

Raphael Ferreira Ramos

*Jogos fisicamente interativos baseados em  
reconhecimento de voz*

Campos dos Goytacazes/RJ

2012

Raphael Ferreira Ramos

*Jogos fisicamente interativos baseados em  
reconhecimento de voz*

Monografia apresentada ao Curso de Graduação em Ciência da Computação da Universidade Estadual do Norte Fluminense Darcy Ribeiro como requisito para obtenção do título de Bacharel em Ciência da Computação, sob orientação da Prof<sup>o</sup>. Rivera Antônio Escriba, DrSc.

Tutor: Rivera Antônio Escriba, DrSc.

UNIVERSIDADE ESTADUAL DO NORTE FLUMINENSE DARCY RIBEIRO

Campos dos Goytacazes/RJ

2012

“Somos quem podemos ser, sonhos que podemos ter.”

*Humberto Gessinger*

## AGRADECIMENTOS

À meu pai, minha mãe e especialmente à você.

## *Lista de Figuras*

- |   |   |    |
|---|---|----|
| 1 | Diagrama de blocos de um sistema de reconhecimento de voz . . . . .       | 13 |
| 2 | Sistema básico de reconhecimento de fala baseado na comparação de padrões | 15 |

## *Lista de Códigos*

## *Resumo*

Aqui entra o resumo do meu trabalho que será a última coisa a ser feita.

# *Sumário*

<b>Lista de Figuras</b>	<b>2</b>
<b>Resumo</b>	<b>4</b>
<b>1 Introdução</b>	<b>6</b>
1.1 Objetivos . . . . .	7
1.2 Motivações . . . . .	7
1.3 Aplicações do reconhecimento automático de fala . . . . .	8
1.4 Metodologia . . . . .	9
1.5 Visão Geral do Trabalho . . . . .	9
<b>2 Sistemas de Reconhecimento Automático de Voz</b>	<b>10</b>
2.1 Fala . . . . .	10
2.2 O Sistema de Reconhecimento de Voz . . . . .	11
2.2.1 Características de Sistemas RAV . . . . .	13
2.3 Reconhecimento de voz baseado em padrões . . . . .	14
2.3.1 Processamento do Sinal de Fala . . . . .	15
2.3.2 Padrões de Referência . . . . .	15
2.3.3 Comparação de Padrões . . . . .	16
2.3.4 Pós-Processador . . . . .	16
2.4 Avaliação de Desempenho de um Reconhecedor . . . . .	16
<b>3 Estruturas de um Sistema RAV</b>	<b>18</b>



**Referências Bibliográficas**

# 1 *Introdução*

A fala é a principal forma de comunicação dos seres humanos, desde o início dos computadores, a busca por computadores mais inteligentes, levam cientistas ao estudo de Sistemas de *Reconhecimento Automático de Voz* visando uma comunicação natural entre o homem e a máquina, interação vista apenas em filmes de ficção científica (SILVA, 2010). Esses sistemas também são chamados de (*RAV*). Para esses estudos virarem realidade, os computadores terão de possuir total entendimento da fala humana, capacidades como: falar, ouvir, ler, escrever, além do reconhecimento de pessoas pela voz, devem ser estabelecidas. Essas capacidades são os objetivos dos sistemas de *RAV*, permitindo que o computador “entenda” o que está sendo dito (SILVA, 2008). Os sistemas de *RAV* evoluíram consideravelmente com o passar dos anos, e sua aplicação se encontra em diversas áreas, como: sistemas para atendimento automático, ditado, interfaces para computadores pessoais, controle de equipamentos, robôs domésticos, indústrias totalmente à base de robôs inteligentes, segurança etc (SILVA, 2010). Mas mesmo com toda evolução do hardware dos computadores e otimização dos algoritmos e métodos, os sistemas *RAV* estão longe de compreender um discurso sobre qualquer assunto, falado de forma natural, por qualquer pessoa, em qualquer ambiente (SILVA, 2009).

Com a tendência da melhora dos processadores, memórias e placas de vídeo, esta linha de processamento de voz está em bastante evidência. Os jogos de computadores, são uma área que também está acompanhando essa evolução, e também demandam reconhecimento de voz para controle de comandos. Jogos de computadores, se tornaram cada vez mais parecidos com a realidade em gráficos e na interatividade, a tendência sugere que os famosos joysticks poderão ser aposentados em pouco tempo.

