Capstone 成果汇报 基于RASA的任务型机器人构建

内容









总结展望



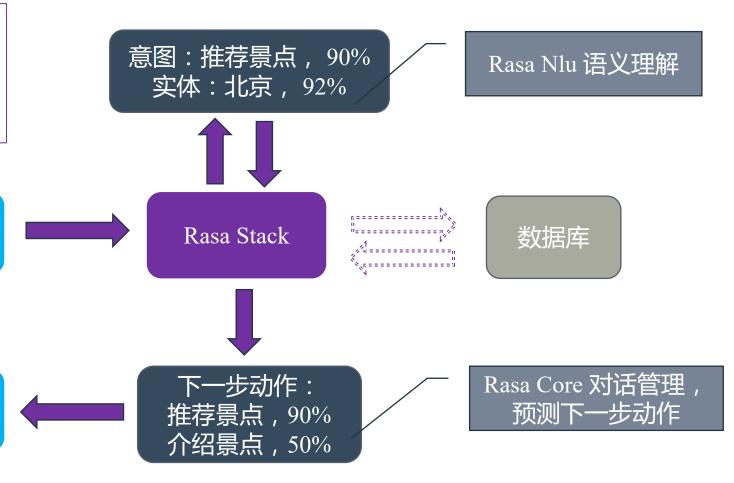
RASA是一个基于多轮对话的框架,使用机器学习工具,构建、改进和部署上下文聊天机器人,主要包括两个模块,Core和Nlu。

介绍下北京

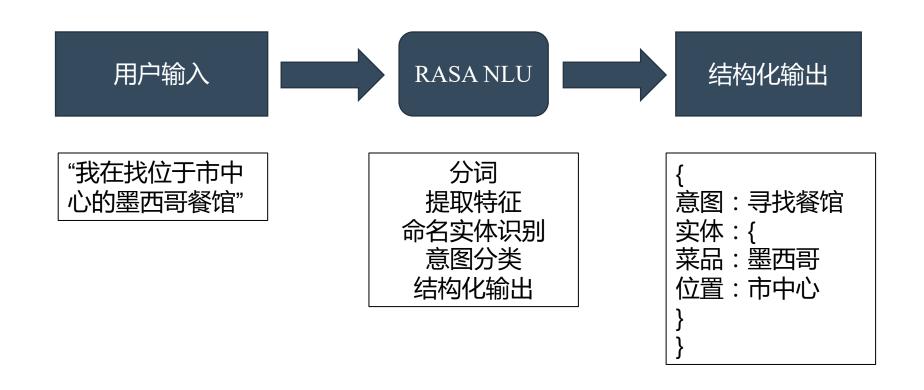
有什么景点

北京的著名

景点有.....



Rasa Nlu:用于理解语义,包括意图识别,实体识别,将用户的输入转换为结构化数据。



Rasa Nlu:用于理解语义,包括意图识别,实体识别,将用户的输入转换为结构化数据。

Step 1 准备数据:支持Markdown和Json格式

Markdown示例

```
## 意图:检查余额
- 我的账户余额是多少?
- 我的[招商银行卡](账户)有多少钱?
## 正则表达式:邮编
- [0-9]{5}
## 表查询:货币
- 兀
-美元
## 表查询:外部资源
- path/to/currencies.txt
```

Json示例

```
"rasa_nlu_data": {
"common examples":[
'text':"找个吃拉面的店",
"intent":"寻找餐馆",
"entities":[
"start":3,
"end":5,
"value":"拉面",
"entities":"食物"
}]}]}}
```

Rasa Nlu:用于理解语义,包括意图识别,实体识别,将用户的输入转换为结构化数据。

Step 1 准备数据:包括4个模块 (example最为重要)

例子 examples

意图的示例直接列举 , 用
-或*或+标记。 实体用"[]"
标记 , 实体类别用"()"标记,
例如:
[实体](实体类别)

