

Pepper x Azure Cloud Robotics APIハンズオンワークショップ ~Microsoft Azureを簡単に使いこなそう~

# アジェンダ

		翻訳API	会話理解API
1	デモ		
2	Cloud Robotics APIの仕組み		
2	Cloud Robotics APIを利用したアプリ開発		
3	【Step.1】日本語を英語に翻訳する		
4	【Step.2】日本語でホテルを予約する		
5	【Step.3】英語でホテルを予約する		



### 本日のハンズオンのスコープ

顔認識APIと写真説明APIをハンズオンの対象とします。

## Cloud Robotics API の提供

Azure **が無くても、**Azure **を知らなくても、**Choregraphe **さえあれば、容易に接続!** API 利用の為のコードは全て同じ手順、通信フォーマットが変わるだけ

#### 翻訳 API

「この商品について、詳しく教えて 欲しいのですが」



#### 「想要知道更多關於這種產品。 |

#### 写真説明 API



「写真のためにポーズをとる 々のグループのようです」

「屋外に、5人、それぞれの 性別と年齢は、....です亅



Device to Device API

「吉田様、ルーム #10をお





#### 顔認識 API



「眼鏡お似合いですね。 少々無精ひげも、お疲れで すか? し

「サティアさん、あなたは、 5回目の来日ですね」

#### 会話理解 API (デモ版)



「ホテルを予約されたいの ですね。それでは、予約に 必要な事をお尋ねします」

「お探しのものは、2 F に あります。フロア地図を表 示いたしますし



時間があれば

メイン





## サンプルアプリのデモ

1 翻訳

人が日本語で話しかけて、Pepperが英語で応える

人が英語で話しかけて、Pepperが日本語で応える

② 会話理解

日本語でホテルを予約をする

英語でホテルを予約する

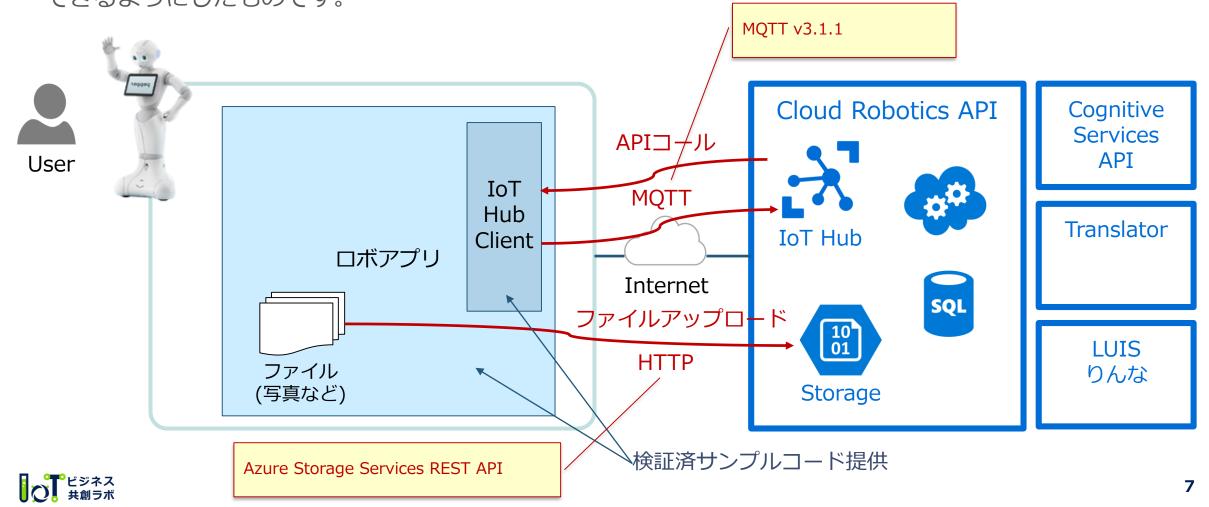


# Cloud Robotics APIの仕組み



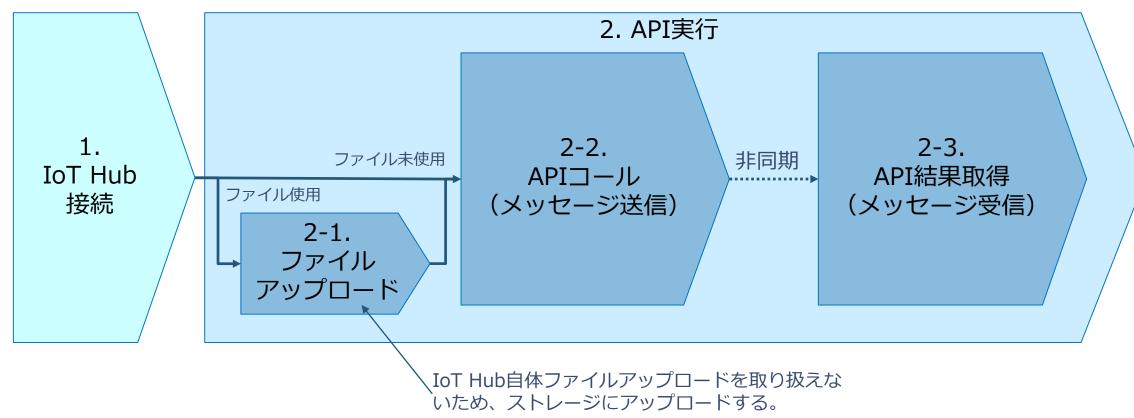
#### **Cloud Robotics API**

Cloud Robotics APIは、MS社提供の各種APIやサービスをラップし、共通の通信フォーマットで利用できるようにしたものです。



### Cloud Robotics APIを使う時の処理フロー

APIを利用すると、以下のような処理フローになります。





## Cloud Robotics APIを利用したアプリ開発



## 検証済コードの利用

Cloud Robotics APIを使った開発を簡易化するためのサンプルコードを利用することができます。

サンプルコード	使用目的	概要	Pythonモジュール・ クラス・関数
API Client	APIをコールするため	IoT HubとMQTTで通信することができる。 APIのメッセージフォーマット に準じた処理が実装できる。	cloudrobotics.client CRFXClient cloudrobotics.message CRFXMessage
Blob Storage Uploader	写真などのファイルを APIのインプットとして 与えるため	Blob Storageにファイルを アップロードすることができる。	cloudrobotics.storage upload_to_storage()



#### Cloud Robotics APIとの接続

Cloud Robotics APIとの接続は以下のようなコードを書きます。

- API ClientとなるCRFXClientクラスを利用します。Azure IoT Hubのホスト名、デバイスID、デバイス のSharedAccessKeyが必要となります。
- CRFXClientのstart()メソッドで接続を開始します。接続に失敗した場合は5回リトライします。
- CRFXClientにコールバックを指定して、処理を実装します。

```
import cloudrobotics. client as crfx
client = crfx.CRFXClient('
# コールバックの設定
client.on_connect_successful = on_connect_successful
client. on connect failed = on connect failed
                                                    on connect successful
                                                                    接続成功時
client. on_disconnect = on_disconnect
                                                                    接続失敗時
                                                    on connect failed
client.on_message = on_message
                                                    on disconnect
                                                                    切断時
client.on_publish = on_publish
                                                                    メッセージ受信時
                                                    on message
#接続開始
                                                    on publish
                                                                    メッセージ送信時
client.start()
```



