ђатић, Ива Салом, Владимир Челебић, Дејан Тодоровић, Јована Новаковић, Братислав Планић, Вељко Јанић, Марко Ралић, Ивана Николић, Наталија Кокић, “Унапређена акустичка камера за посебне намене” – М84

http://www.imptelecom.com/media/TehnickaResenja/2019/TR32038_2019A1.pdf

2018.

13. Јована Новаковић, Ива Салом, Владимир Челебић, Дејан Тодоровић, Владимир Ћатић, Вељко Јанић, Братислав Планић, “Акустичка камера за посебне намене” – М82
http://www.imptelecom.com/media/TehnickaResenja/2018/TR32038_2018A1.pdf
14. Владимир Челебић, Миленко Кабовић, Анка Кабовић, Ива Салом, Јованка Гајица, Братислав Планић, “Унапређени телештитни терминал TZ-600 за повећање расположивости и убрзање преноса сигнала дистантне заштите за потребе ЈП ЕПС, огранак ХЕ Ђердап” – М84
http://www.imptelecom.com/media/TehnickaResenja/2018/TR32037_2018A2.pdf
15. Владимир Ћатић, Наталија Лукић, Ива Салом, Братислав Планић, Горан Димић, Иван Кокић, “Унапређење система за аутоматско тестирање хардверских јединица уређаја МИКМЕ у процесу производње са проширењем примене на нове верзије уређаја и са додавањем нових опција” – М83
<http://www.imptelecom.com/media/TehnickaResenja/2018/III44003-2018A1.pdf>
16. Владимир Ћатић, Ива Салом, Владимир Челебић, Дејан Тодоровић, Наталија Лукић, Ивана Николић, “Софтверска симулација акустичке камере са beamforming алгоритмом” – М85
http://www.imptelecom.com/media/TehnickaResenja/2018/TR32038_2018A2.pdf
17. Владимир Челебић, Миленко Кабовић, Анка Кабовић, Ива Салом, Јованка Гајица, “Надоградња система за пренос сигнала телештите у мрежи преноса ЕМС АД имплементацијом синхронизације тачног времена” – М84
http://www.imptelecom.com/media/TehnickaResenja/2018/TR32037_2018A1.pdf
18. Братислав Планић, Вељко Јанић, Ива Салом, Вукашин Ристић, Горан Димић, Владислав Миленковић, Лазар Бербаков, “Побољшање квалитета аудио сигнала самосталног Bluetooth микрофона МИКМЕ студијског квалитета” – М83
http://www.imptelecom.com/media/TehnickaResenja/2018/TR32043_2018A2.pdf

2017.

19. Владислав Миленковић, Владимир Челебић, Братислав Планић, Ива Салом, Вукашин Ристић, Бојан Косић, Горан Димић, Ненад Антонић, “Реализација уређаја за тестирање и анализу рада система за пренос сигнала телештите” – М85
<http://www.imptelecom.com/media/TehnickaResenja/2017/TR32043-2017-IMP-M85-TTZ.pdf>
20. Вукашин Ристић, Братислав Планић, Ива Салом, Жељко Стојковић, Владимир Челебић, Горан Димић, Ненад Антонић, Бојан Косић, Владислав Миленковић, “Самостални Bluetooth микрофон студијског квалитета – МИКМЕ” – М81
<http://www.imptelecom.com/media/TehnickaResenja/2017/TR32043-2017-IMP-M81-MIKME.pdf>

2016.

21. Владимир Челебић, Анка Кабовић, Миленко Кабовић, Јованка Гајица, Ива Салом, Јелена Васиљевић, Драгослав Мијић, “Повезивање телештитног терминала на резервни преносни пут преко Етернет интерфејса у мрежи ЕМС-а” – М84;
<http://www.imptelecom.com/media/TehnickaResenja/2016/TR32037-2016A2.pdf>
22. Ива Салом, Владимир Челебић, Миленко Кабовић, Наталија Лукић, Владимир Ћатић, Вукашин Ристић, Јованка Гајица, Марко Оклобџија, Ненад Карталовић, Миомир Мијић, “Решење проблема нелинеарности напонски контролисаног појачавача са JFET транзистором” – М85
<http://www.imptelecom.com/media/TehnickaResenja/2016/TR32038-2016A1.pdf>
23. Ива Салом, Вукашин Ристић, Миленко Кабовић, Владимир Челебић, Жељко Стојковић, Наталија Лукић, Владимир Ћатић, Лазар Бербаков, Бојан Косић, “Алгоритамска компензација разлике компоненти JFET-а за контролу појачања у напонски контролисаном појачавачу” – М85
<http://www.imptelecom.com/media/TehnickaResenja/2016/TR32043-2016-M85-IMP-JFET.pdf>
24. Владимир Ћатић, Наталија Лукић, Ива Салом, Вукашин Ристић, Миленко Кабовић, Никола Ненадић, Жељко Стојковић, Горан Димић, Ненад Антонић, Бојан Косић, “Систем за аутоматско тестирање хардверских јединица уређаја МИКМЕ у процесу производње” – М81
<http://www.imptelecom.com/media/TehnickaResenja/2016/TR32043-2016-M81-IMP-MIKMEATE.pdf>

2015.

25. Владимир Челебић, Миленко Кабовић, Ива Салом, Јованка Гајица, “Оптички интерфејс ИМП терминала за телешащиту са мултиплексерском опремом” – М84
<http://www.imptelecom.com/media/TehnickaResenja/2015/TR32037-2015A1.pdf>
26. Анка Кабовић, Миленко Кабовић, Јелена Васиљевић, Ива Салом, Владимир Челебић, Јованка Гајица, “Софтвер за симулацију размене GOOSE поруке између заштитног релеа и телешащитног уређаја у подстаници” – М85
<http://www.imptelecom.com/media/TehnickaResenja/2015/TR32037-2015A2.pdf>

ДЕЈАН ТОДОРОВИЋ

2022.

1. Ива Салом, Дејан Тодоровић, Владимир Челебић, Миленко Кабовић, Анка Кабовић, Марко Ралић, Горан Димић, "Метода за мерење буке услед короне у околини надземног вода" – М82

<https://www.pupin.rs/code/wp-content/uploads/2023/01/TR-2022-IMP-T-3-M82.pdf>

2020.

2. Дејан Тодоровић, Ива Салом, Братислав Планић, Горан Димић, Владимир Ћатић, Мина Косић (Радивојевић), „Мерни систем за in situ мерење акустичких карактеристика звучних баријера према стандардима EN 1793-5 и EN 1793-6“, М82

<http://www.pupin.rs/code/wp-content/uploads/2020/12/TR-2020-IMP-T-6-M82.pdf>

2019.

3. Владимир Ћатић, Ива Салом, Владимир Челебић, Дејан Тодоровић, Јована Новаковић, Братислав Планић, Вељко Јанић, Марко Ралић, Ивана Николић, Наталија Кокић, "Унапређена акустичка камера за посебне намене" – М84

http://www.imptelecom.com/media/TehnickaResenja/2019/TR32038_2019A1.pdf

2018.

4. Јована Новаковић, Ива Салом, Владимир Челебић, Дејан Тодоровић, Владимир Ћатић, Вељко Јанић, Братислав Планић, "Акустичка камера за посебне намене" – М82

http://www.imptelecom.com/media/TehnickaResenja/2018/TR32038_2018A1.pdf

5. Владимир Ћатић, Ива Салом, Владимир Челебић, Дејан Тодоровић, Наталија Лукић, Ивана Николић, "Софтверска симулација акустичке камере са beamforming алгоритмом" – М85

http://www.imptelecom.com/media/TehnickaResenja/2018/TR32038_2018A2.pdf

Article

An Acoustic Camera for Use on UAVs

Iva Salom ^{1,*}, Goran Dimić ¹ , Vladimir Čelebić ¹, Marko Spasenović ² , Milica Raičković ³, Mirjana Mihajlović ³ and Dejan Todorović ^{3,*}

¹ Institute Mihailo Pupin, University of Belgrade, Volgina 15, 11060 Belgrade, Serbia; goran.dimic@pupin.rs (G.D.); vladimir.celebic@pupin.rs (V.Č.)

² Center for Microelectronic Technologies, Institute of Chemistry, Technology and Metallurgy, University of Belgrade, Njegoševa 12, 11000 Belgrade, Serbia; spasenovic@nanosys.ihtm.bg.ac.rs

³ Dirigent Acoustics, Mažuranićeva 29, 11000 Belgrade, Serbia; milica.raickovic@dirigent-acoustics.co.rs (M.R.); mirjana.mihajlovic@dirigent-acoustics.co.rs (M.M.)