O primeiro jogo, foi desenvolvido em 30 de julho de 1961, por Steve Russel, que não tinha objetivos comerciais, apenas acadêmicos. O principal objetivo de Steve Russel era poder mostrar todo o poder de processamento do computador DEC PDP-1, para isso foi criado o SpaceWar. Inicialmente a ideia de Russel era fazer um filme interativo, mas acabou se tornando o pai dos jogos eletrônicos (RAMOS, 2007). Milhares de jogos foram

desenvolvidos nas décadas seguintes, passando por tetrax do russo Alexey Pajitnov, super Mário que foi o jogo mais vendido da época, até chegar nos games atuais, que são quase um espelho da realidade. Videogames com as mais modernas tecnologias vem sendo lançados ultimamente, um exemplo é o Xbox 360, fabricado pela Microsoft Corporation, que surpreendeu ao fazer o joystick que possui um sistema inteligente de profundidade de seus botões traseiros, similares a um gatilho. Com isso, os comandos são interpretados de acordo com a intensidade em que estes são pressionados. Em um game de corrida, por exemplo, faz uma enorme diferença na hora de acelerar mais suavemente com o seu carro, ou simplesmente “afundar” o pé no acelerador (BORGES, 2010). Mas a grande revolução ainda estava por vir, em novembro de 2010, a Microsoft lançou o kinect, um sensor de movimento que veio para revolucionar o mundo dos games, promovendo uma integração total com o jogador, e acabando com a mística de que jogar videogame é sinal de sedentarismo (BORGES, 2011).

## 1.1 Objetivos

O objetivo geral deste trabalho é desenvolver um jogo interativo guiado por comandos de voz ditados pelo usuário, o método abordado será testado em um clássico do mundo dos games, pacman, onde o objetivo do personagem principal é comer todas as pastilhas, e não ser devorado pelos 4 fantasmas que o perseguem por um labirinto. A interação é feita usando comandos de fala pré-definidos em sua gramática, que são: DIREITA, ESQUERDA, SUBIR, DESCER. Além de ser guiado por esses comandos, o jogo também reconhece determinadas palavras que podem caracterizar o humor do usuário, como: BURRO, DROGA, MERDA, pronunciadas essas ofensas, o usuário recebe uma penalidade, até perder a partida.

## 1.2 Motivações

A maior motivação seria o aumento de desempenho individual, pois sendo o meio de comunicação mais natural para o ser humano, os comandos por voz seriam mais rápidos que por joystick, permitindo utilizar as mãos para fazer outras coisas em quanto estivesse jogando, além das diversas aplicações que são cada vez maiores nas atividades humanas.

## 1.3 Aplicações do reconhecimento automático de fala

Segundo Martins (1997a) os sistemas com reconhecimento de voz podem ser aplicados em qualquer atividade que demande interação homem-máquina, e nas mais diversas áreas. Há mais de uma década ele já mostrava a importância do uso de voz em diversas aplicações, algumas dessas áreas são:

- Sistemas de controle e comando: Estes sistemas utilizam a fala para realizar determinadas funções;
- Sistemas de telefonia: O usuário pode utilizar a voz para fazer uma chamada, ao invés de discar o número;
- Sistemas de transcrição: Textos falados pelo usuário podem ser transcritos automaticamente por estes sistemas;
- Acesso à informação: O usuário recebe algum tipo de informação, que se encontra armazenada em um banco de dados. Exemplo: notícias, previsão do tempo, hora certa, etc.
- Centrais de atendimento ao cliente: Uma atendente virtual pode ser utilizada a fim de realizar o atendimento ao cliente;
- Operações bancárias: O usuário efetua operações bancárias, como informações do seu saldo, transferências de dinheiro.
- Preenchimento de formulários: O usuário entra com os dados via fala.
- Robótica: Robôs podem se comunicar pela fala com seus donos.

Como essas áreas são muito importantes para os seres humanos, muitos produtos utilizam a fala para realizações de ações. Como exemplo temos:

Barcelos (2007) desenvolve uma aplicação de reconhecimento de voz para aplicações em cadeira de rodas, onde o cadeirante se movimenta através de comandos de voz, como facilitador da implementação, foi utilizado o software IBM Via Voice, que segundo Damasceno (2005) obteve um melhor desempenho e aplicabilidade quando comparado a outros softwares, considerando a língua falada, a robustez do reconhecimento e a interface de trabalho com outros programas devido à aplicação deste desenvolvimento ser no Brasil.