### Cloud Robotics APIへのメッセージ送信

メッセージ送信は以下のようなコードを書きます。

- CRFXClient、CRFXMessageクラスを利用します。
- CRFXMessageクラスはRbHeader、RbBodyの値をdictionaryで保持します。APIのメッセージ仕様に合わせて値をセットしてください。 ※Cloud Robotics APIの仕様書参照
- CRFXClientのsend\_message()メソッドをコールし、メッセージを送信します。
- RoutingKeyword、Appld、MessageSeqno(送信連番)、SendDateTime(送信日時)は設定不要です。
- 戻りのメッセージとの突合せが必要な場合は、MessageSeqnoを使用してください。

```
# メッセージオブジェクトの生成
message = message. CRFXMessage()
message. header['RoutingType'] = 'CALL'
message. header['AppProcessingId'] = 'RbAppFaceApi'
message. header['MessageId'] = 'init'
message. body['...'] = '....'

# メッセージの送信(自動発行された送信連番が返却される)
seqNo = client. send_message(message)
```

### Cloud Robotics APIからのメッセージ受信

メッセージ受信は以下のようなコードを書きます。

- CRFXClientクラスを利用します。
- CRFXClientクラスのon\_messageにコールバックを指定します。

```
# API Clientにメッセージ受信時のコールバックをセット
client.on_message = on_message

# メッセージ受信時の処理
def on_message(received_message):
  if received_message.header['MessageId'] == 'init': # APIの種類=MessageIdにより分岐
  account = received_message.body['storageAccount']
  ...
```



### Cloud Robotics APIと連携するためのBox

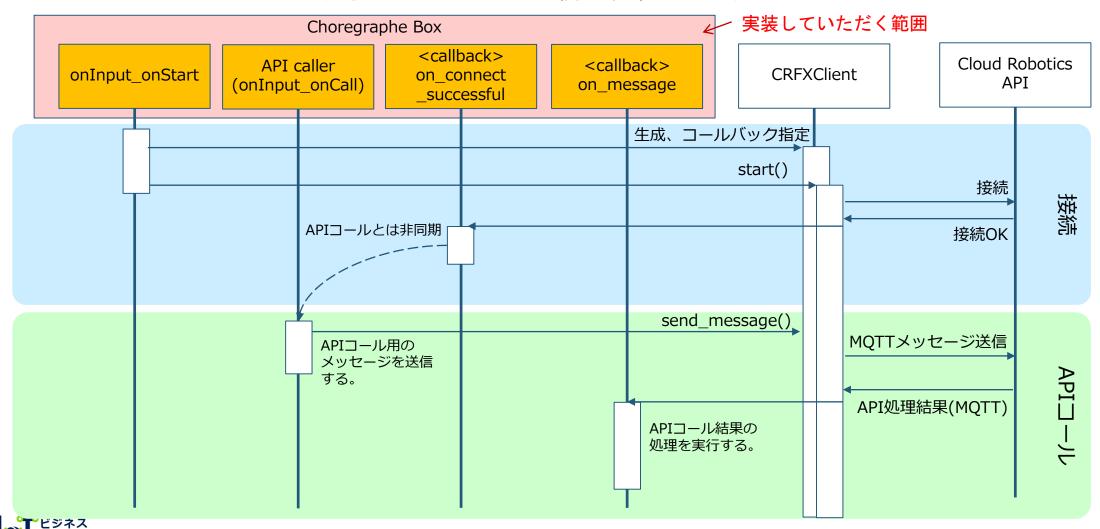
Choregrapheで作成するBoxでは、以下のようなコードを書きます。

```
def onInput_onStart(self): # Boxの開始でAPIクライアントの生成・コールバック設定・接続開始を実施
 import cloudrobotics client as crfx
 self.client < crfx.CRFXClient(<Your Azure IoT Hub's Hostname>, <Your Device Id>, <Your Device Key>)
 self.client.on connect successful = self.on connect successful
 self.client.on message = self.on message
                                                    API ClientはBox (Class) のインスタンス変数としてください。
 self.client.start()
                                                    ローカル変数とすると、メッセージ受信ができません。
def onInput_onCall(self): # Cloud Robotics APIをコールする
                                                    また、使用中はBoxは破棄されないように、
                                                    性質がonStoppedの出力を実行しないでください。
 message = CRFXMessage()
 self.client.send_message(message)
def on connect successful(self): # 接続成功時の処理
def on message (self, received message): # APIコール結果(メッセージ受信時)の処理
```



