



# DFRduino Voice Recognition V1.0 Users Manual



# Dreamfactory 梦工厂

## DFRduino Voice Recognition Users Manual

TEL: (北京公司) 庄先生 010-82355005 (成都公司) 卫先生 15902808530 (上海公司) 桑先生 13774201234

# DFRduino Voice Recognition

- A. 注意! 在没有认真阅读本说明之前,请勿给模块加电! 错误接线将导致模块永久性损坏或烧毁 微控制器。
- B. 注意!请认真查看引脚功能说明,正确接线!请勿将电源反接,否则将导致模块永久性损坏。
- C. 注意!请勿使用超出额定电压的电源!保证电源的稳定,如果出现高压脉冲,可能会导致微控制器永久性损坏。
- D. 注意! 本产品无防水防潮功能,请在干燥环境下保存或使用! 不可将重物堆积在上面。

# 概述

Voice Recognition 语音识别模块是一款只需要在主控 MCU 的程序中设定好要识别的关键词语列表,并动态地把这些关键词语以字符的形式传送到芯片内部,就可以对用户说出的关键词语进行识别,不需要用户事先训练和录音的非特定人语音识别模块。该模块可以设置 50 项候选识别句,每个识别句可以是单字,词组或短句,长度为不超过 10 个汉字或者 79 个字母的拼音串,可由一个系统支持多种场景。

Voice Recognition语音识别模块采用叠层设计,可以直接插接到Arduino控制器上,用户使用Arduino便可以快速设计产品原型,例如电磁炉/微波炉/洗衣机/智能家电操作,导航仪,MP3/MP4,数码像框,机顶盒/彩电遥控器,智能玩具/对话玩具,PMP/游戏机,自动售货机,地铁自动售票机,导游机,楼宇电视的广告点播,照明系统的声控等等。

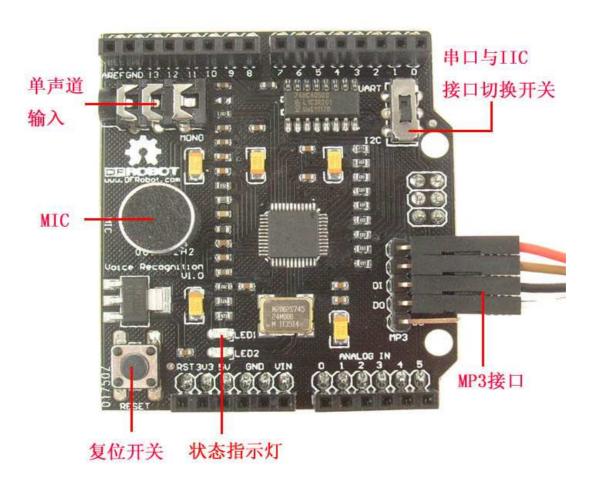
## 性能描述

- 1. 工作电压: 5V
- 2. 兼容 Arduino 和 Arduino MEGA 控制板
- 3. 具有板载 MIC, 支持单声道输入
- 4. 具有 DFRuino Player 模块接口
- 5. 具有 DFRuino Player 模块 UART/I2C 接口切换开关(MEGA 只能使用 UART 接口)
- 6. 尺寸: 长 54mm× 宽 47mm

E\_mail: service@dfrobot.com

TEL:010-82355005

# Voice Recognition 的使用



#### Voice Recognition 模块说明

#### 开关按钮说明

标注	说明	
RESET	Arduino 复位按钮	
UART/I2C	DFRuino Player 模块接口转换(注意:mega 控制板只能使用 UART 接口)	

## LED 指示灯说明

标注	说明	
LED1	<b>技机心长化二、炎育丰二技机工化工类</b>	
LED2	模块状态指示,常亮表示模块工作正常	

## 接口端说明

标注	说明	
MONO	单声道输入接口(通过 Voice. Initialise (MONO)进行选择)	
MIC	麦克风 (通过 Voice. Initialise (MIC)进行选择)	
MP3	DFRuino Player 模块接口	

## 占用 Arduino 端口说明

端口	说明	
数字口 0	DFRuino Player 模块串口控制口 RXD	
数字口1	DFRuino Player 模块串口控制口 TXD	
模拟 4	DFRuino Player 模块 IIC 控制口 SDA	
模拟 5	DFRuino Player 模块 IIC 控制口 SCL	
数字口 2	Arduino 中断输入口,语音识别模块发出中断信号	
数字口 4	语音模块 SPI 通讯接口 SS	
数字口9	语音模块复位	
数字口 10	使用语音模块时,该端口需要设置为输出高电平,库文件中已进行此操作	
数字口 11	语音模块 SPI 通讯接口 MOSI	
数字口 12	语音模块 SPI 通讯接口 MISO	
数字口 13	语音模块 SPI 通讯接口 SCK	