* Correspondence: iva.salom@pupin.rs (I.S.); dejan.todorovic@dirigent-acoustics.co.rs (D.T.)

Abstract: Airborne acoustic surveillance would enable and ease several applications, including security surveillance, urban and industrial noise monitoring, rescue missions, and wildlife monitoring. Airborne surveillance with an acoustic camera mounted on an airship would provide the deployment flexibility and utility required by these applications. Nevertheless, and problematically for these applications, there is not a single acoustic camera mounted on an airship yet. We make significant advances towards solving this problem by designing and constructing an acoustic camera for direct mounting on the hull of a UAV airship. The camera consists of 64 microphones, a central processing unit, and software for data acquisition and processing dedicatedly developed for far-field low-level acoustic signal detection. We demonstrate a large-aperture mock-up camera operation on the ground, although all preparations have been made to integrate the camera onto an airship. The camera has an aperture of 2 m and has been designed for surveillance from a height up to 300 m, with a spatial resolution of 12 m.

Keywords: acoustic camera; unmanned aerial vehicles; noise monitoring; border surveillance; wildlife monitoring; rescue missions; FPGA SoC



Citation: Salom, I.; Dimić, G.; Čelebić, V.; Spasenović, M.; Raičković, M.; Mihajlović, M.; Todorović, D. An Acoustic Camera for Use on UAVs. *Sensors* **2023**, *23*, 880. <https://doi.org/10.3390/s23020880>

Academic Editors: Marios Antonakakis and Michalis Zervakis

Received: 15 December 2022

Revised: 8 January 2023

Accepted: 9 January 2023

Published: 12 January 2023



Copyright: © 2023 by the authors. Licensee MDPI, Basel, Switzerland. This article is an open access article distributed under the terms and conditions of the Creative Commons Attribution (CC BY) license (<https://creativecommons.org/licenses/by/4.0/>).

1. Introduction

Acoustic environmental noise pollution is becoming a noticeable issue, especially in urban or industrial environments. Regulatory bodies worldwide have prescribed noise pollution mapping and mitigation directives. Apart from the regulation-driven needs, noise pollution surveying has large potential on the wider surveying and Smart City markets, for use in traffic monitoring, automated route guidance, industrial noise monitoring, and environmental research.

Already in 1999, 65% of the European Common Market population was exposed to unhealthy levels of transportation noise [1]. Since those times, regulatory agencies across the globe have been setting noise level targets. In the EU, noise pollution is governed by the Environmental Noise Directive—END (Directive 2002/49/EC). END requires Member States to monitor noise and prepare and publish noise maps for cities, industry, and transportation connections. Strategic noise mapping is currently performed by inputting noise source models, terrain configuration, objects, and sound propagation conditions into numerical simulations that generate a prediction of average noise levels on the facades of residential buildings. However, current noise simulation methods have shown standard deviations of over 1 dB [2], which may cause overuse or underuse of protective measures.

Similarly, in the case of industrial noise and, in the last decade, drone noise, standard measurement techniques [3] often fail to register noise sources or give incorrect data. For more detailed analysis of industrial noise, experts utilize stationary acoustic sensors and cameras; however, some noise sources practically cannot be measured from the ground,

especially when there are several sources of significant noise on one structure. In addition, such measurements give no information on noise source directionality, which is an essential parameter for applying adequate noise mitigation measures. Acoustic noise surveying from the air would enable detailed mapping of all noise sources, their sound power, frequency spectrum and directivity, and easy integration into geographic information systems (GIS). Aside from use in noise pollution, an acoustic camera mounted on an airship would be of use in rescue missions or surveillance of long, uninhabited borders for illegal border crossing. Illegal border crossing is an increasing problem, particularly felt in Europe as migratory pressures rise. According to Frontex, the total number of illegal border crossings in 2021 was near 200,000 [4]. These numbers are on the rise again, headed towards the pre-pandemic records of more than half a million illegal crossings per year.

Finally, airborne acoustic surveillance can be used for wildlife monitoring and research. Wildlife monitoring is important for species conservation, as researchers track animal feeding, mating, and migration patterns. Wildlife acoustic monitoring is increasingly being performed with meshes of acoustic sensors attached to trees in forests, but such meshes have limited resolution, require much human effort to install, and rely on complex data collection and labor-intensive record processing [5]. Acoustic surveillance from an airship would allow deployment to any region, even hard-to-reach geographies, dynamic monitoring even where fixed sensors are not installed, automated data collection, and rapid real-time surveillance.

Regardless of all the mentioned potential advantages, no acoustic camera to date has been designed for use on an airship and for aerial surveillance. Due to the typically large size of airships, it would be possible to construct large-aperture airborne acoustic cameras, which would yield high acoustic resolution, especially at lower frequencies, which leads to increased fidelity compared to cameras with smaller apertures that were designed for handheld applications.

An acoustic camera (AC) is an imaging device used to locate sound sources and to characterize them. It consists of a group of microphones, also called a microphone array, from which signals are simultaneously collected and processed to form a representation of the angular location of the sound sources with respect to the position of the AC. Visualization of the sound field is performed by applying a certain algorithm for spatio-temporal signal processing from the microphone array, creating an acoustic map that may be overlaid with a recording from a co-located video camera. Since the first AC appeared on the market at the beginning of the 2000s, the rapid development of this technology has started, so that today the acoustic camera is a modern engineering tool that, through the identification and determination of the position of sound sources, as well as the quantification and analysis of individual sound sources, is increasingly used for different purposes: for determining and characterizing noise sources, in the analysis of room acoustics, for testing sound insulation, for determining faults in industrial plants (detection/monitoring of sound field disturbances), when designing and testing vehicles (auto industry and aviation industry), in robotic systems, etc. [6–13]. As a consequence, a large number of ACs of different characteristics and realizations are available on the market today, depending on the application. The microphone arrays of ACs are controlled by a central processing unit (CPU). For custom-made cameras, the CPU can be implemented on a field-programmable gate array (FPGA) [7,14–18]. Several ACs that make use of FPGAs are in development, including ones with control algorithms optimized with gene sequencing methods [19]. Much work has been devoted to optimizing control algorithms where the algorithm is implemented on a personal computer [20]. Nevertheless, ACs designed specifically for mounting on an airship for airborne surveillance, in particular modern airships that may carry a multisensor payload, are lacking in the literature and on the market. Put succinctly, although all the necessary components for an AC mounted on an airship have recently reached maturity (FPGA-based ACs and powerful lightweight algorithms), there has been no coherent attempt to carefully select components and construct an airborne AC.

We made an AC dedicated for use on UAVs. The components of the AC attach directly to the frame of an airship, allowing for an aperture of several meters. The microphone boards and configuration are optimized for acquiring sound from terrestrial areas of up to $300\text{ m} \times 300\text{ m}$ from an altitude of up to 300 m. The proposed solution can significantly speed up noise map making and increase map authenticity due to the inclusion of environmental acoustic noise sources. Furthermore, our aerial AC opens up the possibility of airborne acoustic surveillance for wildlife and security, including border security.

The AC consists of a microphone array and a data processing unit, implementing a beamforming algorithm to generate a visual presentation of the acoustic field (acoustic mapping) and two audio streams for detection and classification of the acoustic event. Microphone arrays are valuable tools for many applications, including specific sound-source detection, visualization, localization, and separation, also in a challenging acoustic environment, including indirect detection (via vegetation disturbance) [11,21].

Beamforming is a general signal processing technique used to control the directionality of the reception or transmission of a signal with an array of transducers. Acoustic beamforming is a signal processing technique used to enhance an audio system's performance by focusing sound waves in a particular direction. It involves using an array of microphones to pick up sound from a particular source or direction and then using digital processing to combine the microphones' signals to amplify the sound coming from the desired direction and suppress the noise coming from other directions. It can be used to determine the location (angular direction relative to the AC point of origin) and intensity of the sound source. Acoustic source localization is governed by the time difference in which the sound reaches the microphone array. As a measurement technique for sound-source location, beamforming is also useful at medium to long measurement distances, which is compatible with the described use cases.

A commonly used algorithm is delay-and-sum (DAS) time domain beamforming [22]. The basic idea is presented in Figure 1. The sound source is assumed to be far from the microphone array (far field). Thus, the wavefront curvature approaches linearity relative to the size of the microphone array, and therefore it can be assumed that all incoming waves are plane waves.