### Cloud Robotics APIのコールシーケンス

Cloud Robotics APIをコールするためのシーケンス例は以下のとおり。



### 気を付けるポイント

1. メッセージングなので非同期処理です。 REST APIのようにAPIコール結果を同期的に取得できません。

2. りんなとの会話モードに入った場合は、「バイバイ」と話しかけて会話モードを終了させてください。







### ハンズオンを始めるにあたり

- 1. お手元に ChoregrapheがインストールされたPC をご用意ください。
- 2. Pepperを1台ずつご利用いただきます。
- 3. API仕様書、ハンズオン用サンプルコードをご準備ください。
- 4. APIの接続情報をご準備ください。
  - 1. Azure IoT Hubホスト名 pephackiothub.azure-devices.net
  - 2. デバイスID
  - 3. デバイスキー



# 【Step.1】日本語を英語に翻訳する



- ・hanson2\_1配下のbehavior.xarを選択します。
- ・API仕様書の「通信フォーマット 翻訳 API」のメッセージを送信し、結果のメッセージを受信して、日本語でPepperに話しかけてください。Pepperが英語で返答してきたら成功です。

```
8
9 -
        def onLoad(self):
            import cloudrobotics.client as crfx
10
            import cloudrobotics.message as message
12
            self.client = None
13
            self.memory = ALProxy('ALMemory')
14
            self.memory.insertData('CloudroboticsApiHandson02/Translator/FromLanguage', 'ja')
15
            self.memory.insertData('CloudroboticsApiHandson02/Translator/ToLanguage', 'en')
16
17
18
            # TODO: 【Step.1】 1.API Clientの生成
            self.azure_iot_hub_hostname = '<...>'
19
            self.azure_iot_hub_device_id = '<...>' ► インスタンス変数にIoT Hub接続情報を指定してください。
20
            self.azure_iot_hub_device_key = '<...>'
21
22
```



・翻訳APIおよび、PepperのDialog/Sayにそれぞれ設定する言語を指定します。 複数ボックスにわたって利用するため、ALMemoryに値を設定します。

```
self.memory = ALProxy('ALMemory')

# TODO: [Step.1] 2.翻訳する言語の設定

self.memory.insertData('CloudroboticsApiHandson02/Translator/FromLanguage', '<...>')

self.memory.insertData('CloudroboticsApiHandson02/Translator/ToLanguage', '<...>')
```

- FromLanguageにjaという文字列を設定してください。
- ・ToLanguageにenという文字列を設定してください。



・API仕様書の「通信フォーマット -- 翻訳 API」の「デバイスからのクラウドへの送信時: D2C」に従って、RoutingTypeとAppProcessingIdを設定してください。

```
44
            # TODO: 【Step.1】 3.日本語から英語へ翻訳
            translator_message = message.CRFXMessage()
45
            translator_message.header['RoutingType']
46
                                                                   API仕様書の送信メッセージの定義
                                                                   に従い、値をセットしてください。
            translator_message.header['AppProcessingId'] =
47
48
            translator_message.body['visitor']
                                                 = '<...>'
49
            translator_message.body['visitor_id'] = '<...>'
50
                                                 = '<...>'
            translator_message.body['text']
51
            translator_message.body['tolang']
                                                 = '<...>'
52
```



・翻訳APIのRbBodyを設定します。

```
44
             # TODO: 【Step.1】 3.日本語から英語へ翻訳
             translator_message = message.CRFXMessage()
45
             translator_message.header['RoutingType']
                                                          = '<...>'
46
             translator_message.header['AppProcessingId']
                                                          = '<...>'
47
48
             translator_message.body['visitor']
49
             translator_message.body['visitor_id']
50
             translator_message.body['text']
51
             translator_message.body['tolang']
52
```

