Processamento de Voz 23.1

Alunos:

- Andrés
- Diogo Lima
- Rebeca

Link para o projeto no github: projeto

Sumário

- Ideia Inicial
- Construção
- Conclusão

Ideia Inicial

A proposta do trabalho era desenvolver qualquer sistema que se utilizasse de processamento de voz em seu funcionamento. A abordagem inicial é desenvolver um jogo que fosse simples e que tivesse como forma de interação comandos de voz em tempo real.

Construção

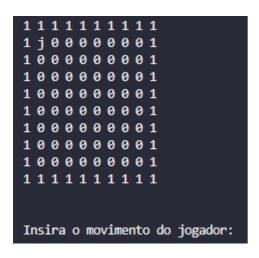
O software foi desenvolvido em Python3 e pode ser dividido em quatro etapas, desenvolvidas respectivamente:

- Jogabilidade
- Interface
- Labirinto
- Microfone

Jogabilidade

Inicialmente, o Jogo foi pensado como um tabuleiro, onde o jogador poderia se movimentar pelos espaços vazios para todas as direções. Pensando nisso, foram desenvolvidas classes, Mapa e Jogador, que armazenam o estado de cada um dos espaços vazios e a posição do personagem nesse tabuleiro.

Como representação gráfica inicial, o mapa foi representado como um array de $n \times m$, onde o jogador foi representado como a letra j, e podia se movimentar livremente pelo mapa utilizando os comandos especificados ("direita", "esquerda", "cima" e "baixo")



Onde os espaços vazios são representados por 0 e as paredes por 1.

Interface

Para possibilitar a visualização do jogo, foi desenvolvido no framework tkinter (nativo do Python3) a interface principal, onde o jogador, os espaços vazios e os obstáculos passariam a ter representações gráficas externas ao terminal.

Foi utilizado o Software Aseprite para o desenvolvimento de cada um dos elementos, que pode ser encontrado na pasta assets desse projeto.



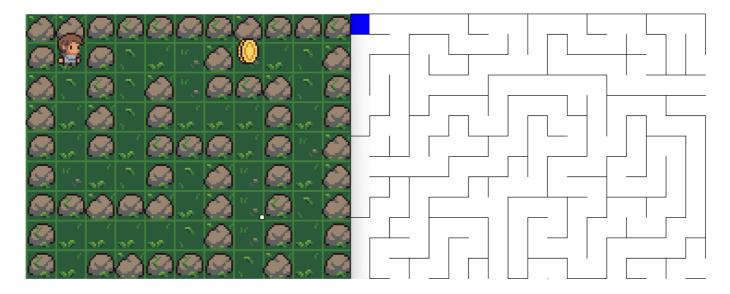


Nesta etapa do desenvolvimento, os inputs de movimentação ainda ocorrem via teclado.

Labirinto

Para adicionar um grau a mais de complexidade para o jogo, foi implementado um algoritmo capaz de gerar labirintos, DFS (Depth-First Search), onde ao iniciar o jogo e definir o tamanho do mapa... Um novo labirinto é gerado randomicamente, fazendo cada jogo único.

O algoritmo teve de ser modificado em uma série de aspectos, uma vez que o mesmo é focado em desenvolver labirintos onde as paredes são unidimensionais. Porém, uma vez estabelhecida a temática de tabuleiro, os obstáculos devem ocupar uma casa inteira, e não apenas uma aresta de uma casa, como observado abaixo.



Microfone

Agora que as funcionalidades do jogo já foram estabelhecidas, a próxima etapa seria coletar dados do microfone em tempo real.

Para isso, foi implementada inicialmente a biblioteca de speech_recognition, que utiliza api's online para detecção de frases. Porém, existem alguns aspectos negativos dessa biblioteca. Primeiramente, o software passaria a ser 100% dependente de internet, além disso, a biblioteca tem um tempo de resposta muito alto, uma vez que ela apenas verifica o que está sendo dito nos intervalos de silêncio, portanto, não realiza nenhuma detecção se a fala for contínua.

Pensando nisso, evoluimos o software para comportar reconhecimentos offline e de espaços de aproximadamente 1 segundo com o DTW. Dessa forma, mesmo no meio da fala, quando uma palavra-chave é dita, a resposta é quase imediata. A implementação foi feita coletando o audio do microfone em blocos, utilizando as bibliotecas pyaudio e librosa, onde extraimos os coeficientes mel-cepstrais e os comparamos com as das amostras de treino coletar os comandos vocais.

O treinamento e os testes acontecem em algumas etapas:

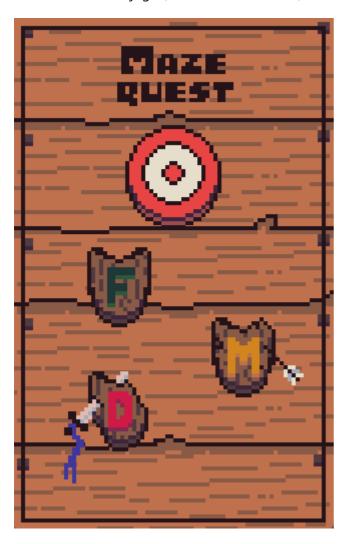
- Captura o equivalente a 50 blocos (aproximadamente 1 segundo) de ruído do ambiente
- Captura de cada uma das palavras de treino, em até 50 blocos
 - o Direita
 - Esquerda
 - o Cima
 - Baixo
- Comparação de energia dos blocos de treino com os blocos de ruído
 - Apenas os blocos que possuam a soma de seus quadrados maiores que a soma dos quadrados dos blocos do ruído são mantidos para as comparações com os blocos de teste
- Captura em tempo real do som emitido pelo Microfone em um buffer de 50 blocos
 - Os blocos de tempo real são mantidos em lógica FIFO (First in First Out), onde a cada segundo o buffer de tempo real é comparado com todos os buffers de treino.
- Comparação do DTW entre os coeficientes mel-cepstrais de treino com os de teste (adquiridos em tempo real)
 - A comparação só é válida se o valor da comparação com DTW dos coeficientes mel-cepstrais for superior a um limiar.

 O limiar traçado aqui foi obtido empiricamente, sendo equivalente à media dos escalares obtidos através do DTW de cada palavra de treino com os coeficientes do buffer de ruído.

 A comparação mais próxima do buffer de tempo real com as palavras de treino é mantida como o comando atual

Conclusão

Por fim, foi desenvolvido um Menu, onde o jogador pode treinar os comandos com a sua voz e escolher a dificuldade de seu jogo (Fácil, Médio ou Difícil).



Após o treino, o Jogador pode selecionar qualquer um dos escudos e iniciar o jogo com um labirinto diferente todas as vezes.

Bibliografia:

- Biblioteca librosa https://librosa.org/doc/latest/index.html
- Biblioteca pyaudio https://pypi.org/project/PyAudio/
- Biblioteca tkinter https://tkinter-docs.readthedocs.io/en/latest/index.html
- Algoritmo DFS (Depth-First Search)https://epubs.siam.org/doi/abs/10.1137/0201010