Já em Rodrigues (2009), para efetuar o reconhecimento de voz foi utilizado redes neurais artificiais, também chamadas de (*RNA*). Usando como base RNA foi criado uma rede para identificar comandos básicos de voz, e assim, efetuar o acionamento de um robô móvel. Outra característica importante no projeto é o identificador neural, que foi desenvolvido como dependente do locutor, onde um sistema é desenvolvido com base nas características vocais de um locutor. Para novos locutores seria necessário um novo treinamento da rede com as características vocais dos novos locutores.

## 1.4 Metodologia

Para o propósito deste trabalho se estabeleceu estudos de técnicas de reconhecimento de voz para comandos, técnicas de análise de fala, extração de atributos que serão alimentados como treinamento para um modelo de grafos de cadeias de markov oculto, implementação dos diferentes modelos, acoplação no jogo clássico pacman e verificação dos resultados. A implementação será desenvolvida para dispositivos móveis com sistema operacional android, que utiliza como linguagem de programação a linguagem Java.

## 1.5 Visão Geral do Trabalho

Neste trabalho buscou-se desenvolver um sistema *RAV* com baixa taxa de erros, um dicionário pequeno de palavras e reconhecimento de palavras isoladas, que são a melhor forma de introdução nos estudos de sistemas com reconhecimento de fala, possibilitando estudos futuros em aplicações com reconhecimento de palavras contínuas e vocabulários grandes. O sistema desenvolvido é baseado nos modelos ocultos de Markov (*HMM*).

Este trabalho está dividido em capítulos, que são descritos a seguir:

O Capítulo 2 tem como objetivo fazer as referências teóricas sobre o processamento do sinal de fala, sistemas *RAV*, como suas características, histórico e reconhecimento de padrões.

## 2 *Sistemas de Reconhecimento Automático de Voz*

Sistemas de reconhecimento automático de voz, tem como objetivo, transformar um sinal analógico(fala) obtido através de um transdutor <sup>1</sup>, mapeando-o a fim de produzir como saída a palavra, uma sequencia de fonemas ou uma sentenças correspondentes ao sinal de entrada. Com o resultado da tradução, pode-se tomar decisões, traduzir para outra língua, etc.

A primeira etapa é a *aquisição de voz*, processo pelo qual ondas sonoras são convertidas em sinais elétricos, e depois é feita uma conversão analógico-digital do mesmo. Algumas características do ambiente de gravação podem atrapalhar no processo de reconhecimento, como ruídos, distância do microfone, etc. Assim é preciso passar por uma fase que é feita uma filtragem afim de tornar o sinal o mais próximo possível da fala pura, o nome desta etapa é *Pré-Processamento*. Logo depois, é feita a *extração de informações* do sinal, que consiste em representar segmentos, fonemas ou qualquer outra unidade de fala com o menor número possível de parâmetros, de forma que estes contenham informações suficientes para caracterizar o sinal de fala, já que um sinal digital possui uma grande quantidade de parâmetros, então a exigência por tempo e processamento seriam muito altas (SILVA, 2009).

### 2.1 Fala

A fala é a forma de comunicação mais utilizada pelos seres humanos (SILVA, 2008). Através da fala, o cérebro humano consegue interpretar informações extremamente complexas, tais como identificar a pessoa que está falando, sua posição no espaço físico, seu estado emocional e outros dados como a ironia, seriedade ou tristeza. Os computadores, apesar de fazerem cálculos mais rápidos que o homem, não conseguem reconhecer através

---

<sup>1</sup>Dispositivo que transforma um tipo de energia em outro, utilizando para isso um elemento sensor

da fala informações como os seres humanos.

### **Vantagens da comunicação pela fala em sistemas homem-máquina**

Segundo Furui (1989) podemos citar:

- Naturalidade: Não precisa de treinamento especial e nem de habilidades especiais;
- Rapidez: A informação é transmitida mais rapidamente que pelas outras formas de comunicação.
- Flexibilidade: Deixa as mãos, olhos livres;
- Eficiência: Tem uma elevada taxa de informação;

### **Desvantagens no uso da fala em sistemas homem-máquina**

Mesmo possuindo vantagens significativas, a comunicação por fala também possui desvantagens, como Furui (1989) descreveu:

- Ruídos: O sistema fica suscetível a interferência do ambiente, necessitando de um removedor de ruídos para ambientes com alto índice de ruídos.
- Diversidade da língua: Características que variam de pessoa para pessoa, como sotaque, velocidade da fala, condições físicas e emocionais do locutor.