- ・visitor/visitor\_idには任意の値を設定してください。
- ・textには、onInput\_onCallTranslator関数の 仮引数textを設定してください。
- ・tolangには、ALMemoryの以下のキーから値を 設定してください。
- CloudroboticsApiHandson02/Translator/ToLan guage



・翻訳APIから受信したメッセージを処理します。

- ・処理するメッセージが翻訳APIからのものであることを判別する ために、AppIdとAppProcessingIdに適切な値を設定してください。
- ・翻訳APIから受信したメッセージの〈翻訳済みのテキスト〉をonSeccessの引数に設定してください。



# 【Step.2】日本語でホテルを予約する



- ・hanson2\_2配下のbehavior.xarを選択します。
- ・API仕様書の「通信フォーマット -- 会話理解 API 」のメッセージを送信し、結果のメッセージを受信して、日本語でPepperに「ホテルを予約したい」と話しかけてください。 Pepperが宿泊日を確認してきたら成功です。

```
def onLoad(self):
9 -
            import cloudrobotics.client as crfx
10
            import cloudrobotics.message as message
11
12
            self.client = None
13
14
15
            # TODO: 【Step.2】 1.API Clientの生成
            self.azure_iot_hub_hostname = '<...>'
16
            self.azure_iot_hub_device_id = '<...>' ► インスタンス変数にIoT Hub接続情報を指定してください。
            self.azure_iot_hub_device_key = '<...>'
18
19
```



・API仕様書の「通信フォーマット -- 会話理解 API - "init" (会話セッションの開始)」の「デバイスからのクラウドへの送信時:D2C」に従って、RoutingTypeとAppProcessingIdを設定してください。

```
def onInput_onCall(self, text):
37 -
            import cloudrobotics.message as message
38
39
                                                             API仕様書の送信メッセージの定義に従い、
40
            # TODO: 【Step.2】 2.会話セッションの開始/継続
                                                             値をセットしてください。
            conversation_message = message.CRFXMessage()
41
42
            conversation_message.header['RoutingType']
            conversation_message.header['MessageId']
43
            conversation_message.header['AppProcessingId'] =
44
45
46
            conversation_message.body['visitor']
                                                  = '<...>'
            conversation_message.body['visitor_id'] = '<...>'
47
            conversation_message.body['talkByMe'] = '<...>'
48
49
```



・会話理解 APIのRbBodyを設定します。

```
def onInput_onCall(self, text):
37 -
            import cloudrobotics.message as message
38
39
40
            # TODO: 【Step.2】 2.会話セッションの開始/継続
            conversation_message = message.CRFXMessage()
41
            conversation_message.header['RoutingType']
42
                                                         = '<...>'
            conversation_message.header['MessageId']
                                                         = '<...>'
43
            conversation_message.header['AppProcessingId'] = '<...>'
44
45
                                                              ・visitor/visitor_idには任意の値を設定してください。
            conversation_message.body['visitor']
46
            conversation_message.body['visitor_id']
47
                                                              ・talkByMeには、onInput_onCall関数の仮引数textを設定し
            conversation_message.body['talkByMe']
48
                                                              てください。
49
```