同义词 synonyms

定义同义词将不同的实体映射到同一实体。两种实现方式,1)在examples中提取实体时直接将value替换;2)在entity_synonyms定义同义词列表。

正则表达式特征 regex features

对于有特定结构的实体,可以通过定义其正则表达式来提取所有符合该结构特征的实体。

表查询 Lookup table

list格式列举或者提供外部 文件路径导入,外部文件 每一个选项单独成一行), 查询时精确匹配。

Rasa Nlu:用于理解语义,包括意图识别,实体识别,将用户的输入转换为结构化数据。

Step 2 设定模型框架:配置模型Pipeline

数据量 < 1000 选用pretrained_embedding (使用预训练的词向量)

language: "en"

pipeline:

- name: "SpacyNLP"

- name: "SpacyTokenizer"

- name: "SpacyFeaturizer"

- name: "RegexFeaturizer"

- name: "CRFEntityExtractor"

- name: "EntitySynonymMapper"

- name: "SklearnIntentClassifier"

根据需要,设置

组件即可,训练

过程按照组件顺

序进行。支持自

定义组件。

数据量 >1000 选用supervised embedding (直接根据特定任务数据训练词向量)

language: "en"

pipeline:

- name: "WhitespaceTokenizer"

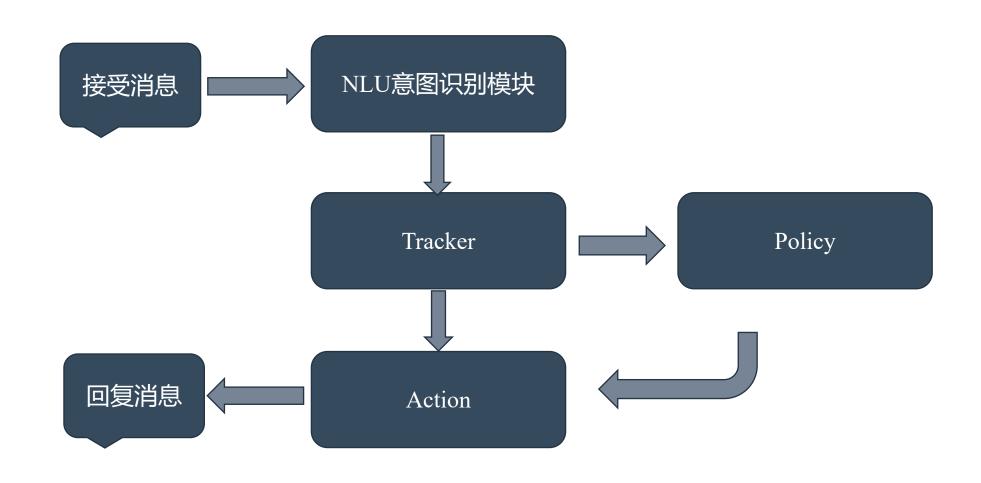
- name: "CRFEntityExtractor"

- name: "EntitySynonymMapper"

- name: "CountVectorsFeaturizer"

- name: "EmbeddingIntentClassifier"

Rasa Core:对话管理平台,决定接下来机器人该返回给用户的内容。



Rasa Core:对话管理平台,决定接下来机器人该返回给用户的内容。

Step 1 训练数据: Stories

编写可能的对话路径, 用于训练模型

happy path 1 * greet - utter_greet * inform

- utter_ask
- * recommend_spot
 - action_provide_spots
- * introduce_spot
 - action_introduce_spots
 - slot{"spot": null}
- * introduce_food
 - action_introduce_food
- * thankyou
 - action_noworries
- * goodbye
 - utter_goodbye

```
## story的名字,便于debug
```

- * 用户意图
 - 机器人动作

sad path 1

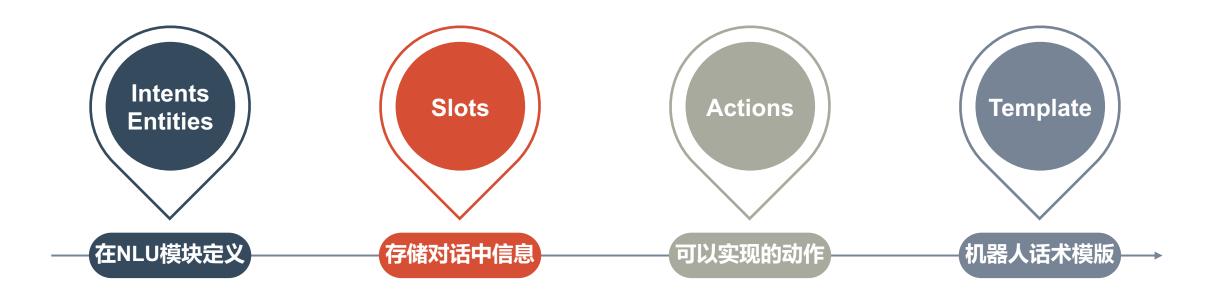
- * greet
 - utter_greet
- * inform
 - utter ask
- * recommend_spot
 - action_provide_spots
- * introduce_spot
 - action_introduce_spots
 - slot{"spot": null}
- * introduce_food
 - action_introduce_food
- * insult
 - action_sad

