Bedienung einer Getränkemischmaschine über Sprachbefehle

Studienarbeit

für die Prüfung zum

Bachelor of Science

des Studienganges Angewandte Informatik

an der

Dualen Hochschule Baden-Württemberg Karlsruhe

von

Felix Manuel Gervasi

und

Alena Sutiagina

Abgabedatum 31. März 2023

Bearbeitungszeitraum	6 Monate
Matrikelnummer	1052491
Kurs	TINF20B4
Ausbildungsfirma	
Betreuer der Studienarbeit	Prof. Dr. Jörn Eisenbiegler

Erklärung

Ich versichere hiermit, dass ich meine Studienarbeitmit dem Thema: »Bedienung einer Getränkemischmaschine über Sprachbefehle« selbstständig verfasst und keine anderen als die angegebenen Quellen und Hilfsmittel benutzt habe. Ich versichere zudem, dass die eingereichte elektronische Fassung mit der gedruckten Fassung übereinstimmt.

Ort Datum

Unterschrift

Zusammenfassung

TODO

Abstract

TODO

Inhaltsverzeichnis

Abbildungsverzeichnis

Tabellenverzeichnis

Listingverzeichnis

Abkürzungsverzeichnis

HTTP Hypertext Transfer Protocol 9

Kapitel 1

Einleitung

TODO

Kapitel 2

Stand der Technik

2.1 Getränkemischmaschine

2.2 Hardware

2.3 Sprachverarbeitung

2.3.1 Spracherkennung

2.3.2 Vergleich verschiedener Ansätze

Derzeit gibt es vier Hauptansätze für die Erstellung eines Chatbots:

- Musterabgleich - Musterabgleich und Antwortvorlagen (vorgefertigte Antworten)
- Grounding - logische Wissensgraphen und das Ziehen von Schlussfolgerungen aus diesen basierend auf diesen Graphen
- Suche - Abrufen von Text
- Generierungsmethoden - Statistik und maschinelles Lernen.

Die vier grundlegenden Ansätze zur Erstellung von Chatbots lassen sich kombiniert werden, was zu benutzerfreundlichen Chatbots führt. Viele Vielzahl von Anwendungen nutzen alle vier grundlegenden Methoden. Hybride Chatbots unterscheiden sich hauptsächlich darin, wie genau sie diese Ansätze kombinieren und wie viel Gewicht auf jeden einzelnen Ansatz gelegt wird.

Musterabgleich

Bei den ersten Chatbots basierte die Antwort auf die Nachricht eines Benutzers auf einem Mustervergleich. Diese Chatbots suchen nach Mustern im eingehenden Text und geben eine feste (gemusterte) Antwort, wenn eine Übereinstimmung gefunden wird [Woudenberg 2014].

Solche rudimentären Dialogsysteme sind vor allem in automatisierten Benutzerunterstützungssystemen mit interaktiven Sprachmenüs nützlich, wo es möglich ist, das Gespräch an einen Menschen weiterzuleiten, wenn der Chatbot keine Antwortmuster mehr hat.

Da es viele NLP-Dienstprogramme in Python-Paketen gibt, ist es möglich, komplexere Chatbots auf der Grundlage von Mustervergleichen zu erstellen, indem man die Bot-Logik nach und nach direkt in Python mit regulären Ausdrücken und Suchmustern aufbaut.

1995 machte sich Richard Wallace daran, einen allgemeinen Rahmen für die Erstellung von Chatbots auf der Grundlage des Pattern-Matching-Ansatzes zu schaffen. Zwischen 1995 und 2002 schuf seine Entwicklergemeinschaft die Artificial Intelligence Markup Language (AIML) zur Beschreibung von Mustern und Chatbot-Antworten.

AIML ist eine deklarative Sprache, die auf dem XML-Standard basiert, der die Sprachkonstrukte und Datenstrukturen einschränkt, die im Bot verwendet werden dürfen. Ein Chatbot, der auf AIML basiert, sieht folgendermaßen aus:

```
<?xml version="1.0" encoding="UTF-8"?><aiml version="2.0">
<category>
  <pattern>Hi, Bot</pattern>
  <template>Hallo</template>
</category>
<category>
  <pattern>Wie geht es dir, bot?</pattern>
  <template>Gut</template>
</category>
</aiml>
```

Abbildung 2.1: AIML Chatbot

Eine der Einschränkungen von AIML ist die Art der Muster, die abgeglichen werden können und auf die reagiert wird. Der AIML-Kern (Pattern Matching Engine) reagiert nur auf Eingabetext, der einem vom Entwickler manuell vorgegebenen Muster entspricht. Unscharfe Suchanfragen, Smileys, Satzzeichen, Tippfehler oder falsch geschriebene Wörter sind nicht erlaubt, es findet kein automatischer Abgleich statt. In AIML müssen alle Synonyme manuell einzeln beschrieben

werden.