## **2.2 O Sistema de Reconhecimento de Voz**

Sistemas de reconhecimento automático de voz vem sendo estudados desde os anos 50 nos laboratórios Bell, quando foi criado, o primeiro reconhecedor de dígitos isolados com suporte a um locutor (CUNHA, 2003). As redes neurais também surgiram nos anos 50, mas não houve prosseguimento nos estudos, devido a problemas práticos. Muitos reconhecedores de voz, foram criados nas décadas de 50 e 60 (FURUI, 1995). Rabiner (1993) mostra que no início dos anos 70, surgiram os algoritmos para sistemas de fala contínua, graças as técnicas de *Linear Predictive Coding* (LPC) e *Dynamic Time Warping* (DTW). E os anos 80 foram marcados pela disseminação dos metodos estáticos, como *Modelos Ocultos de Markov* (HMM). Esse período foi de grande evolução para os sistemas de reconhecimento de voz, as redes neurais passaram a ser usadas no desenvolvimento dos sistemas, sendo

possível implementar sistemas mais robustos, com vocabulários grandes e com taxas de acerto de mais de 90% (MARTINS, 1997a). Rabiner (1993) classifica os reconhecedores de voz em três grandes classes: *reconhecimento por comparação de padrões*, *reconhecimento baseado na análise acústico-fonética* e *reconhecimento empregando inteligência artificial*. No reconhecimento por comparação de padrões, existem duas formas distintas: treinamento e reconhecimento. Na fase de treinamento, são apresentados padrões ao sistema para criação de representantes, para cada um dos padrões. A fase de reconhecimento compara um padrão ainda desconhecido, com os padrões existentes no sistema, o que mais se aproximar do padrão existente, é escolhido como o padrão reconhecido. A fase de treinamento é fundamental para o sucesso do sistema, portanto uma quantidade considerável de material será necessário para a fase de treinamento.

Sistemas com Modelos Ocultos de Markov (HMM) utilizam essa classe de reconhecimento (MARTINS, 1997a). Nos sistemas com reconhecimento baseado na análise acústico-fonema, o sinal de fala é decodificado baseado em suas características acústicas e nas relações entre essas características (INCE, 1992). É identificadas as unidades fonéticas da fala a ser reconhecida, e concatenando essas unidades é reconhecida a palavra. Nessa análise é necessário considerar as propriedades invariantes da fala. Segundo Martins (1997a) Um analisador acústico-fonética apresenta as seguintes fases: análise espectral, detecção das características que descrevem as unidades fonéticas, a fase mais importante de todo o processo que é: segmentação do sinal de fala e identificação das unidades fonéticas e escolha da palavra que melhor corresponde a sequência de unidades.

Reconhecimento empregando inteligência artificial explora os conceitos tanto do reconhecimento por padrões quanto o baseado em análise acústico-fonema. Utilizando redes neurais, cria-se uma matriz de ponderações que representa os nós das redes, e suas saídas, estão relacionadas as unidades a serem reconhecidas (MARTINS, 1997a). O processo para o reconhecimento de voz pode ser dividido em quatro fases: aquisição do sinal de voz, pré-processamento, extração de informações e geração dos padrões de voz (SILVA, 2009).