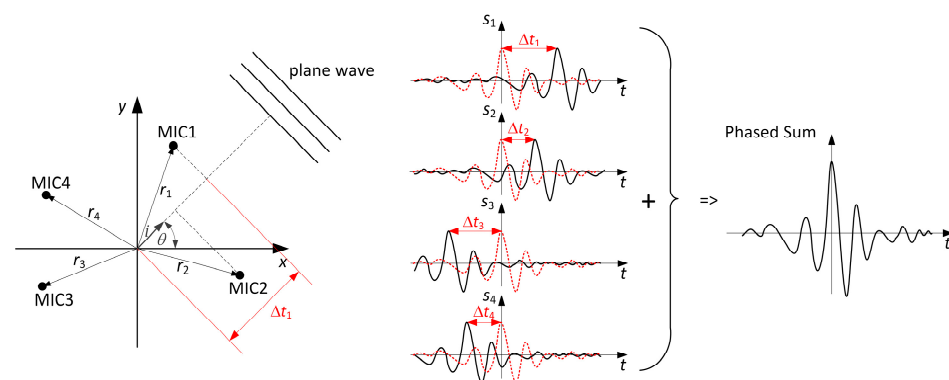


Figure 1. The conventional delay-and-sum algorithm in the time domain.

There are many advantages of the DAS. The algorithm is based on basic concepts of wave propagation, such as linearity, straight-ray propagation, and weak back-scattering. The implementation of DAS is simple, and it can be parallelized. DAS is numerically robust, fast, and compatible with real-time applications, and because the algorithm is data-independent, it preserves temporal coherence and properties of the real envelopes [23].

DAS beamforming is implemented for testing and benchmarking of the AC array design performance metrics. For a finite distance between the sound source and the AC, derivation of the beamformer leads to cross-spectral imaging function. For adaptive beamforming, a minimum variance distortionless beamformer (MVDR) can be implemented [24].

2. Materials and Methods

The greatest challenge on the AC for sound-source localization from greater distances comes in the detection of low-level acoustic signals (up to 30 dB) due to sound propagation attenuation (-6 dB over each doubling of distance from the source) and absorption in air, especially at high frequencies. The AC was designed with this demand in mind.

Random noise (unwanted signal) suppression is achieved by selecting low self-noise microphones together with analogue and analogue-to-digital converter (ADC) electronic circuits, as well as with careful design of the windshield and EMI shielding implemented in the microphone and electronics case. Further improvement of the signal-to-noise ratio (SNR) is performed with a high-precision beamforming algorithm with 64 microphones. The SNR increases by 3 dB per doubling the number of microphones, yielding an SNR improvement of 18 dB for an array of 64 microphones. The audio signal is amplified and digitalized on the board next to each microphone to avoid interference. The useful signal frequency range is estimated to be approximately 200 Hz–2 kHz, whereas a sampling frequency of 8 kHz is chosen. This frequency spectrum is expected to carry most of the energy of acoustic events from the far field (on the ground). At higher frequencies, the detection precision increases until the wavelength approaches the spatial separation distance between the microphones (spatial sampling), which is dictated by the minimum distance between the microphones and the total camera dimensions. In addition, at high frequencies, the energy of acoustic events is expected to be low, as air attenuation is significant.

A simulation was developed in MATLAB to investigate the behavior of the AC with different microphone configurations, utilizing different beamforming algorithms for a varying number, position, and characteristic of sound sources. Microphone positions were restricted to a geometry that is compatible with mounting the microphones on the frame of the airship (Hipersfera Border UAS, Zagreb, Croatia). A drawing of the airship frame with the position of the AC indicated is depicted in Supplementary Information Figure S1. The graphical user interface for the simulation is depicted in Figure 2, showing a simulation result for the implemented microphone configuration.

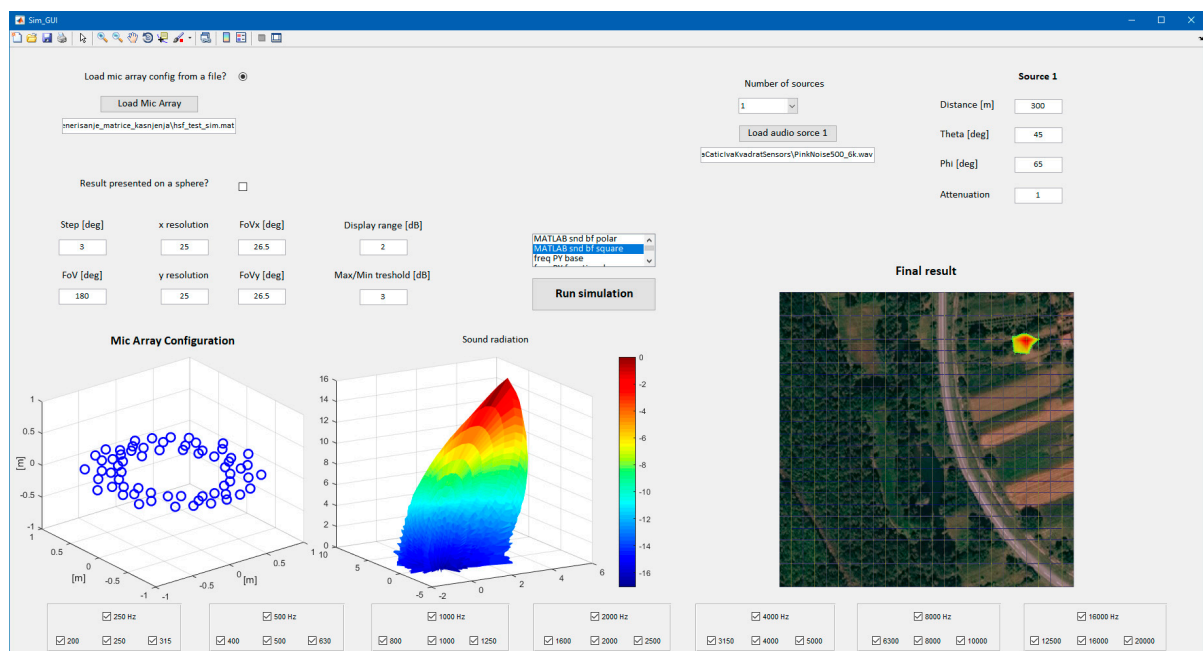


Figure 2. Simulation program interface.

The microphone array is ring (annulus)-like. The largest distance between any two microphones is 2 m. The smallest distance between any two microphones is 0.09 m. The

random spacing of the microphones keeps spatial aliasing and side lobe attenuation at an acceptable level for the desired frequency range.

The largest off-axis angle (angle of view/listen) is set to 26.5 degrees, which keeps the off-axis resolution at most 40% greater than the on-axis resolution. Maximum Sidelobe Level (MSL) is kept below -10 dB up to the wave number $K_{\max}^{26.5}$. This fits well with the desired frequency range (200 Hz–2 kHz).

The microphones have a cardioid directionality pattern, with the largest gain in the direction perpendicular to the plane of the array. Within a cone near the main axis ($\pm 30^\circ$), the pattern can be approximated as omnidirectional.

The system architecture block diagram of the AC is shown in Figure 3. The system consists of three blocks: a sensor block, an interface block, and a signal acquisition and data processing block.