Grounding

Die Grounding-Methode ist ein Ansatz zur Erstellung eines Chatbots auf der Grundlage logischer Wissensgraphen und der Durchführung von Schlussfolgerungen auf der Grundlage dieser Graphen. Sie wird verwendet, um natürliche Sprache zu verarbeiten und sie dem Verständnis des Bots zuzuordnen. Das Wesentliche an der Grounding-Methode ist, dass der Chatbot nicht nur die Textnachrichten, sondern auch den Kontext und die Umgebung verarbeitet, um Anfragen besser zu verstehen und zu beantworten. Durch die Extraktion von Informationen wird ein Netz von Verbindungen oder Fakten geschaffen. Dieses Netz logischer Verbindungen zwischen Entitäten - ein Graph oder eine Wissensbasis - kann die Grundlage für die Antworten des Chatbots bilden.

Ein Beispiel für eine Grounding-Methode ist die Verwendung eines Wissensgraphen zur Beschreibung der Umgebung. Ein Wissensgraph enthält Informationen über die Objekte, mit denen der Bot interagieren kann, und die Beziehungen zwischen ihnen. Ein Wissensgraph könnte zum Beispiel Informationen über ein Glas auf einem Tisch und das darin befindliche Wasser enthalten. Wenn ein Benutzer eine Frage stellt, verwendet der Chatbot den Wissensgraphen, um den Kontext der Anfrage zu verstehen und die am besten geeignete Antwort abzuleiten. Wenn ein Benutzer zum Beispiel fragt: "Wie hoch ist die Temperatur des Wassers in dem Glas auf dem Tisch?", kann der Chatbot Informationen aus dem Wissensgraphen verwenden, um die Frage zu beantworten.

Ein solcher Wissensgraph kann abgeleitet werden, um Fragen über die in dieser Wissensbasis enthaltene Welt zu beantworten, und dann können auf der Grundlage der logischen Antworten die Werte der in den Antworten enthaltenen Template-Variablen ausgefüllt werden, um natürlichsprachliche Antworten zu erstellen. Ursprünglich wurden auf diese Weise Systeme zur Beantwortung von Fragen eingerichtet, wie z. B. der Watson-Bot von IBM (heutzutage wird für ähnliche Systeme jedoch die Information Suche Methode verwendet). Der Wissensgraph stellt eine Art 'Erdung' des Chatbots in der realen Welt dar.

Die Erstellung von Chatbots auf der Grundlage von "Groundingëignet sich hervorragend für Chatbots, die Fragen generieren, bei denen das zur Beantwortung einer Frage erforderliche Wissen in einer umfangreichen Wissensbasis enthalten ist, die aus einer offenen Datenbank (z. B. Wikidata, Open Mind Common Sense oder DBpedia) bezogen werden kann.

Einer der Hauptvorteile der Grounding-Methode besteht darin, dass sie sich an ein sich veränderndes Umfeld anpassen kann. Wenn der Benutzer zum Beispiel ein Glas Wasser von einem Tisch auf einen anderen stellt, wird der Wissensgraph automatisch aktualisiert, um diese Änderung

widerzuspiegeln.

Grounding-Methode hat jedoch auch ihre Grenzen. Sie kann bei der Verarbeitung großer Informationsmengen und dadurch eingeschränkt sein, dass sie Zusammenhänge nicht berücksichtigt, die dem Bot möglicherweise verborgen bleiben.

Insgesamt ist die Grounding-Methode ein effektiver Ansatz zur Erstellung wissensbasierter Chatbots. Sie ermöglicht es dem Bot, Benutzeranfragen besser zu verstehen und eine genauere Antwort zu geben.

Suche

Die Informationssuchemethode ist eine der Methoden zum Aufbau von Chatbots, die auf der Extraktion von Informationen aus einer großen Menge von Textinformationen basiert. Die Hauptidee der Informationssuchemethode ist die Analyse des Eingabetextes (Benutzeranfrage), die Auswahl von Schlüsselwörtern und Phrasen daraus und die anschließende Suche nach den relevantesten Informationen in der Wissensdatenbank oder in offenen Quellen.