E\_mail: service@dfrobot.com

#### Voice Recognition 模块语音识别

语音识别,识别的是"语音"。对于非特定人语音识别来说,在描述关键词语时,是用音标标注出要识别的关键词语。

对于 Voice Recognition 模块支持的中文识别来说,就是用拼音来描述出关键词语。

也就是说,只要是拼音可以拼出的发音,都是可以进行识别的。

因此,在某些场合需要识别一些简单的外文或者纯方言发音的时候,可以用拼音标注的方法来实现。

例如,有些场合需要识别一些简单的英文单词,可以用拼音标注:

one → wan

two → tu

three → si rui

例如,有些场合需要识别一些纯方言发音的词汇,也可以用拼音标注:

上海话的"晚"发音是"ya",那么"晚报"这个词汇,用普通话标注是"wan bao",如果要标注成上海话发音,就是"ya bao",这样上海话说的"晚报"也就可以被识别了。

**值得注意的是**:模块支持的是中文普通话,有些外文或者方言发音无法用拼音描述,所以模块 不一定能够完成所有需要的外文或者方言任务。

#### Voice Recognition 模块识别中的常见问题

- 1) 改变使用环境,或许在某些环境中的噪声或者回声会影响到判断说话结束。
- 2) 说话人自己的音量,如果声音很低,也会导致判断人说话是否结束比较困难。
- 3) 改变命令词语内容,比较好念,开口音响亮等,方便使用者连续清晰念出语音命令。

#### Voice Recognition 模块语音识别应用场景

1. 在识别精度要求高的场景中,使用"触发识别"模式

在识别精度要求高的场景中,应该采用"触发识别"模式。原因是:

- 1) 用户在每次按热键后,精神处于最集中的状态,此时用户说的语音命令会比较认真,清晰。避免了用户过于随意的发音导致的识别误差。
- 2) 每次按热键后,产品应该给以一个明显的开始信号,比如发出"当"的一声或者其他提示信号,可以给用户一个明确开始的提示,方便用户掌握说语音命令的时间。
- 3) 由于按键触发后,用户就会贴近麦克风并说出语音命令,避免了其他环境声音被录入模块芯片导致的误识别。
- 另:这种方式还是一种省电的方式,在不识别时,彻底不让芯片工作以省电。
- 2. 增添 "垃圾关键词语"——吸收错误识别

DFRduino 语音识别模块

北京龙凡汇众机器人科技有限公司 E mail: service@dfrobot.com

在设定好要识别的关键词语后,为了进一步降低误识别率,可以再添加一些其他的任意词汇进 识别列表,用来吸收错误识别,从而达到降低误识别率的目的。

可以把这些关键词语称之为"垃圾关键词语"。

比如,某个应用场景中,需要识别的关键词语是 4 条,"前进","后退","开门","关门"。在 把这 4 个关键词语设置进芯片后,可以再另外设置 10~30 个词语进模块芯片,比如"前门","后 门","阿阿阿","呜呜"等等。

只有识别结果是 4 个关键词语之内的,才认为识别有效。如果识别结果是"垃圾关键词语", 则说明是其他的声音导致的误识别,产品应该重新开始一次识别过程。

这样,可以非常非常有效地降低误识别率。极大地提高终端用户的主观使用体验。

"垃圾关键词语"的选取,最好可以选择一些字数和关键词语一样的词语,用来吸收可能发生 的错误识别。

#### 3. 口令触发模式

在一些应用场合,希望识别精度高,但是又无法要求用户每次都用手按键来"触发识别"。此时, 可以采用"口令触发模式"。

产品定义一句短语,作为触发口令。比如,可以定义"芝麻开门"作为触发口令。

产品在等待用户触发时,启动一个"循环识别"模式,把触发口令"芝麻开门"和其他几十个 用来吸收错误的词汇设置进芯片。只有当检测到识别出的结果是触发口令时,才认为是终端用户叫 了这个口令。此时,给出提示音,