・会話理解APIから受信したメッセージを処理します。

```
85 -
           try:
               # TODO: 【Step.2】 3.CloudroboticsApiの受信メッセージから会話理解APIのもののみを取得する
87
               # メッセージへッダーのAppId/AppProcessingIdに応じて処理を実装
               if received_message.header['AppId'] == ('<...>') and received_message.header['AppProcessingId'] == ('
88 -
                  if received_message.body['success'] - 'true' or received_message.body['type'] == 'finishTalk'
89 -
                      if received_message.body['type'] == 'init' or len(received_message.body['type']) >= 4 and received_m
91
                         # TODO: 【Step.2】 4.AIからの応答メッセージの取得
                         visitor = '<...>'
                                                 ・処理するメッセージが会話理解APIからのものであることを判別
                         visitor_id = '<...>'
93
                                                 するために、AppIdとAppProcessingIdに適切な値を設定してくだ
                         self.type = '<...>'
94
                         talkByAi = '<...>'
                                                  さい。
                         for talk in talkByAi:
96 -
                             self.onSuccess('<...>')
97
```



・会話理解APIから受信したメッセージを処理します。

```
85 -
           try:
               # TODO: 【Step.2】 3.CloudroboticsApiの受信メッセージから会話理解APIのもののみを取得する
87
               # メッセージへッダーのAppId/AppProcessingIdに応じて処理を実装
               if received_message.header['AppId'] == '<...>' and received_message.header['AppProcessingId'] == '<...>':
88 -
                  if received_message.body['success'] == 'true' or received_message.body['type'] == 'finishTalk':
89 -
                      if received_message.body['type'] == 'init' or len(received_message.body['type']) >= 4 and received_m
90 -
91
                         visitor
                                               ・visitor/visitor idには任意の値を設定してください。
                         visitor_id = '<...>'
93
                         self.type = '<...>'
94
                                               ・self.type/talkByAiには、API仕様書を参考に会話理解APIの受信メッ
                         talkByAi = \langle \ldots \cdots \cdot'
                                              セージから適切な値を設定してください。
                         for talk in talkByAi:
96 -
                            self.onSuccess('<...>')
97
```

・onSuccessの引数に、会話理解APIの受信メッセージのtalkByAiからSayTextの値を設定してください。



・会話理解APIから受信したメッセージを処理します。

```
elif received_message.body['type'] == 'finishTalk':

# TODO: [Step.2] 5.AIからの終了メッセージ取得後の処理

self.type = received_message.body['type'] = 'init'

talkByAi = received_message.body['talkByAi']

for talk in talkByAi:

self.onSuccess ('<...>')
```

・onSuccessの引数に、会話理解APIの受信メッセージのtalkByAiからSayTextの値を設定してください。



・会話理解APIから受信したメッセージを処理します。

```
elif received_message.body['type'] == 'launchDanceApp1':

# TODO: [Step.2] 6.AIからのダンスアプリ起動メッセージ取得後の処理
self.onSuccess('<...>')
```

・onSuccessの引数に、'それでは、ダンスアプリを起動します'という文字列を設定してください。



# 【Step.3】英語でホテルを予約する



- ・hanson2\_3配下のbehavior.xarを選択します。
- ・翻訳APIと会話理解APIを組み合わせて、人が英語で話しかけた内容を翻訳APIで日本語に翻訳し、会話理解APIに受け渡すアプリケーションを作成します。

```
self.client = None
self.memory = ALProxy('ALMemory')
self.memory.insertData('CloudroboticsApiHandson02/Translator/FromLanguage', 'en')
self.memory.insertData('CloudroboticsApiHandson02/Translator/ToLanguage', 'ja')

# TODO: [Step.3] 1.API Clientの生成
self.azure_iot_hub_hostname = '<...>'
self.azure_iot_hub_device_id = '<...>'
self.azure_iot_hub_device_key = '<...>'
self.azure_iot_hub_device_key = '<...>'
```



・翻訳APIおよび、PepperのDialog/Sayにそれぞれ設定する言語を指定します。 複数ボックスにわたって利用するため、ALMemoryに値を設定します。

```
self.memory = ALProxy('ALMemory')

# TODO: [Step.3] 2.翻訳する言語の設定

self.memory.insertData('CloudroboticsApiHandson02/Translator/FromLanguage', '<...>')

self.memory.insertData('CloudroboticsApiHandson02/Translator/ToLanguage', '<...>')
```