交互学习自动保存增加 训练数据

```
## Generated Story 8535577808949347764
* greet
    - utter_greet
* inform{"province": "广东"}
    - slot{"province": "广东"}
    - utter_ask
* recommend_spot
    - action provide spots
* introduce_spot{"spot": "罗浮山"}
    - slot{"spot": "罗浮山"}
    - action_introduce_spots
    - slot{"spot": null}
* introduce_food
    - action_introduce_food
* thankyou
    action noworries
```

Rasa Core:对话管理平台,决定接下来机器人该返回给用户的内容。

Step 2 定义整体操作环境: Domain



intents:

- greet
- goodbye
- inform

entities:

- province
- spot
- name

slots:

province:
 type: text
spot:

type: text

actions:

- utter_greet
- action_noworries
- action_provide_spots

templates:

utter_greet:

- text: "主人好"
- ·text: "小主好, 今天想去哪个省旅游呢!

Rasa Core:对话管理平台,决定接下来机器人该返回给用户的内容。

Step 3 模型设定: Policy

Keras Policy

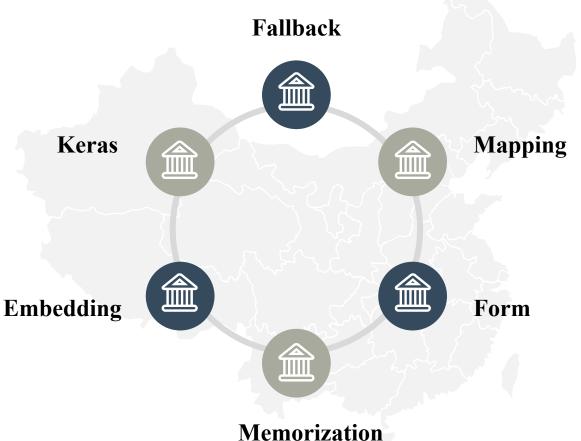
使用神经网络模型进行下一步动作预测,可以重写。

Embedding Policy

使用论文提出的Recurrent Embedding Dialogue Policy。

Memorization Policy

完全基于训练数据记忆,若训练数据没有出现过该对话,则置信度为0.



Fallback Policy

如果所有意图的置信度或者所有 动作的置信度都低于阈值,则该 动作会要求用户进行澄清话术。

Mapping Policy

直接建立意图和动作的映射,一个意图最多对应一个动作。

Form Policy

执行一系列某动作所需要的 槽位填写,槽位全部填充完 毕,执行动作。

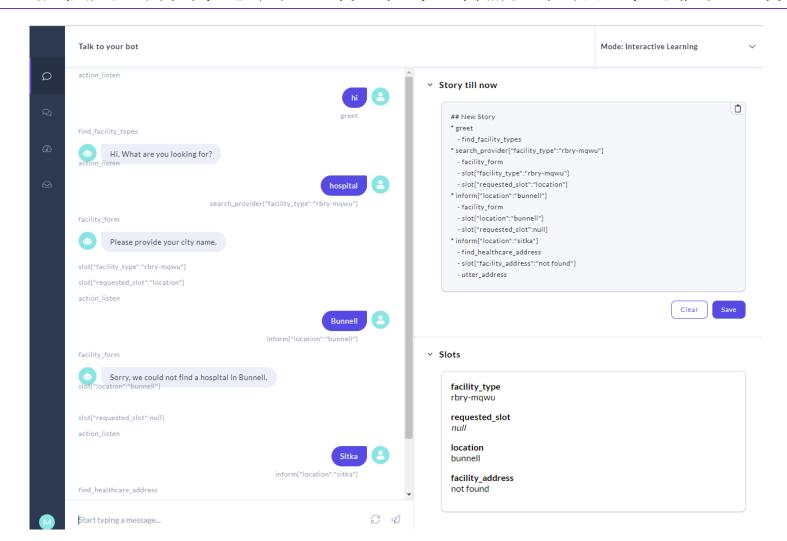
Rasa Interactive Learning:提供交互学习界面,可以在每一步给机器人提供反馈

```
Chat History
     action_listen
                                                                        intent: greet 0.66
     find_facility_types 1.00
     Hello! What can I help you find today?
Current slots:
       facility_address: None, facility_id: None, facility_type: None, location: None, requested_slot: None
 The bot wants to run 'action_listen', correct? (Y/n)
```