并启动一个"触发识别模式",并且把相应的识别列表设置进模块芯片,提示用户在提示音后几 秒钟内说出要执行的操作。

在等待用户的过程时,如果识别的结果是那些用来吸收错误的词汇,则认为是误识别,或者其 他的声音干扰,而不进行任何的处理,直接再次进入"循环识别"模式。

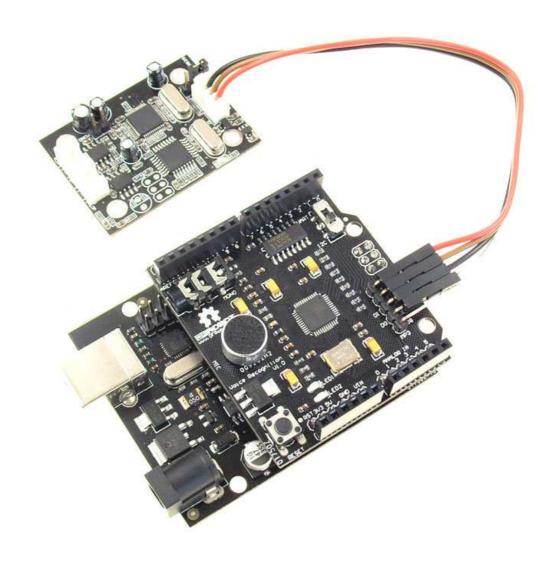
这种口令触发模式,融合了其他两种模式的优点,并且结合提到的"垃圾关键词语"的方法, 可以为产品提供更加方便实用的语音操作特性。

#### 4. 应用场景

电磁炉/微波炉/洗衣机/智能家电操作,导航仪,MP3/MP4,数码像框,机顶盒/彩电遥控器,智 能玩具/对话玩具,PMP/游戏机,自动售货机,地铁自动售票机,导游机,楼宇电视的广告点播,照 明系统的声控等等。

#### 5. 应用实例

用语音控制开灯关灯,并具有语音提示,实现人机互动操作。需要器材有: Arduino 控制器, Arduino 扩展板,语音识别模块,MP3 模块,喇叭,LED灯,电源适配器,USB 电缆。



#### Voice Recognition 模块 Arduino 演示代码

```
#include <Wire.h>
#include <Voice.h>
#define ArduinoPlayer_address 0x35 //定义 ArduinoPlayer 语音播放模块 I2C 地址
#define SUM 2 //SUM识别关键词的个数,最大不超过50个
uint8 nAsrStatus=0;
char sRecog[SUM][80] = {"kai deng", "guan deng"};
//每个关键词拼音字母个数不超过79个,用户可以自行修改

int led=8; //被控 LED 灯接口
void TwiSend(const char *cmd) //I2C 发送命令函数
{
char len = 0;
```

DFRduino 语音识别模块

北京龙凡汇众机器人科技有限公司

```
len = strlen(cmd); //计算字符串长度
Wire. beginTransmission (ArduinoPlayer address); // ArduinoPlayer 语音播放模块 I2C 地址
while (len--)
      Wire. send (*(cmd++));
      Wire. endTransmission():
}
void finally (unsigned char n)
switch(n)
    case 0: //开灯命令
                Serial.println( "kai deng");
                Serial.println( " ");
                TwiSend("\:v 250\r\n");
                TwiSend("\\kaideng\r\n");
                delay(2000);
                digitalWrite(led, HIGH);
                break:
    case 1: // 关灯命令
                Serial.println( "guan deng");
                Serial.println("");
                TwiSend("\:v 250\r\n");
                TwiSend("\guandeng\r\n");
                delay(2000);
                digitalWrite(led, LOW);
                break;
    default:
                Serial.println("error");
                Serial.println("");
                break;
}
void ExtIntOHandler ()
  Voice. ProcessIntO():
                // LD3320 送出中断信号
void setup()
  Wire.begin();
  Serial.begin(9600);
  Voice. Initialise (MIC);
  attachInterrupt(0, ExtIntOHandler, LOW);
  pinMode(led, OUTPUT);
```

```
}
void loop()
    uint8 nAsrRes;
    nAsrStatus = LD_ASR_NONE;
    while(1)
        switch(nAsrStatus)
            case LD_ASR_RUNING:
            case LD_ASR_ERROR:
                break;
            case LD_ASR_NONE:
                nAsrStatus=LD ASR RUNING;
                            if (Voice. RunASR (SUM, 80, sRecog) == 0)
                    nAsrStatus= LD_ASR_ERROR;
                                         Serial.println( "ASR_ERROR");
                }
                              Serial.println( "ASR_RUNING....");
                break;
            case LD_ASR_FOUNDOK:
                nAsrRes =Voice. LD_GetResult(); // 一次 ASR 识别流程结束, 去取识别结果
                                finally(nAsrRes);
                nAsrStatus = LD_ASR_NONE;
                break;
            case LD_ASR_FOUNDZERO:
            default:
                nAsrStatus = LD_ASR_NONE;
                break;
             }// switch
              delay(500);
    }// while
```

本手册中的演示代码均通过验证!

http://www.dfrobot.com http:// www.dfrobot.com.cn **DreamFactory** 

本手册版权归 DFRobot 所有!

发布日期	版本号	备注
2011年12月21日	V1.0	建文档

# Copyright by DFRobot

TEL:010-82355005