104. 深層学習の適用方法 (音声認識)

秋葉洋哉

2024年7月15日

1 音声認識

1.1 概要

機械が音声を認識する技術を音声認識という。音声認識では音声信号を入力し、音声信号を認識しやすい表現に変換したのち、機械学習モデルに入力する。音声データを活用できる AI は、音声アシスタント、スマートスピーカー (一人ひとりの専用スピーカー)、自動議事録 AI といった多様な形で活用されている。音声認識をタスクとしたデータ分析コンペも多数存在し、これから発展していく分野と考えられる。Kaggle Freesound Audio Tagging 2019 では、短い音声データからギターや犬の鳴き声などにタグ付けするタスクのコンペであり、Kaggle BirdCLEF2021: Processing audio data では、鳥の鳴き声から鳥の種類を推測するタスクのコンペが開催されている。

音声の振幅は音量、周波数は音の高さを表す。周波数が h[kHz] の音声を測定するには、最低 2h[kHz] のサンプル数が必要になる。

1.2 波形処理 (特徴量抽出)

横軸に時間、縦軸に振幅をとり、音声データをプロットしたものを波形という。音声データの波形には、周期的なものと、非周期的なものが存在する。そのうち、非周期的なものを、標本化、量子化、フーリエ変換といった波形処理を施すことで、様々な機械学習モデルに入力することができる。

標本化とは、連続的な波形を離散的なデータに変換することである。量子化とは、波形の振幅を離散的な値に変換することである。

1.3 フーリエ変換

フーリエ変換とは、波形を周波数成分に分解する波形処理である。すなわち、ある波形 f(t) から振幅・角周波数を表す関数 $F(\omega)$ に変換する作業と定義される (図 1)。

1.4 スペクトル

スペクトルとは、波形の周波数成分を表すグラフである。周期的な波形をフーリエ変換した時、横軸を角周 波数、縦軸を振幅としてグラフにプロットすると、離散的な周波数成分が得られる。これを離散スペクトルと

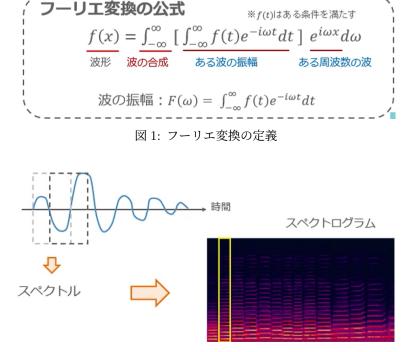


図 2: スペクトログラムのプロット方法: 窓関数をズラしていき、明るさで振幅、色相で周波数を表す。窓関数によって、無限に分解可能な連続スペクトルを、ある程度の大きさに分割し、離散スペクトルとして表現しやすい形に分解する。

呼ぶ。一方、非周期的な波形をフーリエ変換した時、横軸を周波数、縦軸を振幅としてグラフにプロットすると、連続的な周波数成分が得られる。これを連続スペクトルと呼ぶ。

スペクトログラムは、スペクトルを利用した非周期音声データのグラフであり、音声データを横軸: 時間と 縦軸: 周波数に分解したものある。窓関数を用いて、音声データを一定時間ごとに区切り、その区間ごとにフー リエ変換を行って、スペクトルにし、それを時間軸に沿って並べたものである (図 2)。

窓関数は、周期波であれば、矩形窓を採用しても問題はない。矩形窓は、0-1 の値を持ち、窓の端で急激に 0 になる。

$$w(n) = \begin{cases} 1 & (0 \le n \le N - 1) \\ 0 & (\text{otherwise}) \end{cases}$$
 (1)

これは、周期波であれば、窓関数の切り出す波形が周期的であるため、周期拡張したときにうまく波形がつながるからである。

しかし、非周期波の場合、窓関数の切り出す幅 N を決めて周期拡張したときに、つなぎ目が綺麗につながるとは限らない。 うまい N を選ぶということは不可能に近い。 そのため、非周期波の場合は、ハミング窓を用いることが一般的である。 ハミング窓は、0-1 の値を持ち、窓の端で滑らかに 0 になるような関数である。

$$w(n) = \begin{cases} 0.54 - 0.46 \cos\left(\frac{2\pi n}{N-1}\right) & (0 \le n \le N-1) \\ 0 & (\text{otherwise}) \end{cases}$$
 (2)

ハミング窓は両端で滑らかに 0 になるため、周期拡張してもつなぎ目が綺麗につながる。そのため、非周期波

の場合は、ハミング窓を用いることが一般的である。

1.5 DFT

離散フーリエ変換 (DFT) は、離散的な波形を周波数成分に分解する波形処理である。DFT は、離散的な波形 f(t) から振幅・角周波数を表す関数 $F(\omega)$ に変換する作業である。DFT は、離散的な波形を周波数成分に分解するため、音声データを機械学習モデルに入力する際に用いられる。

1.6 FFT

高速フーリエ変換 (FFT) は、DFT を高速に計算するアルゴリズムである。窓のサンプルのうち、偶数番目と奇数番目をそれぞれ分けて、それぞれの DFT を計算することで、計算量を削減する手法である。FFT は、DFT の計算量が $O(n^2)$ であるのに対し、FFT は $O(n\log n)$ である。FFT は、音声データを機械学習モデルに入力する際に用いられる。