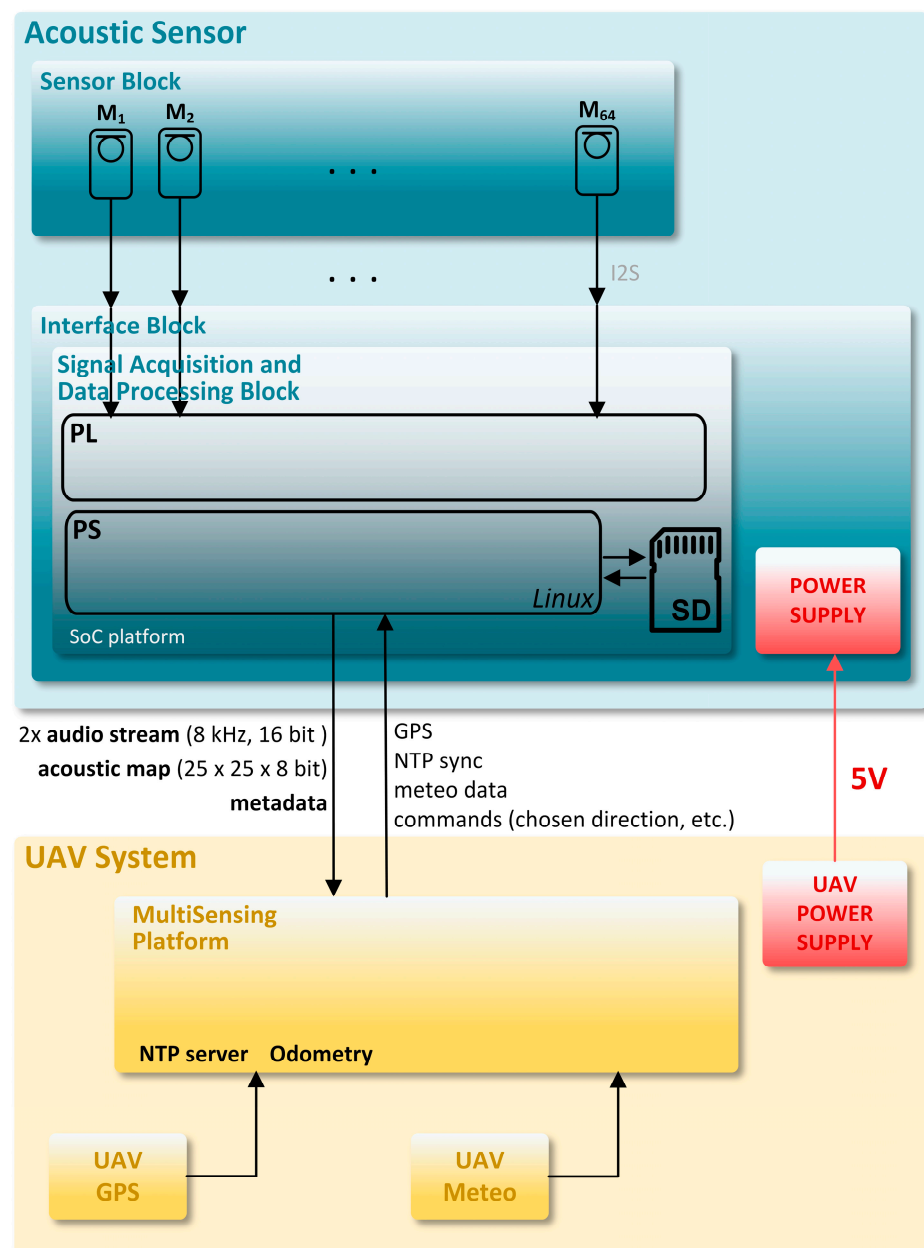


Figure 3. System architecture block diagram of the AC.

The sensor block consists of a microphone array with 64 microphone modules. The microphone modules consist of microphones $M_1, M_2, M_3, \dots, M_{64}$ and analogue and digital

circuits next to each microphone. Each microphone module performs microphone signal amplification (low-noise microphone preamplification), analog-to-digital conversion, and communication of the I2S digital audio signal (I2S bus specification, Philips Semiconductors, 1996) to the signal acquisition and data processing block via the interface block.

The interface block interfaces the microphone block to the signal acquisition and data processing block, as well as the signal acquisition and data processing block to the UAV. The UAV provides a 5 V DC power supply.

The block diagram of the hardware architecture of the AC is presented in Figure 4 and includes 64 microphone boards/modules, a central board, and a Z-turn processing module (MYIR Tech Limited, Shenzhen, China).

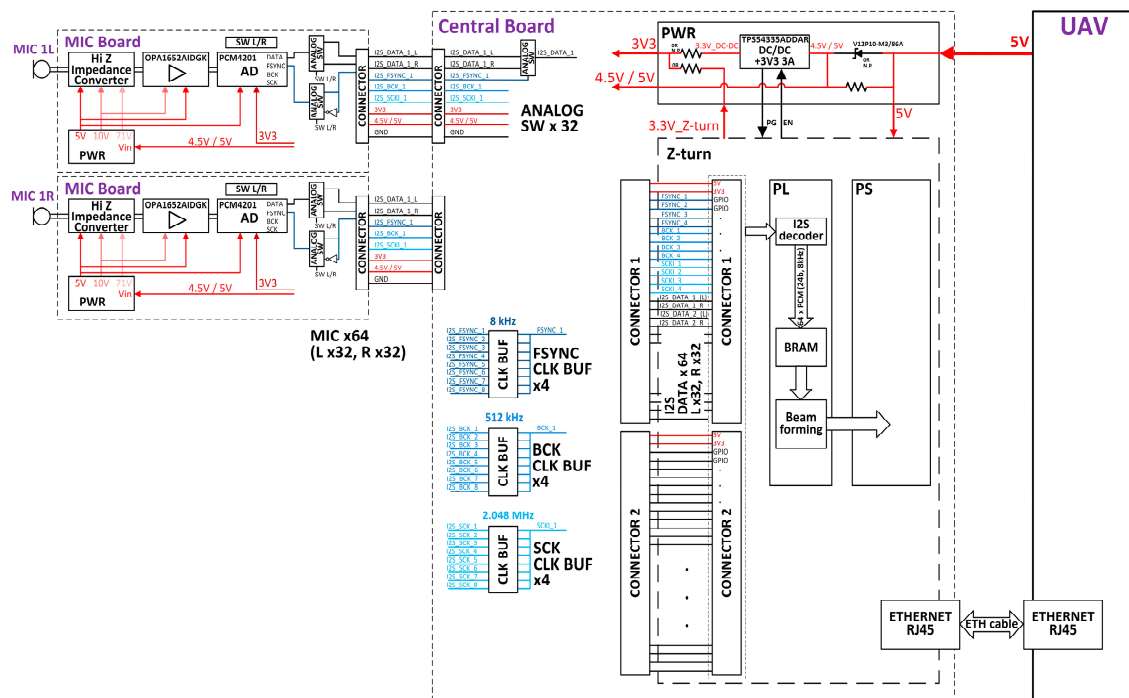


Figure 4. Hardware architecture of the acoustic camera.

Microphone modules were designed in-house, for optimal performance in the given use-case scenario. Required microphone specifications included low self-noise (<15 dBA), sensitivity greater than -33 dB/Pa (@48 V phantom power), a frequency range between 20 Hz and 20 kHz, and a cardioid directivity pattern. Commercially available microphone capsules were integrated onto custom-made electronics boards to create microphone modules. In order to increase the microphone sensitivity a polarization voltage of 71 V for the microphone capsule was applied.

A pair of microphone modules (“a left” and “a right”) are connected to the central board (the interface module) over a single 8-wire interface cable. The direction (left/right) of the microphone module is selected using a switch on the microphone module.

A microphone module consists of several blocks: power supply, high impedance converter, preamplifier and filters, AD converter and central board interface.

The power supply includes components for 5 V and 10 V generation—the power supplies for the components on the PCB, in addition to 3.3 V, as well as 71 V generation. The low self-noise preamplifier (<-130 dBV) with the corresponding filters provides a gain of 200.

The TI PCM4201 AD converter (Texas Instruments, Dallas, TX, USA) was chosen for this application for its low noise, low distortion, and low power, with supported sampling rates from 8 kHz to 108 kHz. The output of the AD converter is 24-bit linear left-justified PCM data, which can be considered as I2S.

Three clocks are generated on the signal acquisition and data processing block for the AD converter, as it operates in slave mode: a frame synchronization (FSYNC) clock for 8 kHz sampling, a bit (BCK) clock for 512 kHz sampling, and a system (SCK) clock for 2048 kHz sampling. These signals are transmitted over long 8-wire interface cables, where the maximal cable length is 2.4 m. For these frequencies and cable lengths, the signal integrity was checked in a simulation.

The switching between the left and right channel is performed at the FSYNC clock frequency. Power supplies for the microphone module (5 V and 3.3 V) are provided via the 8-wire interface cables as well.

The central board contains 32 headers for the microphone module interface, 3×4 clock buffers, 2 connectors for the Z-turn interface, and a power supply with the corresponding filters. The central processing unit of the system, used for signal acquisition and data processing, is the Z-turn board. The Z-turn board is a high-performance Single Board Computer (SBC) built around the Zynq-7020, as a member of the Xilinx All Programmable System-on-Chip (SoC) platform Zynq 7000 family, featuring integrated Programmable Logic (PL)—Xilinx 7-series Field-Programmable Gate Array (FPGA) logic and a Processing System (PS) consisting of dual-core ARM cortex A9 processors (Xilinx XC7Z010/020, San Jose, CL, USA).

The software architecture block diagram of the AC is depicted in Figure 5. The data acquisition and beamforming algorithm are implemented on PL, using the Vivado Design Suite 2020.2 environment (Xilinx, San Jose, CL, USA). Data acquisition is implemented in the `tdm_stream_receiver` Intellectual Property (IP) High-Level Synthesis (HLS) block, while the conventional delay and sum beamforming algorithm is implemented in the `polar_stream` IP HLS block, as presented in Figure 6.