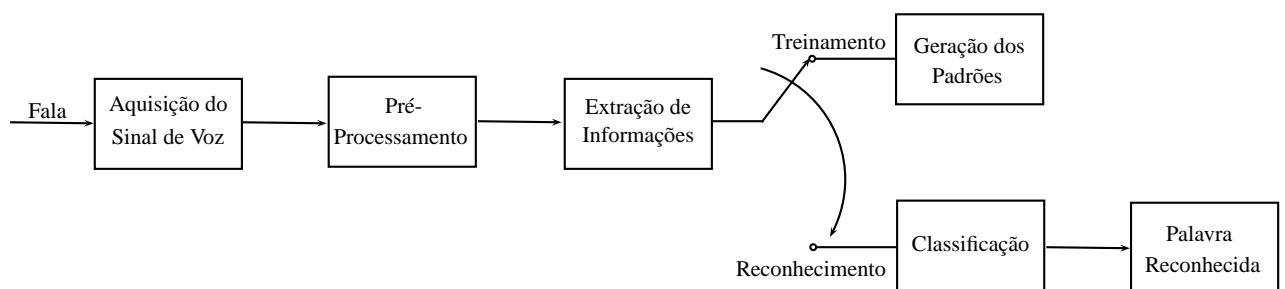


Figura 1: Diagrama de blocos de um sistema de reconhecimento de voz



### 2.2.1 Características de Sistemas RAV

Existem várias maneiras de categorizar um sistema de reconhecimento de voz, os mais importantes são: o estilo de pronúncia que é aceito, o tamanho do vocabulário e a dependência ou independência do locutor (MARTINS, 1997b). Essas categorias que definem a precisão do sistema de reconhecimento:

(A) Dependência do locutor:

Podemos classificar sistemas de reconhecimento como dependentes e independentes do locutor. Um sistema dependente de locutor reconhece a fala das pessoas cujas vozes foram utilizadas para treinar o sistema, apresentando uma pequena taxa de erros, para o locutor para qual foi treinado o sistema, implementação mais simples que sistemas independentes do locutor, que reconhecem a fala de qualquer pessoa com uma taxa de acerto aceitável. Neste caso é necessário realizar o treino do sistema com uma base que inclua diferentes pessoas com diferentes idades, sexo, sotaques, etc. O que dificulta a construção desses sistemas.

(B) Modo de pronúncia:

Sistemas RAV podem ser classificados quanto ao modo de pronúncia de duas formas, sistemas de palavras isoladas e os de fala conectadas(contínua). Reconhecedor de palavras isoladas são sistemas que reconhecem palavras faladas isoladamente, isto é, entre cada palavra deve existir uma pausa mínima, para que seja detectado o início e o fim da mesma. Isso proporciona um resultado muito superior aos de fala contínua, estes sistemas são os mais simples de serem implementados. Um exemplo clássico de reconhecedores de palavras isoladas são os reconhecedores de dígitos, que segundo Silva (2010) alcançam taxa de menos de 2% de erro para dígitos de 0 à 10. Já o reconhecedor de palavras conectadas são sistemas mais complexos que os de palavras isoladas e utilizam palavras como unidade fonética padrão. São capazes de reconhecer sentenças completas, pronunciadas sem pausa entre as palavras, e por isso não se tem informação de onde começam e terminam determinadas palavras, muitas palavras são mascaradas, encurtadas e as vezes não pronunciadas. Esses sistemas precisam lidar com todas as características e vícios da linguagem natural, como o sotaque, a duração das palavras, a pronúncia descuidada, etc. Tornando ainda mais difíceis as tarefas do reconhecedor em casos como “ele vai morrer em dois dias” que muitas vezes é dito como “ele vai morrerem dois dias”.

(C) Tamanho do vocabulário:

Um fator muito importante na precisão de um RAV, é o tamanho do vocabulário, quanto maior seu tamanho, maior a quantidade de palavras ambíguas, com realizações sonoras semelhantes, ocasionando maior chance de erros por parte do decodificador responsável pelo reconhecimento. Segundo (SILVA, 2009) vocabulários podem ser definidos como:

- Vocabulário pequeno: reconhecem até 20 palavras.
- Vocabulário médio: reconhecem entre 20 e 100 palavras.
- Vocabulário grande: reconhecem entre 100 e 1000 palavras.
- Vocabulário muito grande: reconhecem mais de 1000 palavras.

Sistemas RAV com suporte a grandes vocabulários são chamados de Large Vocabulary Continuous Speech Recognition (LVCSR). Existem muitas dificuldades encontradas na criação de sistemas LVCSR, como: a disponibilidade de um corpus de voz digitalizada e transcrita grande o suficiente para treinamento do sistema, recursos como bases de textos de tamanho elevado e um dicionário fonético de amplo vocabulário.