Rasa Interactive Learning:若机器人判断错误,可以直接给予纠正,帮助改善模型

```
The bot wants to run 'action_listen', correct? Yes
 Your input -> another hospital
 Is the intent 'inform' correct for 'another [hospital](facility_type:rbry-mqwu)' and are all entities labeled correct
lv? No
 What intent is it? (Use arrow keys)
» <create_new_intent>
  0.34 inform
  0.19 search provider
  0.07 ask restaurant
  0.07 handleinsult
  0.06 deny
  0.05 ask weather
  0.04 ask_time
  0.03 ask_wherefrom
  0.02 telljoke
  0.02 greet
  0.00 affirm
  0.00 ask builder
  0.00 ask howdoing
  0.00 ask howold
  0.00 ask_languagesbot
  0.00 ask_whatismyname
  0.00 ask_whoami
  0.00 goodbye
  0.00 thankyou
```

Rasa X:提供交互界面,可以在对话过程中对数据进行标注,可视化对话过程

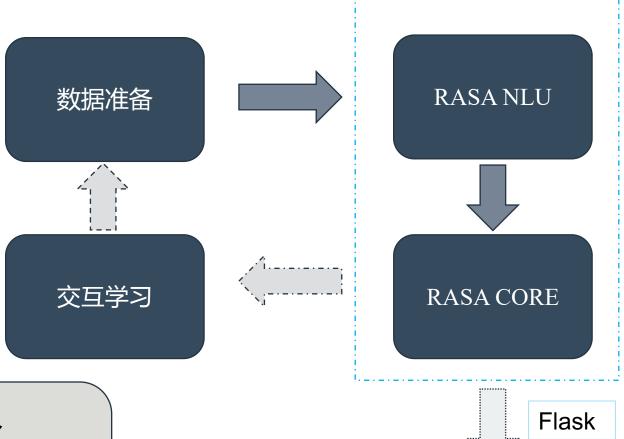




机器人DEMO

- 1. 自定义demo数据
- 2. 整理各个省份景点名称,美食信息
- 3. 景点介绍采用实时在线爬虫
- 4. 预训练词向量
- 5. 在交互学习中获取更多训练

数据



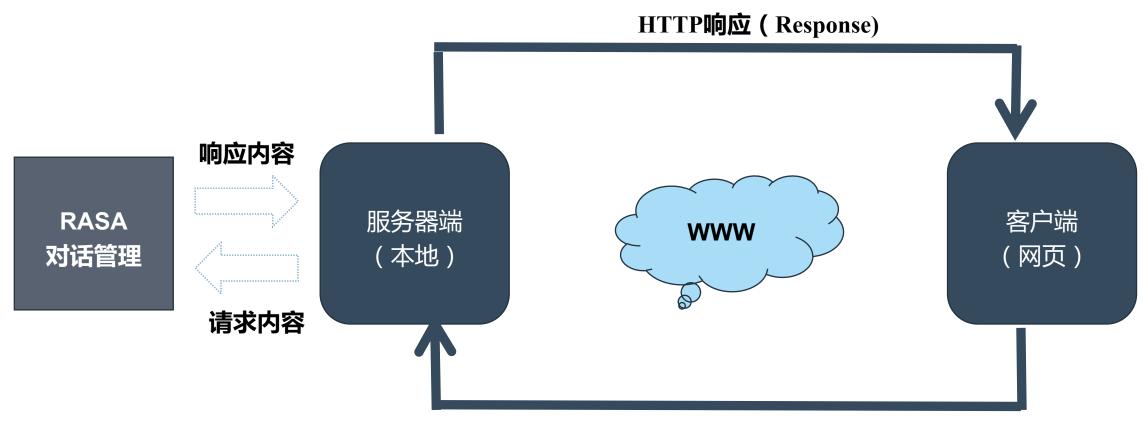
- 1. 结巴分词
- 2. 预训练词向量
- 3. 命名实体识别模型
- 4. 意图识别模型
- 1. MemorizationPolicy
- 2. KerasPolicy (LSTM)
- 3. MappingPolicy
- 4. FallbackPolicy