- ・FromLanguageにenという文字列を設定してください。
- ・ToLanguageにjaという文字列を設定してください。



・API仕様書の「通信フォーマット -- 翻訳 API」の「デバイスからのクラウドへの送信時: D2C」に従って、RoutingTypeとAppProcessingIdを設定してください。

```
def onInput_onCallTranslator(self, text):
43 -
             import cloudrobotics.message as message
44
45
46
             # TODO: 【Step.3】 3.英語から日本語へ翻訳
             translator_message = message.CRFXMessage()
47
             translator_message.header['RoutingType']
                                                                    API仕様書の送信メッセージの定義に
48
                                                                    従い、値をセットしてください。
             translator_message.header['AppProcessingId']
49
50
             translator_message.body['visitor']
                                                  = '<...>'
51
             translator_message.body['visitor_id'] = '<...>'
52
             translator_message.body['text']
                                                  = '<...>'
53
             translator_message.body['tolang']
                                                  = '<...>'
54
```



・翻訳APIのRbBodyを設定します。

```
def onInput_onCallTranslator(self, text):
43 -
             import cloudrobotics message as message
44
45
46
             # TODO: 【Step.3】 3.英語から日本語へ翻訳
             translator_message = message.CRFXMessage()
47
             translator_message.header['RoutingType']
                                                         = '<...>'
48
             translator_message.header['AppProcessingId']
                                                         = '<...>'
49
50
                                                             ・visitor/visitor idには任意の値を設定して
             translator_message.body['visitor']
                                                             ください。
51
             translator_message.body['visitor_id']
52
                                                              • textには、onInput_onCallTranslator関数の
             translator_message.body['text']
53
                                                             仮引数textを設定してください。
             translator_message.body['tolang']
54
                                                              tolangには、ALMemoryの以下のキーから値を
                                                             設定してください。
```



CloudroboticsApiHandsonO2/Translator/ToLan

guage

・API仕様書の「通信フォーマット -- 会話理解 API - "init" (会話セッションの開始)」の「デバイスからのクラウドへの送信時: D2C」に従って、RoutingTypeとAppProcessingIdを設定してください。

・API仕様書の送信メッセージの定義に従い、 値をセットしてください。

```
68
            # TODO: 【Step.3】 4.会話セッションの開始/継続
                                                         • Message Idには、インスタンス変数self. typeを
             conversation_message = message.CRFXMessage()セットしてください。
69
             conversation_message.header['RoutingType']
70
             conversation_message.header['MessageId']
             conversation_message.header['AppProcessingId']
72
                                                    = '<...>'
             conversation_message.body['visitor']
74
             conversation_message.body['visitor_id'] = '<...>'
75
                                                    = '<...>'
            conversation_message.body['talkByMe']
76
```



・会話理解 APIのRbBodyを設定します。

```
68
            # TODO: 【Step.3】 4.会話セッションの開始/継続
             conversation_message = message.CRFXMessage()
69
70
             conversation_message.header['RoutingType']
                                                            = '<...>'
             conversation_message.header['MessageId']
                                                            = '<...>'
             conversation_message.header['AppProcessingId'] = '<...>'
72
73
             conversation_message.body['visitor']
74
             conversation_message.body['visitor_id']
75
             conversation_message.body['talkByMe']
76
```

- ・visitor/visitor\_idには任意の値を設定してください。
- ・talkByMeには、callConversation関数の仮引数textを設定してください。



・翻訳APIから受信したメッセージを処理します。

```
108 -
            try:
109
                # TODO: 【Step.3】 5.CloudroboticsApiの受信メッセージから翻訳APIのもののみを取得する
110
                # メッセージへッダーのAppId/AppProcessingIdに応じて処理を実装
                if received_message.header['AppId'] == ('<...>' and received_message.header['AppProcessingId']
111 -
                   if received_message.body['success'] == 'true':
112 -
113
                       # TODO: 【Step.3】 6.翻訳されたメッセージを会話理解APIへ送信する
                       self.callConversation('<...>')
114
                    else:
115
```

