

第5章 行为表现

5.4 机器歌舞



5.4 机器歌舞

结合音乐节奏和表情生成,将智能机器人行为控制方法运用到机器人歌舞之中,就可以开展有关机器歌舞的研究工作。

能够进行歌舞的智能机器人主要属于仿人机器人,由于仿人机器人更加适应人类活动的场所环境、行为方式也符合人类的习惯并能够给人以亲近感,因此自上个世纪七十年代以来,就不断有产品面世。



最早开展机器歌舞表演的是在2003年,日本索尼公司研制的ORIO,就是第一台可以漫步、歌舞,甚至指挥乐队的仿人机器人。



日本开发的歌舞机器人









单人舞

双人舞

机器歌手





乐队表演



人机共舞







舞台表演



打太极拳



机器歌舞主要是基于情感模式分析开展有关:

- 1/舞蹈创作计算模型及其机器表演实现、
- 2/汉语歌曲自动朗诵、哼唱、歌唱等不同形式演唱的 计算模型及其机器表演实现,

以及

3/歌舞综合机器表演系统方面的研究。

具体实现方案分为两个阶段:

首先主要研究以动漫人物的虚拟舞蹈动画来表现音乐形象,是音乐的一种可视化的实现形式与解决;

然后实现以音乐为驱动并结合音乐自身所包含的情感特性,通过动漫人物的面部表情、舞蹈动作等表现形式,演绎音乐的内涵。

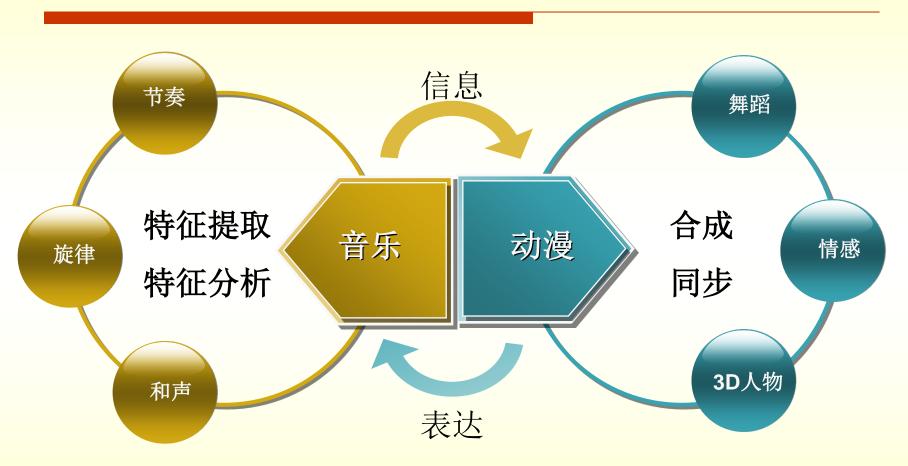


而动漫人物不仅能配合音乐的节拍,也能符合 乐曲的情感,能够以丰富多彩、连贯流畅的舞蹈 展示音乐形象。

最后,将虚拟的动漫歌舞表现嵌入到机器人系统中,与智能控制技术相结合,完成真实的机器歌舞表演。

为此,需要完成音乐解析模块、音乐情感检测和标注模块、舞蹈动作关联分析模块、音乐舞蹈匹配模块、动漫人物展示模块以及歌舞动作控制模块。





歌舞动漫的主要研究环节



具体地说,要开展机器歌舞研究,必须要完成 如下核心模块的构建。

- (1) 音乐解析模块主要负责对音乐中所包含的 节奏、旋律等信息的解析;
- (2)音乐情感检测和标注模块是在音乐特征分析的基础上,通过引入情感模型,并采用情感检测算法,实现对音乐情感的检测和情感的自动标注,为音乐与舞蹈动作的匹配模块提供有用的信息资源;



- (3)舞蹈动作关联分析模块是在拥有大量特征舞蹈单元的原始动作库基础上,依据音乐的情感特征对各特征单元进行动作风格分类,并对属性和关联性做进一步的研究,分析归纳若干舞蹈动作关联约束,并据此将动作中所有动作单元组织一张有向网中,为系统快速有效地进行舞蹈编排做铺垫;
- (4) 音乐舞蹈匹配模块是以音乐情感特征标注文件以及舞蹈动作序列属性描述文件为输入,综合考虑音乐的情感特征和舞蹈动作序列的情感属性,利用相应的舞蹈动作选择编排最优算法。最终生成完整的且与音乐内涵最吻合的舞蹈动作序列;



- (5) 动漫人物展示模块主要负责对音乐的情感内涵、语音以及舞蹈动作进行同步表达,主要以舞蹈的形式并伴有姿态语言和面部表情;
- (6) 歌舞动作控制模块主要负责智能机器人歌舞动作的实时控制与协调,保证机器人舞蹈动作的连贯性、平衡性和可观赏性。

有了上述各个模块功能实现,就可以结合机器 人行为控制,来具体实现真实机器人的歌舞表演 了。



如所介绍的,通过机器人自主创作歌舞然后 加以实时表演,也已经成为仿人机器人行为表现 研究的一个重要方面。

机器歌舞自主创作的主要问题并不在能否产生规定的动作序列,而在于机器人创作的序列动作前后是否具有动作的连贯性、风格的一致性和表演的艺术性。



显而易见,某种歌舞均有其自身特征,若失去该特征,就变成了一组无序混乱的动作集合,也就失去了其艺术审美效果。目前,仿人机器人歌舞存在的主要问题是:

- (1) 没有考虑人类歌舞专业人员学习和创作歌舞的规律;
- (2) 仅仅学习歌舞动作本身,而不是像人类歌舞专业人员一样通过想象来创新歌舞动作;
 - (3) 没有考虑歌舞创新和传承之间的平衡问题;
- (4) 缺乏一种通用的仿人机器人歌舞智能学习与创作模型,可以应用于任意仿人机器人硬件平台上完成优美歌舞的学习和创作。

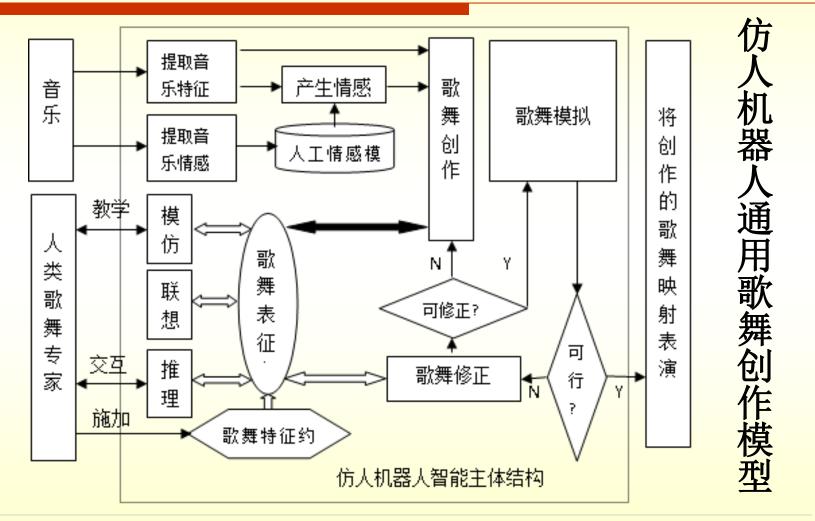


在人类歌舞表演中, 歌舞专业人员在学习某 种歌舞时,首先会学习其肢体的基本歌舞元素, 如手形、手位、脚位、腿形、步法、头眼组合、 腰胯组合等: 再学习基本的舞姿, 这些基本舞姿 是某一舞种中具有代表性的舞姿。肢体是指生理 上联接在一起的若干关节所组成的一个逻辑整体 ,如左手五指加上左手腕组成了左手这样的肢体 。他们在进行歌舞创作时,会根据音乐所产生的 内心主观情感,通过想象创造性地将这些歌舞元 素、舞姿进行变化,组合出反映某种情感的舞姿 序列, 即歌舞。



为解决上述问题,可以借鉴人类歌舞专业人员学习和创作歌舞的规律,提出了如下一种仿人机器人通用的歌舞模型,如下图所示。仿人机器人智能歌舞主体是一个介于外部环境和具体仿人机器人硬件平台之间的独立的智能主体。图中的模型首先建立一个仿人机器人歌舞表征空间,包括了关节、肢体、歌舞元素、歌舞特征约束、舞姿、歌舞的形式化表示方法。





模型首先建立一个仿人机器人歌舞表征空间,包括了关节、肢体、歌舞元素、歌舞特征约束、舞姿、歌舞的形式化表示方法。



然后,智能主体通用观察和模仿人类歌舞专 业人员所演示的歌舞元素(不同的肢体有各自的 类型)、舞姿及歌舞作品,构建仿人机器人自身 各种肢体的基本歌舞元素库和基本舞姿库。接着 , 再由人类歌舞专业人员指出仿人机器人的哪些 肢体是需要保持歌舞特征的, 即歌舞特征约束, 这些肢体上的歌舞元素不能进行动态扩展。在那 些没有施加歌舞特征约束的肢体上,采用想象机 制来产生新的歌舞元素,并加入肢体对应的扩展 歌舞元素库中。



为了更加真实地模拟人类创编歌舞的过程, 该模型通过采集到的音乐数据进行情感计算,并 建立一个人工情感模型, 完成仿人机器人内心主 观情感产生。随后,再利用该情感结合音乐特征 作为指导歌舞创编的方向和主题,从而使仿人机 器人创编的歌舞能够反映仿人机器人自身的情感 。最后,通过将这些美的舞姿集合与基本舞姿库 中的舞姿集合按某种比例混合,并随机排列成舞 姿序列, 所得到的即是创作的歌舞。



歌舞就是一个舞姿的序列,而舞姿作为组成歌舞的最小逻辑单位,其舞美程度直接影响到歌舞是否令人满意。为了得到舞美程度高的舞姿,可以采用了交互式遗传算法实现,使人类歌舞专家为所生成的舞姿进行舞美值的评价。舞姿序列表示由仿人机器人的各肢体分别取各自对应肢体的歌舞元素所构成的一个歌舞造型整体,由舞美值描述其舞美程度。



开发机器歌舞表演,不仅可以更好地为人们 的娱乐生活服务,满足人们目益增长的精神文化 需要。而且作为一种全新的歌舞艺术传播平台, 机器歌舞开发技术也可以为保护、拓展与传播人 类歌舞文化, 特别那些因传承人缺失濒临灭绝的 民族歌舞文化做出特别的贡献。除此之外,机器 歌舞也可以弥补人类固有思维的局限,以机器自 身独特的方式来进行歌舞创新,丰富人类歌舞艺 术的表现形式。



在机器人歌舞表演方面,目本科学家们所进行的研究最为成功。右边的视频就是有关日本机器人歌舞姬真人同台秀。



机器歌舞可以说是综合了人工智能诸多方面 的成就,代表着智能机器人,特别是仿人机器人 行为展现的较高技术水平。遗憾的是,目前我国 在该领域还比较落后,希望有志于此项事业的同 道或诸位在学,能够为此作出努力。