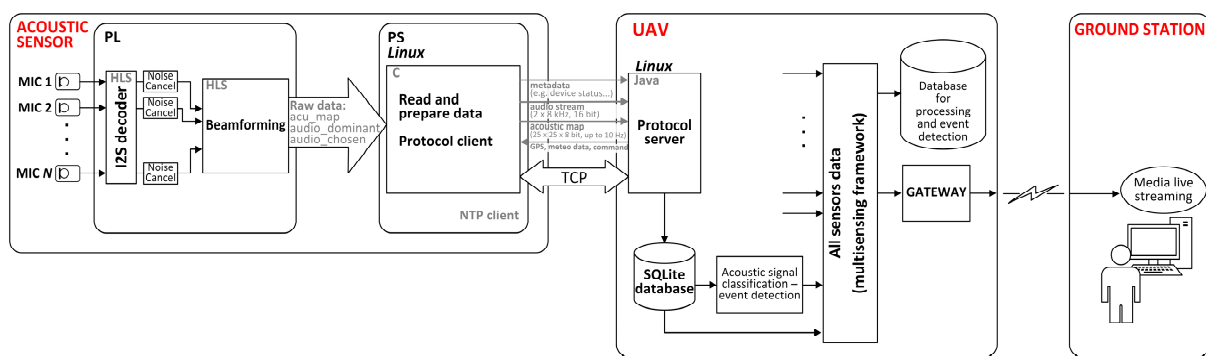


Figure 5. Software architecture of the AC.

The system operating frequency is 100 MHz. Data acquisition in the `tdm stream receiver` IP HLS block implies sampling of microphone signals, with a sampling frequency of 8 kHz (i.e., every 125 ms), and conversion into a serial data sequence. This block introduces a processing delay of 3 cycles of the operating frequency, i.e., 30 ns. The serial data sequence is forwarded to the `polar_stream` IP HLS block.

The outputs of the `polar_stream` IP HLS block are the following: a block of 625 32-bit integers containing values of each of the 25×25 fields of the acoustic map for each second (a memory block), and 24-bit audio samples from the dominant and a chosen direction, each 125 μ s long (AXI-Stream FIFO). In addition, for verification purposes, a chosen microphone signal sample is sent to the PS every 10 ms (80 samples as a single packet in AXI-Stream FIFO).

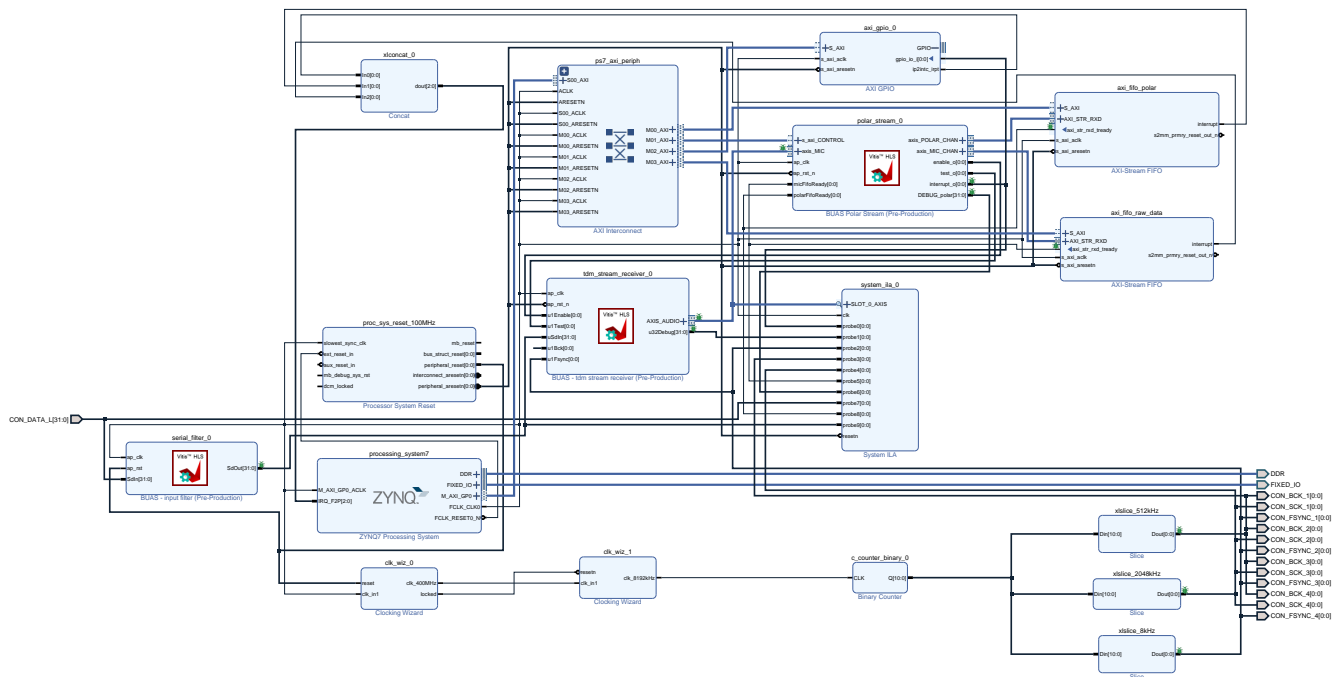


Figure 6. PL implementation in Xilinx Vivado Design Suite 2020.2.

The implementation of the conventional delay and sum beamforming algorithm in the polar_stream IP HLS block is optimized in terms of basic FPGA resources and processing time. A single pass through this block introduces a processing delay of 5 cycles of the operating frequency, i.e., 50 ns. The main steps within this IP HLS block are the following:

- Reading of serial audio data (from the tdm_stream_receiver IP HLS block) and packing these data into 64 shift registers: performed every 125 μ s (the sampling frequency); the execution time is $50 \text{ ns} \times 64 = 3.2 \mu\text{s}$.
- Calculation of the averaged polar matrix (25×25 fields of the acoustic map for each second) and sending the synchronization signal to PS: performed every 1 s; the execution time is $50 \text{ ns} \times (625 + 2) = 31.35 \mu\text{s}$.
- Sending of 2 signals (the chosen and the dominant) to PS: performed every 125 μ s; the execution time is $50 \text{ ns} \times 2 = 100 \text{ ns}$.
- Implementation of the conventional delay and sum beamforming algorithm: performed every 125 μ s; the execution time is $50 \text{ ns} \times 625 = 31.25 \mu\text{s}$.

The total required processing time, including all previously described steps, is 65.93 μ s.

PS is based on the Linux Ubuntu 20.04 OS. A single Linux application performs data exchange with PL via two AXI-Stream FIFOs and a mapped shared memory, collecting raw data from PL in real time. The application generates three files each second: an acoustic map, which is a .bmp image file (25×25 pixels, 8-bit depth), and two .wav audio files (8 kHz, 16-bit depth), one for the dominant direction signal and another for a chosen sound-source signal. The application sends these files to the UAV via a communication protocol based on the User Datagram Protocol (UDP). The application also receives from the UAV meteorological data, GPS data, and commands. An NTP daemon service runs on the OS, whereas ntp.conf needs to be set according to the final UAV central system configuration (including NTP server settings).

The acoustic map is calculated using a beamforming algorithm-based delay matrix that depends on the microphone array configuration and meteorological data, especially wind speed, which affects sound speed, as well as the desired FoV (field of view). The delay matrix is calculated on the PS based on determined microphone positions and current meteorological status, and is sent to the PL.

The AC has a chosen FoV spanning ± 26.5 degrees relative to the microphone array's central axis. Thus, for an altitude of 300 m, the acoustic map will cover an area of 300 m \times 300 m on the ground.

The AC should be connected to the UAV central unit via a single Ethernet connection, using the UDP protocol. The proprietary protocol is implemented for data exchange between the AC and the UAV. The acoustic map and two audio files are transferred to the UAV processing unit every second and stored with a filename containing the timestamp. The precise time on the central processing unit of the AC should be set using the NTP protocol, whereas the NTP server is implemented on the UAV processing unit. The UAV sends to the AC GPS coordinates, meteorological data, and control commands.

To summarize, both parallel data acquisition and beamforming are performed in PL, and signal processing results are transferred to the PS. The PS collects raw data from PL, generates .bmp and .wav files, and sends them to the UAV. The signal acquisition and data processing block are connected to the UAV via a single Ethernet connection. The protocol for the communication between the AC and the UAV is implemented on the PS using UDP. The communication is bidirectional, since the AC sends two audio streams, an acoustic map, and metadata, and receives GPS data with the precise time, meteorological data, and commands.

The operator (on the ground) can listen to the recorded audio signals. In addition to the sound coming from the dominant direction, the operator can choose another direction that they would like to monitor.

The AC system can be connected to a PC/laptop via a UART-to-USB connection for testing purposes.