Die Wissensbasis kann auch eine Art "Gesprächsprotokollßein, in Form einer Aussage-Antwort. Dabei sucht der Bot nach früheren Aussagen in den Protokollen früherer Unterhaltungen. Der Bot kann nicht nur in den Protokollen seiner eigenen Gespräche suchen, sondern auch in beliebigen Transkripten von Gesprächen zwischen Menschen, Gesprächen zwischen Menschen und Bots oder sogar Gesprächen zwischen Bots. Aber wie immer gilt: Je besser die Eingabedaten, desto besser das Ergebnis. Daher ist es notwendig, die Datenbank früherer Gespräche sorgfältig zu säubern und zu organisieren, damit der Bot nach einem qualitativ hochwertigen Gespräch sucht und es dann imitiert.

Für die Umsetzung der Informationssuchemethode werden verschiedene Algorithmen und Techniken verwendet, z. B. Indizierung und Schlagwortsuche, Kontextsuche, Textanalyse mit Hilfe von maschinellen Lernverfahren usw. Die Informationssuchemethode kann in Python mit verschiedenen Bibliotheken und Tools wie NLTK (Natural Language Toolkit), Scikit-learn und Gensim implementiert werden.

Einer der ersten Schritte bei der Implementierung einer Informationssuchemethode in Python ist die Vorbereitung der Daten. Dies erfordert Tokenisierung, Lemmatisierung und die Entfernung von Stopp-Wörtern. Als nächstes muss ein Index auf der Grundlage von Schlüsselwörtern erstellt werden. Der Index kann auf der Grundlage von Bag-of-Words oder TF-IDF-Modellen (Term Frequency - Inverse Document Frequency) erstellt werden. Sobald der Index erstellt ist, kann eine Stichwortsuche durchgeführt werden. Dazu muss die Benutzeranfrage in einen Vektor umge-

wandelt und mit den Dokumentvektoren im Index verglichen werden. Dies kann mit Hilfe der Scikit-learn-Bibliothek erfolgen. Sobald die relevantesten Dokumente gefunden wurden, können sie in eine Rangfolge gebracht und als Antwort auf die Benutzeranfrage angezeigt werden.

Der Vorteil der Informationssuchemethode besteht darin, dass sie ein schnelles und genaues Auffinden der gewünschten Informationen ermöglicht, insbesondere wenn die Wissensbasis gut strukturiert ist und genügend Informationen enthält. Ein Nachteil dieser Methode ist jedoch, dass sie den Kontext der Anfrage nicht berücksichtigt und nicht immer eine vollständige und genaue Antwort auf die Frage des Nutzers liefert. Wenn die Aussage semantisch mit der vom Bot zu beantwortenden übereinstimmt, ist es möglich, die Antwort wortwörtlich und ohne Änderungen wiederzuverwenden. Aber selbst wenn die Datenbank alle möglichen Benutzeräußerungen enthält, wird der Bot die Persönlichkeiten der Personen widerspiegeln, die diese Äußerungen machen. Wenn die Antworten konsistent sind und von einer Vielzahl von Personen stammen, ist das gut. Problematisch wird es jedoch, wenn die Äußerung, auf die der Bot reagieren soll, vom Gesamtkontext des jeweiligen Gesprächs oder von den Umständen in der Umgebung abhängt, die sich seit der Erstellung des Dialogkorpus geändert haben können.

Beispielsweise sollte der Bot auf die Frage "Wie spät ist es?"nicht die von der Person gegebene Antwort, sondern die am besten geeignete Aussage aus der Datenbank verwenden. Diese Antwort funktioniert nur, wenn die Zeit, zu der die Frage gestellt wurde, mit der Zeit übereinstimmt, zu der die passende Äußerung aus der Datenbank aufgezeichnet wurde. Neben dem natürlichsprachlichen Text der Äußerung müssen auch ähnliche Informationen über die Zeit - der Kontext (Zustand) - erfasst und verglichen werden. Sie spielt vor allem dann eine wichtige Rolle, wenn die Semantik der Äußerung auf eine aktive Veränderung des im Kontext (Wissensbasis des Chatbots) erfassten Zustands hinweist.