旅游信息咨询机器人

- 1. 查询给定省份的5A级旅游景点
 - 2. 介绍旅游景点
 - 3. 推荐各个省份的特色美食

机器人DEMO

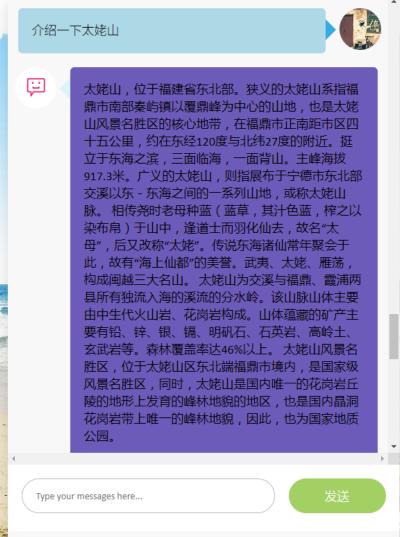
Flask + Rasa 工作流程

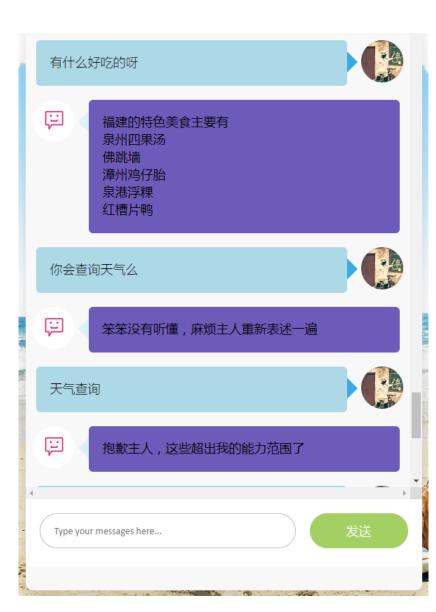


HTTP请求 (Request)

机器人DEMO

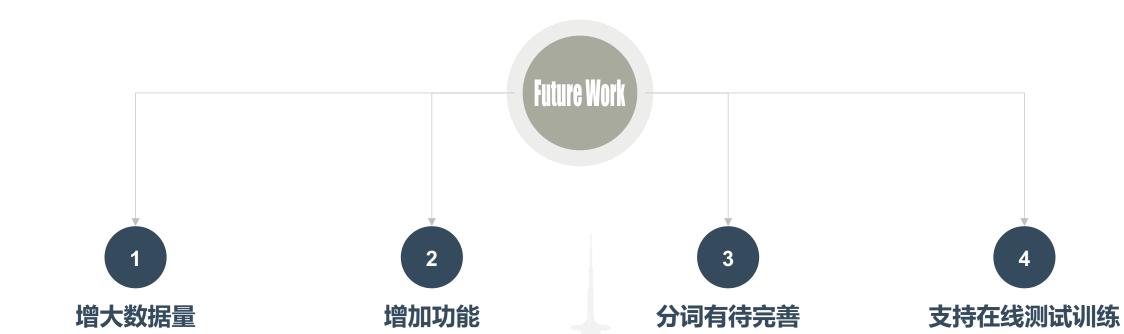








总结展望



目前模型训练数据量较小,可以通过邀请测试收集数据集,进一步改善模型

目前机器人只有少数的几个功能,可以不断开发完善,例如具体到城市的景点美食推荐及介绍,以及天气查询功能等。

目前的模型分词以及实体识别存在一定问题。较长的景点名字容易被被拆分导致槽位错误。

目前的UI界面只能在本机进行测试,之后可以进一步部署上线,使其支持别人参与测试,并在线训练更新模型。