(D) Perplexidade

(E) Relação sinal - ruído

## 2.3 Reconhecimento de voz baseado em padrões

De acordo com Martins (1997a), o reconhecimento baseado em padrões, é a técnica que oferece melhor resultado nos sistemas de reconhecimento de fala, então a implementação do sistema será usando essa técnica. Um sistema de reconhecimento de voz usando reconhecimento de padrões poder ser representado na figura 2 (RABINER, 1993):

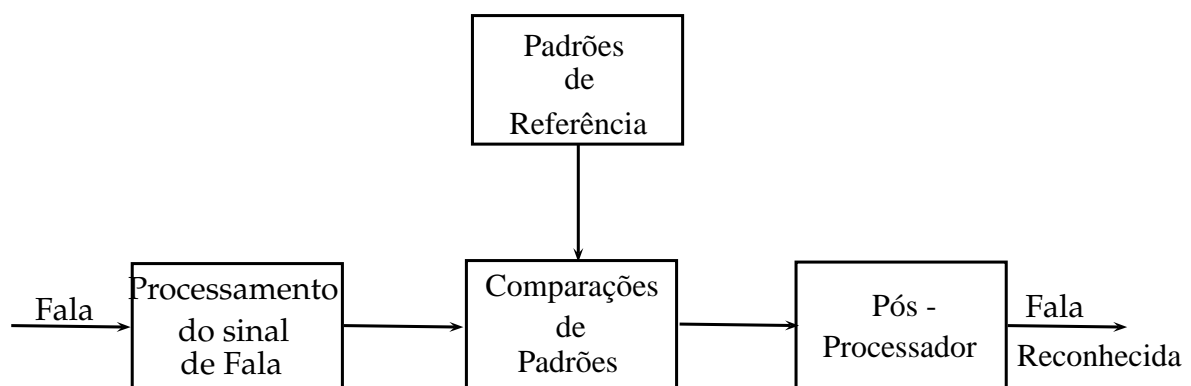


Figura 2: Sistema básico de reconhecimento de fala baseado na comparação de padrões

### 2.3.1 Processamento do Sinal de Fala

Nessa fase, o sinal analógico é digitalizado para ser comparado com os diferentes tipos de padrões, para essa comparação o sinal digital é convertido em um conjunto de parâmetros espectrais e temporais. As comparações entre formas de ondas da fala são muito complicadas, e isso justifica o uso de parâmetros, como exemplo, podemos citar uma distorção de fase que é imperceptível ao ouvido humano, mas altera a forma da onda, dificultando as comparações de padrões (MARTINS, 1997a). Um grande número de parâmetros tem sido propostos, segundo Martins (1997a) os parâmetros mais usados são os: *derivados dos coeficientes LPC* e os *derivados diretamente do espectro do sinal*. Como já citado, os reconhecedores de palavras isoladas, necessitam de capturar os pontos limitantes de cada palavra. Existem vários algoritmos de detecção desse início e fim das palavras, usando parâmetros como: energia e taxa de cruzamento de zero para separar o sinal de fala do ruído.

### 2.3.2 Padrões de Referência

Padrão de referência é o processo conhecido como treinamento, pois é nessa fase, que são criados os exemplares das unidades a serem reconhecidas. Como a maioria dos sistemas de reconhecimento de voz são reconhecedores independentes de locutor, são necessários a apresentação de vários exemplos de cada unidade, com a maior variedade de diferentes locutores possível, para criação de um sistema robusto.

Ince (1992) sugere dois tipos de padrão: Um tipo chamado modelo estático que faz um modelamento estático das características exemplares do padrão, *Modelos Ocultos de Markov* (HMM) são exemplos desse método. Outro tipo é conhecido como padrão de referência não paramétrico, podendo ser um exemplo do padrão a ser reconhecido ou um padrão médio do padrão a ser reconhecido. Nos *Nos Modelos Ocultos de Markov* (HMM) cada padrão é representado por uma rede com N estados, que são caracterizados por uma função de probabilidade de transição entre estados e um conjunto de funções de probabilidade de símbolos de saída (MARTINS, 1997a).

### 2.3.3 Comparação de Padrões

A comparação de padrões, é a fase em que os dados são cruzados, o conjunto de parâmetros que representa o padrão desconhecido é comparado com os diversos padrões de referência, esses parâmetros são da mesma natureza que os padrões já referenciados. Nos padrões

de referência gerados por *Modelos de Markov Ocultos* (HMM), a comparação resulta na probabilidade de que cada modelo de referência tenha gerado o conjunto de parâmetros de entrada (MARTINS, 1997a).

### 2.3.4 Pós-Processador

A última fase seria a escolha do melhor padrão referencial, resultado da comparação de padrões, para o padrão desconhecido. Martins (1997a) mostra que como auxílio na escolha do melhor padrão, pode-se usar restrições sintáticas e semânticas, eliminando os candidatos não razoáveis.