Um den Zustand (Kontext) in einem Chatbot auf der Grundlage der Informationssuche zu berücksichtigen, kann etwas Ähnliches für einen Chatbot mit Musterabgleich durchgeführt werden, da die Auflistung einer Liste von Benutzeraussagen nur eine andere Art, ein Muster zu beschreiben. Dies auch ist der Ansatz von Amazon Lex und Google Dialogflow. Anstatt ein starres Muster zu beschreiben, um den Befehl des Benutzers zu erfassen, kann der Dialogflow-Engine einfach ein paar Beispiele geliefert werden. So wie jedes Muster im Chatbot auf der Grundlage der Musterzuordnung einem Zustand zugeordnet wurde, muss auch hier nur die Aussage-Antwort-Beispielpaare mit dem genannten Zustand verknüpft werden.

Der suchbasierte Chatbot indiziert also den Korpus der Dialoge, so dass er leicht frühere Aussagen finden kann, die derjenigen ähnlich sind, auf die er antworten muss, und antwortet dann mit einer der passenden Aussagen aus dem Korpus, die er sich "gemerktünd für eine

schnelle Suche indiziert hat. Im Allgemeinen ist die Methode der Informationssuche eine der gängigsten und beliebtesten Methoden zum Aufbau von Chatbots, die in verschiedenen Bereichen wie Wirtschaft, Medizin, Tourismus und vielen anderen eingesetzt werden.

Generierungsmethoden

Kapitel 3

Konzept

In diesem Kapitel wird zunächst erläutert, wie die Steuerung der Getränkemischmaschine durch Sprachbefehle im Allgemeinen ablaufen wird. Anschließend werden mehrere Konzepte vorgestellt, die das allgemeine Konzept konkretisieren. Diese werden anhand der, in Kapitel 3.2 erläuterten Kriterien, bewertet. Zuletzt wird die Wahl des finalen Konzepts begründet.

3.1 Allgemein

Der Benutzer soll über Spracheingaben mit der Mischmaschine interagieren können. Dafür muss das Gesprochene zunächst durch ein Mikrofon aufgenommen werden. Anschließend können die Audiosignale weiterverarbeitet werden. Der Benutzer soll hierbei nicht auf fest vorgegebene Sprachbefehle beschränkt sein, sondern für nahezu jede Eingabe eine sinnvolle Antwort zurückerhalten. Um dies zu gewährleisten wird die Spracheingabe durch ein Sprachmodell, welches mittels maschinellen Lernverfahren trainiert wurde, verarbeitet. Ergebnisse dieser Verarbeitung sind die Antwort, die an den Benutzer zurückgegeben wird, und ein konkreter Befehl für die Mischmaschine. Ein Beispiel für einen solchen Befehl könnte etwa die Zubereitung eines bestimmten Getränks sein. Für die Ausgabe einer Antwort ist ein Lautsprecher notwendig. Denkbar wäre auch eine textbasierte Ausgabe, allerdings ginge damit der Eindruck des Benutzers verloren eine echte Konversation mit der Mischmaschine zu führen. Das Sprachmodell mit der Getränkemischmaschine zu verknüpfen stellt eine Herausforderung dieser Arbeit dar.

3.2 Bewertungskriterien

Im Folgenden sind die Bewertungskriterien für die einzelnen Konzepte aufgelistet:

- Freiheitsgrade in der Spracheingabe des Benutzers: Erhält der Benutzer passende Antworten zurück egal was er sagt oder ist er auf einige wenige Befehle beschränkt?

- Hardwarekosten: Wie kostspielig ist das Konzept bezüglich der zusätzlich benötigten Hardware?
- Verfügbare Rechenleistung: Wie hoch ist die Verfügbare Rechenleistung im Vergleich zu den anderen Konzepten? Reicht diese aus um das Sprachmodell auszuführen?
- Performanz: Als wie performant wird die Lösung eingeschätzt? Ist mit Latenzen zwischen der Einagbe des Benutzers, der Ausgabe einer Antwort und Ausführung der Aktion zu rechnen?
- Overhead: Wie hoch ist im Allgemeinen der Mehraufwand einzuschätzen?