- ・処理するメッセージが翻訳APIからのものであることを判別する ために、AppIdとAppProcessingIdに適切な値を設定してください。
- ・翻訳APIから受信したメッセージの〈翻訳済みのテキスト〉をcallConversationの引数に設定してください。



・会話理解APIから受信したメッセージを処理します。

```
118
                # TODO: 【Step.3】 7.CloudroboticsApiの受信メ<del>ッセージ</del>から会話理解APIのもののみを取得する
                elif received_message.header['AppId'] == ('<...>' | and received_message.header['AppProcessingId'] == ('<...>
119 -
                   if received_message.body['success'] == 'true' or received_message.body['type'] == 'finishTalk':
120 -
                       if received_message.body['type'] == 'init' or len(received_message.body['type']) >= 4 and received_mess
121 -
122
                           # TODO: 【Step.3】 8.AIからの応答メッセージの取得
                           visitor
                                    = '<...>'
123
                                                 ・処理するメッセージが会話理解APIからのものであることを判別
                           visitor_id = '<...>'
124
                                                  するために、AppIdとAppProcessingIdに適切な値を設定してくだ
                           self.type = '<...>'
125
                                                   さい。
                           talkByAi = '<...>'
126
                           for talk in talkByAi:
127 -
                              self.onSuccess('<...>')
128
```



・会話理解APIから受信したメッセージを処理します。

```
118
               # TODO: 【Step.3】 7.CloudroboticsApiの受信メッセージから会話理解APIのもののみを取得する
               elif received_message.header['AppId'] == '<...>' and received_message.header['AppProcessingId'] == '<...>':
119 -
                   if received_message.body['success'] == 'true' or received_message.body['type'] == 'finishTalk':
120 -
                      if received_message.body['type'] == 'init' or len(received_message.body['type']) >= 4 and received_mess
121 -
122
                          # TODO: 【Step.3】 & AIからの応答メッセージの取得
123
                          visitor
                                                ・visitor/visitor_idには任意の値を設定してください。
                          visitor_id =
124
                          self.type = '<...>
125
                                                ・self.tvpe/talkBvAiには、API仕様書を参考に会話理解APIの受信メッ
126
                          talkByAi
                                                セージから適切な値を設定してください。
                          for talk in talkBVAi:
127 -
                              self.onSuccess('<...>')
128
```

・onSuccessの引数に、会話理解APIの受信メッセージのtalkByAiからSayTextの値を設定してください。



・会話理解APIから受信したメッセージを処理します。

```
# TODO: [Step.3] 9.AIからの終了メッセージ取得後の処理
self.type = received_message.body['type'] = 'init'
talkByAi = received_message.body['talkByAi']
for talk in talkByAi:
self.onSuccess('<...>'
```

・onSuccessの引数に、会話理解APIの受信メッセージのtalkByAiからSayTextの値を設定してください。







# サンプルコードの説明

ハンズオンで提供されるファイルは以下のとおりです。

Choregrapheプロジェクトファイル群				説明
cloudrobotics	lib	cloudrobotics		Cloud Robotics APIモジュール
api_handson			translator	翻訳API用
02			conversation	会話理解API用
		ра	ho	MQTT通信モジュール
	sample1			翻訳APIサンプル用ビヘイビア
	sample2			会話理解APIサンプル用ビヘイビア
	handson2_1		2_1	翻訳API ハンズオン用 課題ビヘイビア
	handson2_1_ans		2_1_ans	翻訳APIハンズオン用 サンプルビヘイビア
	handson2_2		2_2	会話理解API ハンズオン用 課題ビヘイビア
	handson2_2_ans		2_2_ans	会話理解APIハンズオン用 サンプルビヘイビア