The AC (microphone modules and central board) should ideally be mounted directly onto the frame of the UAV. In the case of a modern airship, which typically has a carbon tube internal construction [25], the AC is best mounted directly onto the tubes, because in such a case the AC would conform to the shape of the airship and there is no need for extra mounting that would increase the load. An optimized position for the AC components on a commercially available airship UAV, as confirmed with simulation, is shown in Supplementary Information Figure S1. For ground-testing purposes, we mounted the AC components on a circular piece of cardboard with a diameter of 2 m as a mock-up of actual operation on an airship.

The AC communicates with the UAV via our custom developed UDP Client-Server protocol. A test application for the server side (UAV) was written in JAVA and it can be run in Linux OS on a PC. The same application can be adapted for the final application on the UAV. The test application stores the received data (the acoustic maps and audio files) in an SQLite database, as well as files on the file system in the selected folders.

There are three tables in the SQLite database: *acu_map*, *audio_dir_dominant*, and *audio_dir_chosen*. Each second, a set of data (a .bmp and two .wav files) is stored as a BLOB field in the corresponding table of the database. The communication protocol defines the possible commands and responses (statuses), as well as the corresponding data (depending on the context) which are exchanged between the AC and the UAV. Each side receives command packets (CMD_*) and sends an appropriate response (RESP_*) for every received packet in the time interval specified for that command.

3. Results

3.1. Hardware Implementation

Photographs of an assembled microphone module front and back side are depicted in Figure 7. A total of 64 such modules are assembled and connected to the central board. Each microphone is protected with a wind shield and EMI shielding (see Supplementary Information Figure S2).

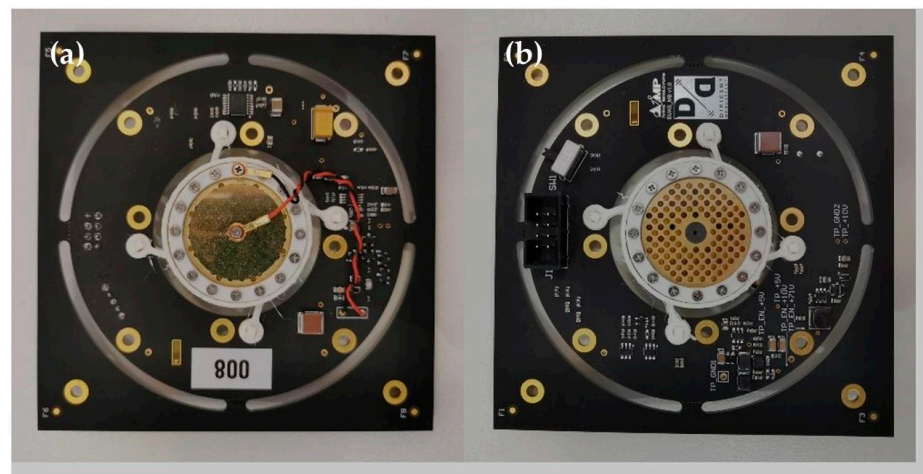


Figure 7. Assembled microphone module: (a) front view; (b) back view.

A photograph of the assembled central board with the Z-turn board is depicted in Figure 8.

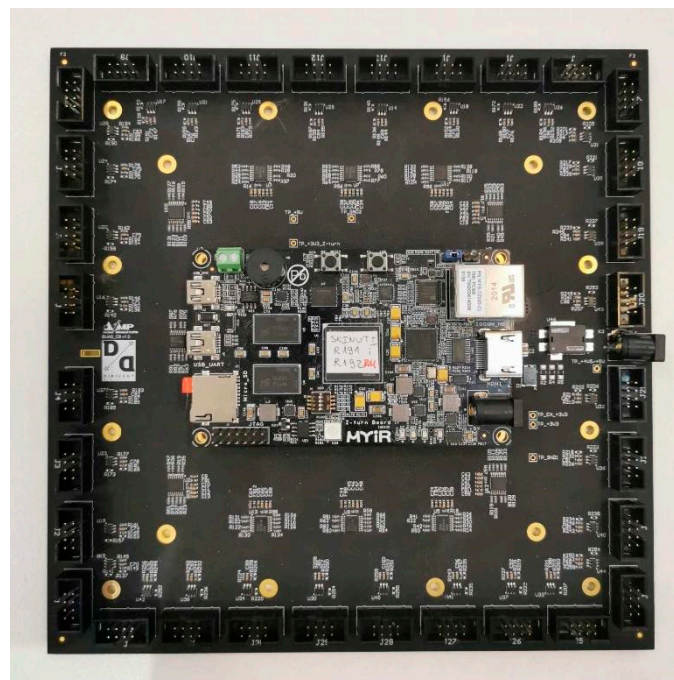


Figure 8. Assembled signal acquisition, data processing, and interface module.

The front and the back side of the cardboard-mounted AC are depicted on the left and right panels of Figure 9, respectively. Cardboard and power supply included, the AC weighs 18 kg. Attached directly to the UAV frame and powered by the UAV PS, the AC will weigh less than 15 kg, which is an acceptable load for an airship that is dedicated to carrying sensors and instruments.

The AC consumes 40 W of power during regular operation, being powered with a 5 V source and drawing 8 A of current. However, the inrush current is somewhat higher. Initial tests indicate that the inrush current during power-on reaches approximately 12 A. After the transition period, when all capacitors are fully charged, power consumption reaches a steady state.

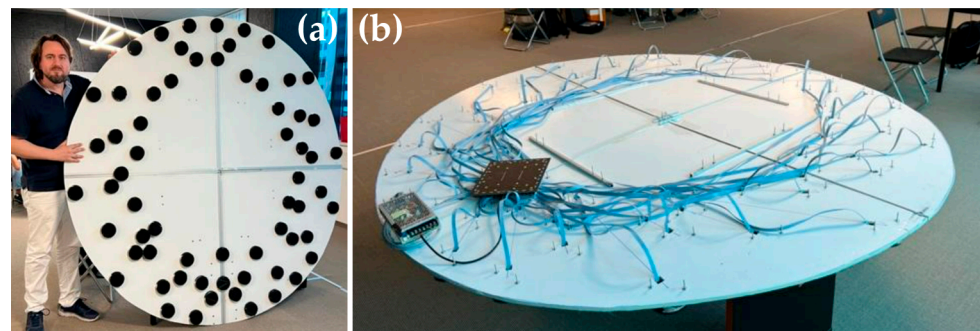


Figure 9. AC mounted on a cardboard circle for testing purposes: (a) front side with microphones; (b) back side with central board and a test power supply.

3.2. Acoustic Measurements

An acoustic map obtained with the AC is depicted in Figure 10. The resolution of 25×25 pixels for an image that covers a ground area of $300 \text{ m} \times 300 \text{ m}$ implies a spatial resolution of 12 m. The map shown in Figure 10 depicts an event during which a person stood 3 m away from the camera indoors and said the word “sound” in a normal voice. A video recording of the event is available on a public repository [26]. The sound of the person speaking is clearly noticeable on the map, coming from a dominant direction.

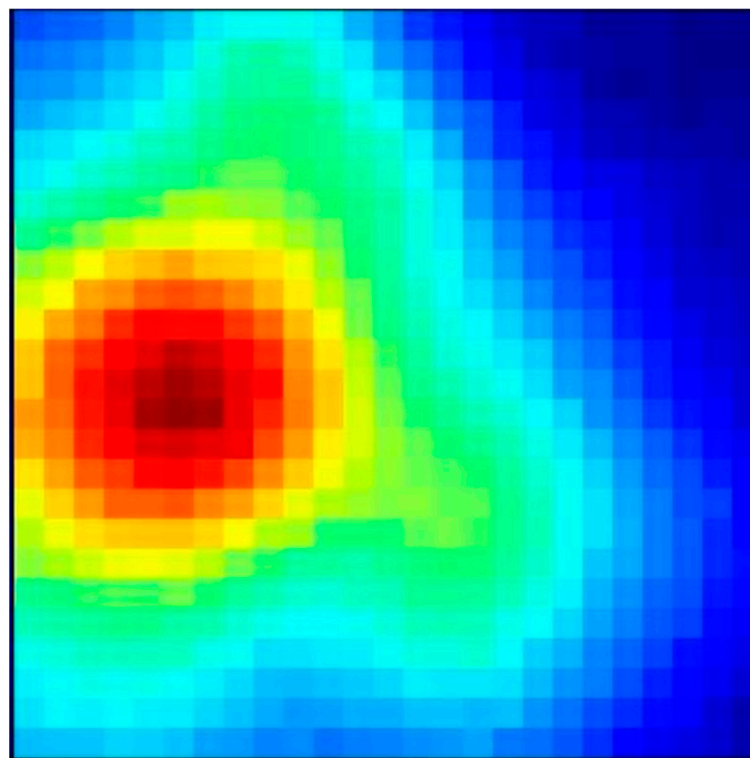


Figure 10. An indoor acoustic map with 25×25 pixels.