3.3 Konzept A: Spracherkennung und -verarbeitung mittels Arduino

Ein erstes Konzept sieht vor, dass das Audiosignal direkt von einem der Arduinos in der Getränkemischmaschine aufgenommen wird. Das Audiosignal wird vom Arduino interpretiert und eine passende Antwort wird ausgegeben. Außerdem sendet der Arduino die entsprechenden Signale, um die vom Benutzer gewünschte Aktion von der Getränkemischmaschine ausführen zu lassen. Ein Problem ist hierbei die Interpretation des Audiosignals durch den Arduino, da dessen Leistung nicht für das Ausführen eines Sprachmodells ausreicht. Folglich muss dieser Prozess ausgelagert werden. Das Konzept wird deshalb um ein cloudbasiertes Sprachverarbeitungssystem ergänzt, welches den Sprachbefehl des Benutzers vom Arduino entgegennimmt und einen passenden Befehl und eine passende Antwort zurückgibt (s. Abb. 3.1). Die Kommunikation zwischen Arduino und Cloudsystem kann über das Hypertext Transfer Protocol (HTTP) erfolgen.

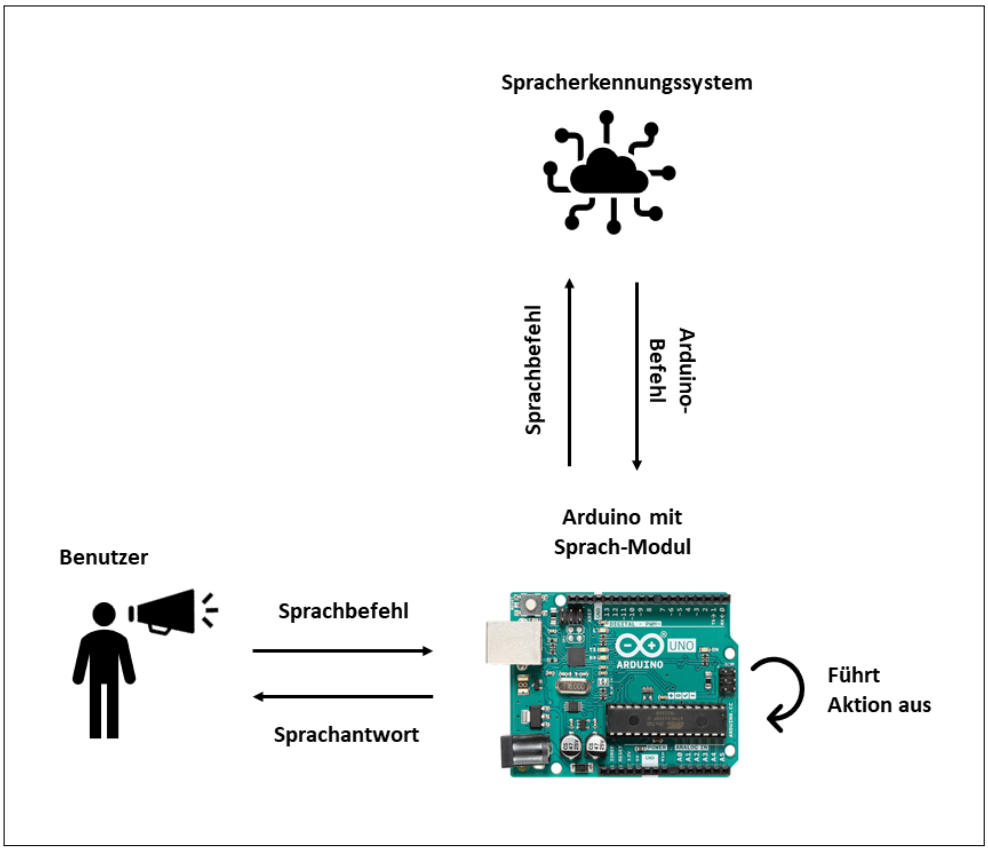

Abbildung 3.1: Spracherkennung und -verarbeitung mittels Arduino

Es muss ein geeignetes Format zum Versenden des Sprachbefehls über HTTP gefunden werden. Eine Möglichkeit besteht darin, das eingehende Audiosignal im Arduino in textform umzuwandeln und diesen String zu versenden. Die auf dem Markt verfügbaren Arduino-Sprach-Module sind jedoch nicht in der Lage beliebige Spracheingaben in Text umzuwandeln, sondern bieten diese Funktionalität nur für vordefinierte Werte an. Dies würde das Ziel dieser Arbeit verfehlen, dem Benutzer eine Konversation mit der Mischmaschine zu ermöglichen. Ein weiteres Problem dieser Lösung besteht darin, dass beispielsweise bei wechselnder Getränkeauswahl die zur Verfügung stehenden Sprachbefehle wie „Ich hätte gerne Getränk xy“ jedes Mal aufs neue manuell angepasst werden müssten. Dies hat zur Folge, dass auch die reine Spracherkennung aus der Mischmaschine ausgelagert werden muss. Ein denkbares Format sind die rohen Audiosignale, die vom Arduino aufgenommen werden.