## 2.4 Avaliação de Desempenho de um Reconhecedor

Vários fatores interferem no desempenho de um reconhecedor de voz, segundo Martins (1997a) um reconhecedor de palavras isoladas pode ser avaliado com essas medidas:

- Porcentagem de acerto: Porcentagem de palavras que foram reconhecidas corretamente;
- Porcentagem de rejeição: Porcentagem de palavras que pertencem ao vocabulário e foram rejeitadas erradamente;
- Porcentagem de erro: Porcentagem de palavras que foram reconhecidas erradamente.

Já no caso de reconhecedores de fala contínua, as medidas seriam (MARTINS, 1997a):

- Porcentagem de inserção: Porcentagem de palavras extras inseridas na sentença reconhecida;
- Porcentagem de omissão: Porcentagem de palavras corretas omitidas na sentença reconhecida;
- Porcentagem de substituição: Porcentagem de corretas substituídas por palavras incorretas na sentença reconhecida.

### ***3 Estruturas de um Sistema RAV***

## *Referências Bibliográficas*

- BARCELOS, A. *Reconhecimento de voz para aplicação em cadeira de rodas*. 2007. Disponível em: <[http://www.aedb.br/seget/artigos08/445nderline Reconhecimento de Voz aplicado na cadeira de](http://www.aedb.br/seget/artigos08/445nderline%20Reconhecimento%20de%20Voz%20aplicado%20na%20cadeira%20de%20rodas.pdf)>. Acesso em: 14/03/2012.
- BORGES, D. *XBox 360 review*. TechTudo, 2010. Disponível em: <<http://www.techtudo.com.br/review/xbox-360/um-dos-melhores-consoles-da-atual-geracao.html>>. Acesso em: 13/03/2012.
- \_\_\_\_\_. *Kinect review*. TechTudo, 2011. Disponível em: <<http://www.techtudo.com.br/review/kinect/o-acessorio-revolucionario-da-microsoft.html>>. Acesso em: 13/03/2012.
- CUNHA, A. M. da. *Métodos probabilísticos para reconhecimento de voz*. Monografia (Graduação), Rio de Janeiro, 2003.
- DAMASCENO, E. F. *Implementação de Serviços de Voz em Ambientes Virtuais*. February 2005. Disponível em: <[http://www.dcc.ufla.br/infocomp/artigos% -/v4.3/art09.pdf](http://www.dcc.ufla.br/infocomp/artigos%20-%20v4.3/art09.pdf)>. Acesso em: 14/03/2012.
- FURUI, S. *Digital Speech Processing, Synthesis, and Recognition*. Marcel Dekker. Monografia, 1989.
- FURUI, S. *Speech Recognition - Past, Present and Future*. NTT Review. Monografia, 1995.
- INCE, A. N. *Digital speech processing: speech coding, synthesis, and recognition*. [S.l.]: Kluwer Academic Publishers, 1992. ISBN 0-7923-9220-5.
- MARTINS, J. A. *Avaliação de diferentes técnicas para reconhecimento de fala*. Monografia (Doutorado), Campinas, 1997.
- MARTINS, J. A. *Reconhecimento de voz para palavras isoladas*. Monografia (Doutorado), Campinas, 1997.
- RABINER, L. R. *Fundamentals of speech recognition*. [S.l.]: PTR Prentice Hall, 1993.
- RAMOS, H. M. *Disciplina: Computadores e sociedade, A história dos jogos de computadores*. 2007. Disponível em: <[http://www-usr.inf.ufsm.br/~hramos/elc1020/historia\\_jogos.pdf](http://www-usr.inf.ufsm.br/~hramos/elc1020/historia_jogos.pdf)>. Acesso em: 13/03/2012.

RODRIGUES, F. F. *Acionamento de um robô lego mindstorms por comandos vocais utilizando redes neurais artificiais*. Monografia (Graduação), Ouro Preto, 2009.

SILVA, A. G. da. *Reconhecimento de voz para palavras isoladas*. Monografia (Graduação), Recife, 2009.

SILVA, C. P. A. da. *Sistemas de Reconhecimento de Voz para o Português brasileiro utilizando os Corpora Spoltech e OGI-22*. Monografia (Graduação), Belém, 2008.

SILVA, C. P. A. da. *Um Software de Reconhecimento de Voz para Português Brasileiro*. Monografia (Pós-Graduação), Belém, 2010.