We also tested the outdoor operation of the camera. On the same circular board, the camera was brought outside and fixed upright so that it records in the forward direction at ground level. Two volunteers stood in front of the camera, 15 m away from it, and played pink noise from their handheld devices. Figure 11 depicts the acoustic maps obtained during those measurements. Figure 11a depicts two sources of pink noise, 15 m away from the sensor and 3 m apart from each other. Figure 11b depicts a single source of pink noise in the middle of the field of view of the sensor. It is expected that the operation of the AC will be little affected by the complex environment on a UAV, given that all components

conform to industrial standards and that they are attached to the interior hull of the UAV, shielded from wind and other elements by the external UAV shell.

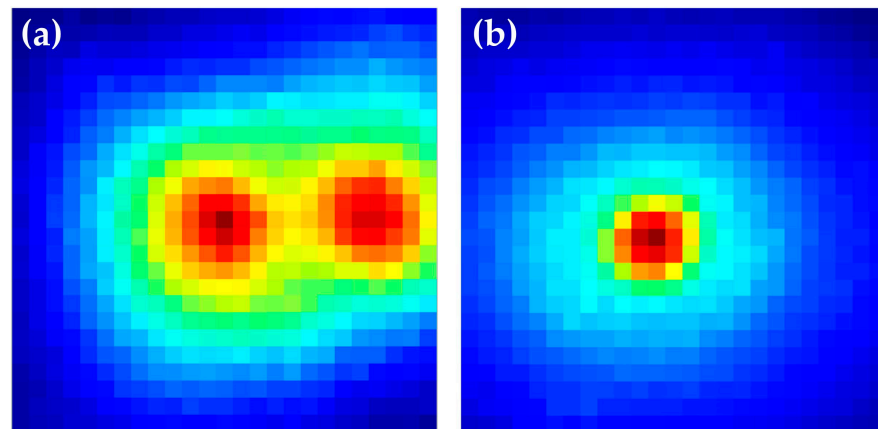


Figure 11. Acoustic maps of sources of pink noise recorded in outdoor conditions. (a) Two sources 3 m apart, 15 m away from the AC; (b) a single source in the middle of the field of view of the AC.

An example of the data stored in the database during operation is depicted in Figure 12. For testing on the ground and operational demonstration, the communication software was run on an external Linux device that was connected to the AC. For UAV operation, the software will be installed on the UAV main board, and the data will also be stored on the UAV board. An exemplary database is also provided as part of the Supplementary Materials. The provided database can be used as inspiration by researchers who are constructing their own ACs, by professors teaching acoustics to their students, or for further numerical analysis.

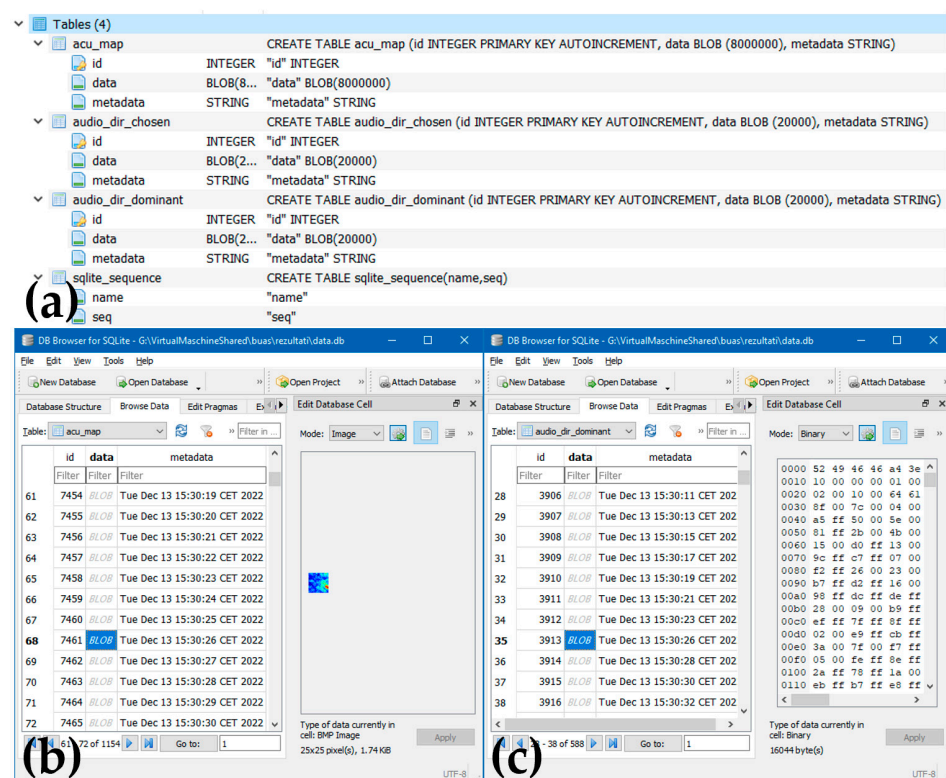


Figure 12. The AC SQLite database storing data during operation, shown with DB Browser for SQLite: (a) list of tables; (b) acoustic map table (bmp data in the BLOB field); (c) dominant direction table (wav data in the BLOB field).

4. Discussion

We have demonstrated prototype operation of an AC that is designed for mounting onto the hull of an airship. Mounting an AC onto an airship allows aerial sound surveillance for a number of applications, including urban and industrial noise monitoring, rescue missions, border surveillance, and wildlife monitoring. The AC has an aperture of two meters and has been designed for surveillance from a height up to 300 m.

The spatial resolution of the AC, indicated to be 12 m in the discussion of Figure 11, can be increased by improving the efficiency of the implementation of the beamforming algorithm on the PL of the CPU. A review of the available on-board resources indicate that it is possible to increase sampling frequency to at least 16 kHz, which is planned to be conducted in future work. Utilizing all the on-board resources would increase the spatial resolution to 6 m for the height of 300 m.

In real UAV-based operation, the absolute position of the dominant sound source can be determined and calculated from the GPS information provided by the UAV (longitude, latitude, and altitude) and from the UAV vertical axis tilt. On a UAV that contains multiple sensors, the acoustic map can be overlapped with images from other sensors (IR camera, high-resolution optical sensor, LIDAR, etc.).

UAV propulsion is a source of significant noise. Propeller noise would mask any useful acoustic signal reaching the microphones; thus, it is required to attenuate this signal enough to successfully extract the useful signal. Some experiments were conducted with a linear predictor based on the LMS algorithm [27] applied in sub-band adaptive filtering for drone propeller noise cancelation. Although promising results were obtained in terms of noise cancelation (the algorithm converged, with noise cancelation of approximately 30 dB with pre-selected segments of the recordings), it is still a small level of noise cancelation for such a low-level useful signal (up to 30 dB). In addition, the filtering of the useful part of the signal was not satisfactory. Therefore, application in UAVs will require the propulsion system to be stopped during acoustic acquisition. In addition, the inherently small signal-to-noise ratio (SNR) could be improved by applying deep-learning methods such as those used for low-light image and video enhancement [28]. Other limitations include spatial resolution which is set by the largest dimension of the camera, which in turn is limited by the size of the airship. For modern airships with dimensions on the order of 10's of meters, flying at altitudes of 100's of meters, the maximum ground resolution of ACs is on the order of several meters.

Future work will be oriented towards mounting the camera onto the UAV, recording during flight, algorithm updates to account for environmental noise, and integrating with the general UAV interface that may be designed for a multitude of sensors.

Supplementary Materials: The following supporting information can be downloaded at: <https://www.mdpi.com/article/10.3390/s23020880/s1>, Figure S1: The carbon construction tubes of the UAV with the positions of the microphones and the main board indicated; Figure S2: The microphone case with a wind shield and EMI shielding. Database of a recording: acu_data.db.

Author Contributions: Conceptualization, I.S. and D.T.; Data curation, I.S.; Formal analysis, I.S.; Funding acquisition, M.S. and D.T.; Investigation, I.S., G.D., M.R., M.M. and D.T.; Methodology, I.S., G.D. and D.T.; Project administration, I.S. and D.T.; Resources, I.S.; Software, I.S. and V.Č.; Supervision, I.S. and D.T.; Validation, I.S. and V.Č.; Visualization, I.S. and D.T.; Writing—original draft, I.S., M.S. and D.T.; Writing—review and editing, I.S., G.D., M.S. and D.T. All authors have read and agreed to the published version of the manuscript.