3.4 Konzept B: Spracherkennung und -verarbeitung mittels mobiler Anwendung

Die Audiosignale über ein Mikrofon in der Mischmaschine aufzunehmen und eine Antwort über einen Lautsprecher auszugeben, so wie es in Konzept A der Fall ist, kann ein Problem darstellen. Zum Einen wird dadurch zusätzliche Hardware benötigt und zum Anderen muss diese korrekt verbaut werden. Das Tonsignal muss vom Mikrofon in einer guten Qualität aufgenommen werden können und die Antwort aus dem Lautsprecher für den Benutzer verständlich sein. Konzept B umgeht dieses Problem durch den Einsatz einer mobilen Anwendung, die durch den Benutzer installiert wird. Über diese Anwendung können anschließend die Aufnahme der Audiosignale, die Spracherkennung und die Kommunikation mit dem Sprachverarbeitungsservice und der Mischmaschine abgewickelt werden, wie in Abbildung 3.2 zu sehen ist.

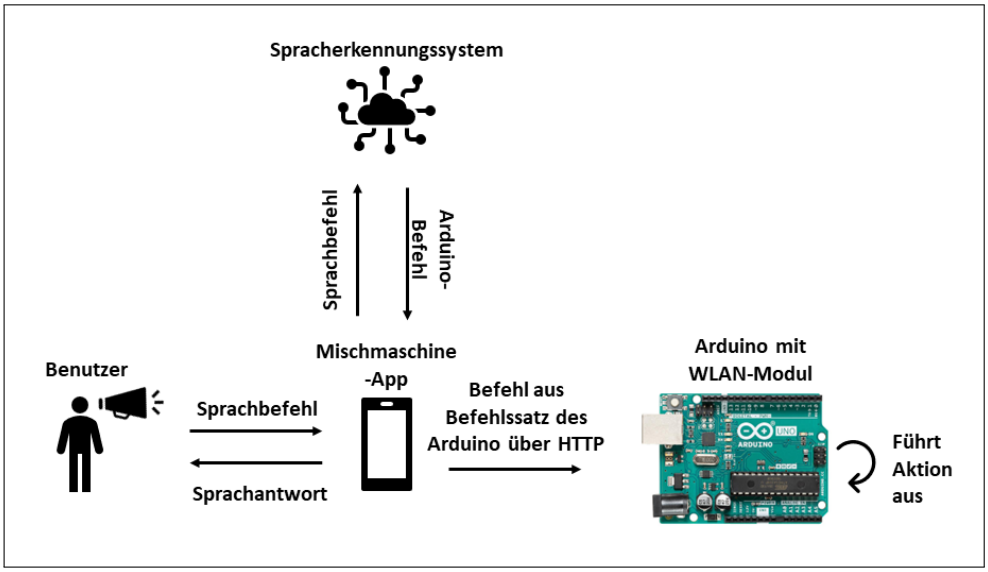

Abbildung 3.2: Spracherkennung und -verarbeitung mittels mobiler Anwendung

Ein Problem dieser Lösung ist der offensichtliche Mehraufwand durch die Entwicklung einer eigenen Anwendung für Mobiltelefone. Auch der Anwender hat zusätzlichen Aufwand durch die Installation. Außerdem ist die Spracheingabe und -ausgabe über das Mobiltelefon nicht intuitiv, da der Anwender eigentlich mit der Maschine kommunizieren sollte. Dieser Effekt kann dadurch abgeschwächt werden, dass wenigstens die Antwort durch einen Lautsprecher in der Mischmaschine an den Benutzer zurückgegeben wird.

