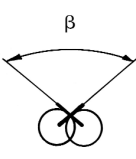
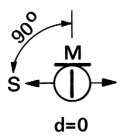
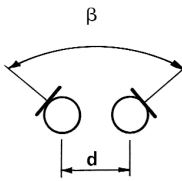
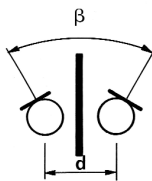
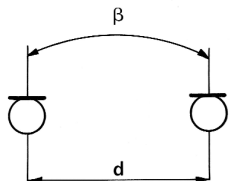


Synoptique des techniques de prise de son stéréophonique

Type de stéréo	coincidente		petite différence de temps de propagation & de niveau	par obstacle acoustique	par différence de temps de propagation
Désignation	XY	MS	p. ex. ORTF	p. ex. Paroi Jecklin	AB
Configuration					
Entr'axe des microphones (d)	0 cm généralement superposées		5 cm à 30 cm	dépend de l'obstacle acoustique	40 cm à 80 cm, ou plus (jusqu'à plusieurs mètres)
Angle formé par les axes principaux des microphones	70° à 180°	90°	entr'axe et angle en interrelation 0° à 180°	typiquement 20°	0° à 90°
Principe acoustique du microphone	capteur de gradient de pression (p. ex. SCHOEPS cardioïde MK 4 ou CCM 4)			généralement capteur de pression (omni)* (p. ex. SCHOEPS MK 2S ou CCM 2S)	
Image sonore	----- dépend des microphones utilisés ----- propre, souvent nette ou brillante			----- volumineuse, particulièrement bonne restitution des graves avec les micros électrostatiques omnis	
Spatialisation	généralement peu marquée		équilibré	bonne	très bonne
Localisation (placement latérale)	← très bonne avec un bon réglage angulaire, mais généralement accentuée au centre ** sauf avec la bidirectionnelle		bonne	satisfaisante	→ imprécise
* Les capteurs de gradient de pression permettent également de travailler en stéréophonie par obstacle acoustique ou par différence de temps de propagation, mais ils sont rarement utilisés à cet effet.		**L'angle approprié entre les microphones est dépendant de leur directivité (diagramme polaire) et l'angle de prise de son (= la zone à l'intérieur de laquelle devraient se trouver les sources sonores, vues depuis le micro).			