Funding: This research was funded by the European Union's Horizon 2020—Research and Innovation Framework Programme, under grant agreement no. 883272 (BorderUAS). M.S. would like to acknowledge funding by the Ministry of Education, Science and Technological Development of the Republic of Serbia (Ministarstvo obrazovanja, nauke i tehnološkog razvoja) via grant number 451-03-68/2022-14/200026.

Institutional Review Board Statement: Not applicable.

Informed Consent Statement: Not applicable.

Data Availability Statement: The data presented in this study are openly available in Mendeley Data at doi.org/10.17632/WK8ND5ZJYF.1 [26].

Conflicts of Interest: The authors declare no conflict of interest. The funders had no role in the design of the study; in the collection, analyses, or interpretation of data; in the writing of the manuscript; or in the decision to publish the results.

References

1. Dora, C. A Different Route to Health: Implications of Transport Policies. *BMJ* **1999**, *318*, 1686–1689. [CrossRef] [PubMed]
2. Wang, H.; Cai, M.; Cui, H. Simulation and Analysis of Road Traffic Noise among Urban Buildings Using Spatial Subdivision-Based Beam Tracing Method. *Int. J. Environ. Res. Public Health* **2019**, *16*, 2491. [CrossRef] [PubMed]
3. ISO-ISO 3747:2010; Acoustics—Determination of Sound Power Levels and Sound Energy Levels of Noise Sources Using Sound Pressure—Engineering/Survey Methods for Use in Situ in a Reverberant Environment. ISO: Geneva, Switzerland, 2010. Available online: <https://www.iso.org/standard/46426.html> (accessed on 13 December 2022).
4. EU External Borders in 2021: Arrivals above Pre-Pandemic Levels. Available online: <https://frontex.europa.eu/media-centre/news/news-release/eu-external-borders-in-2021-arrivals-above-pre-pandemic-levels-CxVMNN> (accessed on 13 December 2022).
5. Rhinehart, T.A.; Chronister, L.M.; Devlin, T.; Kitzes, J. Acoustic Localization of Terrestrial Wildlife: Current Practices and Future Opportunities. *Ecol. Evol.* **2020**, *10*, 6794–6818. [CrossRef] [PubMed]
6. da Silva, B.; Segers, L.; Braeken, A.; Touhafi, A. Runtime Reconfigurable Beamforming Architecture for Real-Time Sound-Source Localization. In Proceedings of the FPL 2016–26th International Conference on Field-Programmable Logic and Applications, Lausanne, Switzerland, 29 August–2 September 2016. [CrossRef]
7. Zimmermann, B.; Studer, C. FPGA-Based Real-Time Acoustic Camera Prototype. In Proceedings of the ISCAS 2010–2010 IEEE International Symposium on Circuits and Systems: Nano-Bio Circuit Fabrics and Systems, Paris, France, 30 May–2 June 2010; pp. 1419–1422. [CrossRef]
8. Perrodin, F.; Nikolic, J.; Busset, J.; Siegwart, R. Design and Calibration of Large Microphone Arrays for Robotic Applications. In Proceedings of the IEEE International Conference on Intelligent Robots and Systems, Vilamoura-Algarve, Portugal, 7–12 October 2012; pp. 4596–4601. [CrossRef]
9. Orman, M.; Pinto, C.T. Usage of Acoustic Camera for Condition Monitoring of Electric Motors. In Proceedings of the IEEE Region 10 Annual International Conference, Proceedings/TENCON, Xi'an, China, 22–25 October 2013. [CrossRef]
10. Khaykin, D.; Rafaely, B. Acoustic Analysis by Spherical Microphone Array Processing of Room Impulse Responses. *J. Acoust. Soc. Am.* **2012**, *132*, 261. [CrossRef] [PubMed]
11. Brandstein, M.; Ward, D. *Microphone Arrays: Signal Processing Techniques and Applications*; Springer: Berlin/Heidelberg, Germany, 2001.
12. Optimum Array Processing: Part IV of Detection, Estimation, and Modulation Theory | Wiley. Available online: <https://www.wiley.com/en-us/Optimum+Array+Processing%3A+Part+IV+of+Detection%2C+Estimation%2C+and+Modulation+Theory-p-9780471463832> (accessed on 13 December 2022).
13. Benesty, J.; Chen, J.; Huang, Y. Microphone Array Signal Processing. *Springer Top. Signal Process.* **2008**, *1*, 1–240. [CrossRef]
14. Vandendriessche, J.; da Silva, B.; Lhoest, L.; Braeken, A.; Touhafi, A. M3-AC: A Multi-Mode Multithread SoC FPGA Based Acoustic Camera. *Electronics* **2021**, *10*, 317. [CrossRef]
15. da Silva, B.; Braeken, A.; Touhafi, A. FPGA-Based Architectures for Acoustic Beamforming with Microphone Arrays: Trends, Challenges and Research Opportunities. *Computers* **2018**, *7*, 41. [CrossRef]
16. Ortiz, J.A. Pyramic Array: An FPGA Based Platform for Many-Channel Audio Acquisition. Master's Thesis, Universitat Politècnica de Catalunya, Barcelona, Spain, 2016.
17. Netti, A.; Diodati, G.; Camastra, F.; Quaranta, V. FPGA Implementation of a Real-Time Filter and Sum Beamformer for Acoustic Antenna. In Proceedings of the Internoise 2015, San Francisco, CA, USA, 9–12 August 2015.
18. van der Goot, R.; Hendriks, J.; Scheper, K.Y.W.; Hermans, G.; Wal, W.; Simons, D. A Low Cost, High Resolution Acoustic Camera with a Flexible Microphone Configuration. In Proceedings of the Berlin Beamforming Conference, Berlin, Germany, 22–23 February 2012.
19. Grubeša, S.; Stamač, J.; Suhaneč, M.; Petošić, A. Use of Genetic Algorithms for Design an FPGA-Integrated Acoustic Camera. *Sensors* **2022**, *22*, 2851. [CrossRef] [PubMed]
20. McCormack, L.; Delikaris-Manias, S.; Pulkki, V. Parametric Acoustic Camera for Real-Time Sound Capture, Analysis and Tracking. In Proceedings of the Proceedings of the 20th International Conference on Digital Audio Effects (DAFx-17), Edinburgh, UK, 5–9 September 2017.
21. Job, J.R.; Myers, K.; Naghshineh, K.; Gill, S.A. Uncovering Spatial Variation in Acoustic Environments Using Sound Mapping. *PLoS ONE* **2016**, *11*, e0159883. [CrossRef] [PubMed]
22. Rakotoarisoa, I.; Fischer, J.; Valeau, V.; Marx, D.; Prax, C.; Brizzi, L.-E. Time-Domain Delay-and-Sum Beamforming for Time-Reversal Detection of Intermittent Acoustic Sources in Flows. *J. Acoust. Soc. Am.* **2014**, *136*, 2675. [CrossRef] [PubMed]

23. Perrot, V.; Polichetti, M.; Varray, F.; Garcia, D. So You Think You Can DAS? A Viewpoint on Delay-and-Sum Beamforming. *Ultrasonics* **2021**, *111*, 106309. [[CrossRef](#)] [[PubMed](#)]
24. Vorobyov, S.A. Principles of Minimum Variance Robust Adaptive Beamforming Design. *Signal Process.* **2013**, *93*, 3264–3277. [[CrossRef](#)]
25. DeLaurier, J.D. *Aircraft Design Concepts: An Introductory Course*, 1st ed.; CRC Press: Boca Raton, FL, USA, 2022; ISBN 9781315228167.
26. Spasenović, M.; Salom, I.; Todorović, D.; Dimić, G.; Planić, B. Acoustic Camera for UAVs. *Mendeley Data* **2022**, *1*. [[CrossRef](#)]
27. Vatansever, F. Noise Cancellation with LMS Variants. *Uludağ Univ. J. Fac. Eng.* **2021**, *26*, 153–170. [[CrossRef](#)]
28. Li, C.; Guo, C.; Han, L.; Jiang, J.; Cheng, M.-M.; Gu, J.; Loy, C.C. Low-Light Image and Video Enhancement Using Deep Learning: A Survey. *IEEE Trans. Pattern Anal. Mach. Intell.* **2021**, *44*, 9396–9416. [[CrossRef](#)] [[PubMed](#)]

Disclaimer/Publisher's Note: The statements, opinions and data contained in all publications are solely those of the individual author(s) and contributor(s) and not of MDPI and/or the editor(s). MDPI and/or the editor(s) disclaim responsibility for any injury to people or property resulting from any ideas, methods, instructions or products referred to in the content.