3.5 Konzept C: Spracherkennung und -verarbeitung auf Computer-Hardware

Ein weiteres Konzept stützt sich auf die Verwendung eines Computers in der Mischmaschine anstelle eines Mikrocontrollers wie dem Arduino. Motivation ist hierbei der Leistungsgewinn gegenüber eines Mikrocontrollers, um die Spracherkennung und -verarbeitung mittels Sprachmodell zu gewährleisten. Ein Beispiel für einen solchen Miniaturcomputer ist der Raspberry-Pi. Dieser bietet genügend Schnittstellen, wie etwa USB-Hubs, zum verbinden von Mikrofon als auch Lautsprecher. Nimmt der Computer das Audiosignal auf verarbeitet er dieses und generiert daraus die Antwort, die durch den Lautsprecher ausgegeben wird, zusammen mit der Aktion für die Getränkemischmaschine. Diese muss an den Arduino, welcher die Mischmaschine steuert, übermittelt werden. Um dies zu ermöglichen können der Computer und der Arduino über eine serielle Schnittstelle, wie etwa einem USB-Kabel, miteinander verbunden werden. Abbildung 3.3 stellt den konzeptionellen Aufbau graphisch dar.

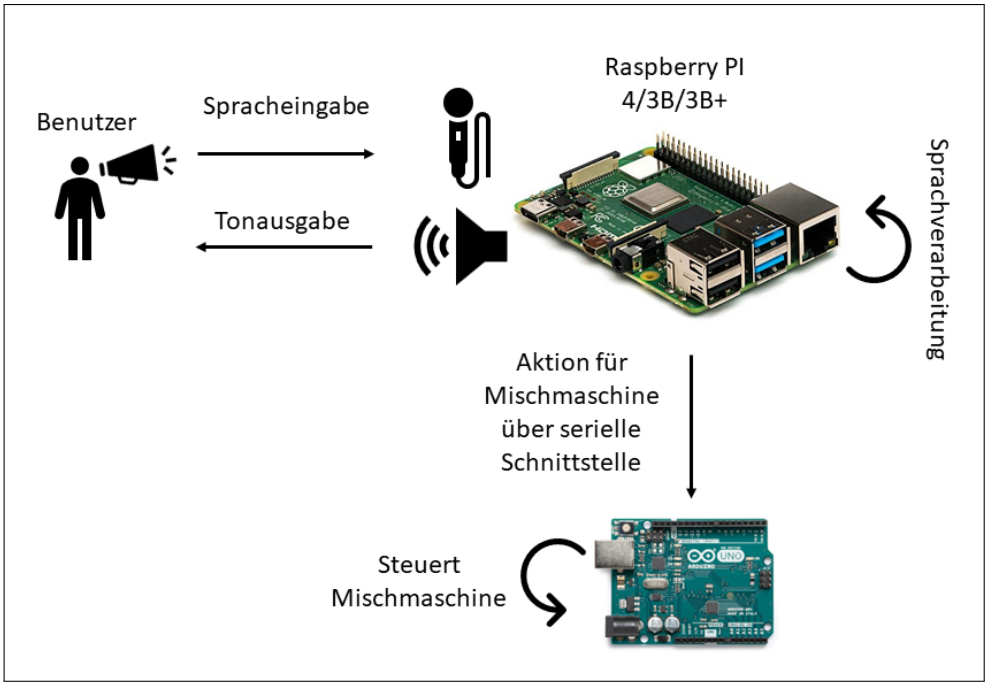

Abbildung 3.3: Spracherkennung und -verarbeitung auf Computer-Hardware

Obwohl ein Computer wie der Raspberry-Pi im Allgemeinen eine höhere Leistung als ein Mikrocontroller hat ist damit nicht sichergestellt, dass diese zur Ausführung des Sprachmodells ausreicht. Beispielsweise ist das vierte Modell der Raspberry-Pi-Serie mit nur maximal acht Gigabyte Arbeitsspeicher erhältlich. Das Sprachmodell könnte allerdings noch weitaus mehr Daten im Arbeitsspeicher benötigen. Des Weiteren ist zu beachten, dass die Miniaturcomputer von Raspberry-Pi im Speziellen zum Zeitpunkt dieser Arbeit kaum zu vertretbaren Preisen

verfügbar sind.

3.6 Konzept für die Sprachsteuerung

3.7 Finales Konzept

Die folgende Tabelle zeigt eine Übersicht bezüglich der Bewertung der einzelnen Konzepte.

Bewertungsmatrix	Konzept A (nur Arduino)	Konzept A	Konzept B	Konzept C
Freiheitsgrade in der Spracheingabe des Benutzers	niedrig	sehr hoch	sehr hoch	hoch
Hardwarekosten	niedrig	hoch	niedrig	sehr hoch
Verfügbare Rechenleistung	niedrig	sehr hoch	sehr hoch	hoch
Performanz	sehr hoch	mittel	mittel	sehr hoch
Overhead	niedrig	hoch	sehr hoch	niedrig

Tabelle 3.1: Bewertung der Konzepte

Ein erster Ansatz wurde im Kapitel 3.3 zu Konzept A erläutert. Hierbei war die Idee, die Spracherkennung und -verarbeitung nur auf dem Arduino auszuführen. Aufgrund der mangelnden Leistung eines Arduinos können mit Hilfe von Sprachmodulen jedoch nur vordefinierte Sätze oder Wörter erkannt werden. Damit ist der Freiheitsgrad in der Spracheingabe des Benutzers äußerst eingeschränkt. Dafür sind die aufzuwendenden Hardwarekosten minimal. Lediglich das Sprachmodul sowie ein Lautsprecher müssten besorgt werden. Die Performanz wird als sehr hoch eingeschätzt, da die Spracherkennung direkt auf dem Ardunino erfolgen kann, der auch die Mischmaschine steuert. Niedrig ist hingegen der benötigte Mehraufwand, da kaum zusätzliche Awendungen, Services oder Hardwarekomponenten benötigt werden.

Das Konzept wurde schließlich durch einen Sprachverarbeitungsservice in der Cloud ergänzt (Konzept A). Der Benutzer hat bei diesem Ansatz große Freiheiten in seinen Formulierungen, da es kein Problem darstellt ein großes Sprachmodell in der Cloud auszuführen. Die Hardwarekosten könnten allerdings hoch sein, je nach dem, ob der Server selbst bereitgestellt oder von einem externen Anbieter bezogen wird. Auch die letzten Endes tatsächlich benötigte Rechenleistung spielt dabei eine Rolle. Die verfügbare Rechenleistung ist theoretisch unbegrenzt, wobei die Performanz des Gesamtsystems nur als mittelmäßig eingestuft werden kann. Nach der Aufnahme und eventuell einer Vorverarbeitung des Aduiosignals durch den Arduino müssen HTTP-Nachrichten gesendet und Empfangen werden. Je nach Last auf dem Netzwerk kann es dadurch zu Latenzen oder sogar Verbindungsabbrüchen kommen. Außerdem ist der Overhead durch den Einsatz einer

Cloud recht hoch.

Konzept B unterscheidet sich in Sachen Freiheitsgrad, Rechenleistung und Performanz nicht von Konzept A, da auch hier eine Cloud zum Einsatz kommt. Die Hardwarekosten sind jedoch niedriger, da immerhin kein Sprachmodul, Mikrofon und Lautsprecher benötigt werden. Die Aufgaben dieser Komponenten kann das Mobiltelefon des Anwenders übernehmen. Der Overhead ist deutlich größer, das das Konzept die Entwicklung einer eigenen Mobilanwendung voraussetzt.

Der Freiheitsgrad wird bei Konzept C als hoch, jedoch nicht als sehr hoch, bewertet. Grund hierfür ist die, im Vergleich zur Cloud, etwas beschränkte Leistung, welche die Leistung/Größe des Sprachmodells beeinträchtigen könnte. Hardwarekosten können jedoch sehr hoch werden. Bei dem Einsatz einer Cloud kann ein günstiger Anbieter gefunden werden, sodass die Anschaffung eigener Hardware entfällt. Dies ist hier nicht der Fall. Die Performanz des Gesamtsystems kann, wie bei Konzept A (nur mittels Arduino), sehr hoch eingeschätzt werden, da Spracherkennung und -verarbeitung direkt in der Mischmaschine von der Hardware übernommen wird. Der Mehraufwand ist gering, da weder ein Cloudservice noch eine externe Anwendung entwickelt werden müssen.

Kapitel 4

Implementierung

4.1 Implementierung des Sprachverarbeitungssystems

4.1.1 Word2Vec-Modell

4.1.2 Sequence-to-Sequence-Modell

4.2 Befehlsverarbeitung in der Mischmaschine

4.3 Anbindung des Sprachmodells an die Mischmaschine

Kapitel 5

Fazit und Ausblick

TODO

Literatur

Woudenberg, Aswin van [2014]. »A Chatbot Dialogue Manager-Chatbots and Dialogue Systems: A Hybrid Approach«. Magisterarb. Open Universiteit Nederland [siehe S. 2].

Liste der ToDo's