1.7 メル尺度

メル尺度は、音の高さを人間の聴覚に合わせた尺度である。人間は、低い周波数の音の違いを敏感に感じ、高い周波数の音の違いを感じにくい。メル尺度は、そうした人間の性質を反映しており、周波数をメル尺度に変換することで、より人間の聴覚に近い特徴量を得ることができる。

2 CTC(Connectionist Temporal Classification)

2.1 音声認識の概要

CTC は、音声認識モデルの1つである。まずは、音声認識モデルの仕組みについて説明する。

音声認識モデルとは、音声データを入力し、音声データに対応するテキストデータを出力するモデルである。例えば、「こんにちは」という音声データを入力すると、モデル内では、あらゆる単語の確率が計算され、その中で「こんにちは」という単語の確率が最も高ければ、「こんにちは」というテキストデータが出力されるような仕組みである。

この一連は、音声データから特徴量を抽出した後、音声認識モデルを用いて、音声データに対応するテキストデータを出力するという流れで行われる。

音声認識モデルは、音響モデル、発音辞書、言語モデルという3つのモデルで構成されることが一般的である。それぞれは以下のような役割を担っている。

- 音響モデル:音声特徴量と音素の間の確率を計算するモデル。音素とは、言語の最小単位であり、母音 や子音などが該当する。
- 発音辞書:音素と単語の対応関係を示す辞書。リスト形式で記述されている。
- 言語モデル: ある単語の発話される確率を計算するモデル。「いい」の後には「電気」よりも「天気」が 続く確率が高くなるような計算が行われる。

この仕組みの音声認識モデルは、精度が高く、実用的だが、実装が煩雑になるという問題がある。この問題に対して、3つのモデルを1つのモデルに統合することで、実装を簡略化を試みたのが CTC である。

2.2 CTC の概要

CTC では、音響モデルを DNN のみで構築し、隠れマルコフモデルを用いずに音素の確率を出力する。そのために、以下の工夫がなされた。

- ブランクトークン:音素の間に挿入されるトークン。音素の間に挿入されることで、音素の間の確率を 計算することができる。
- 前向き・後ろ向きアルゴリズム:音素の確率を計算するための DNN の学習アルゴリズム。

以下ではこれら二つについての説明を行う。

2.3 ブランクトークン

例えば、音声データをモデルに入力して [a, -, -, b, b, -, c, c] というラベル系列が得られたとする。ただし、[-] はブランクを表す。この時、CTC では以下の手順でテキスト系列に変換する。

- 1. 重複を削除して、[a, -, b, -, c] に変換する。
- 2. ブランクトークンを削除して、[a, b, c] に変換する。

このように、ブランクトークンを挿入することで、同一ラベルが連続するテキスト系列も変換できたり、音素

の境界を厳密にして無理やりラベルを当てはめることをさせない、といった効果がある。

2.4 前向き・後ろ向きアルゴリズム

先ほどの例では、最終的なテキスト列が [a,b,c] となるような RNN の出力は山ほど存在する。出力テキスト系列が l=[a,b,c] となる事後確率は、

$$P(l|x) = \sum_{\pi \in \mathcal{B}^{-1}(l)} P(\pi|x) \tag{3}$$

で表される。ただし、関数 $\mathcal{B}^{-1}(l)$ は「縮約するとテキスト系列 l になるような縮約前のラベル系列の集合」を表す。ここでは、それらすべてを足し合わせることで、テキスト系列 l になる事後確率を求めている。つまり、この P(l|x) が最大となるようなテキスト系列 l を音声認識結果として出力し、正解のテキスト系列 l^* における確率 $P(l^*|x)$ を最大化するように学習を行う。これらから、CTC における損失関数 L は、

$$L = -\log P(l^*|x) \tag{4}$$

で表される。

各フレーム t に対する各ラベル k の出力確率 $y_{t,k}$ を図で示したものが、図3 である。 $P(l^*|x)$ を求めるとい

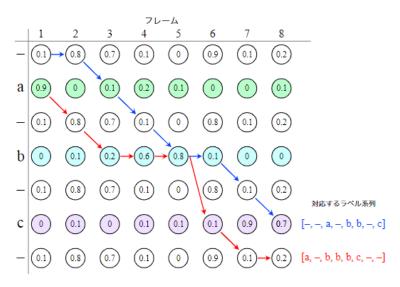


図3: 各フレーム t に対する各ラベル k の出力確率

うことは、図3の赤や青のパスのような縮約すると l^* になるすべてのパスの確率を足し合わせることを意味する。よって

$$P(l^*|x) = \sum_{\pi \in \mathcal{B}^{-1}(l^*)} P(\pi|x) \tag{5}$$

$$= \sum_{\pi \in \mathcal{B}^{-1}(l^{\star})} \prod_{t=1}^{T} y_{t,\pi_t} \tag{6}$$

と計算できる。前向き・後ろ向きアルゴリズムは、この $P(l^{\star}|x)$ を効率的に計算するアルゴリズムである。

ここで、拡張ラベル $\mathbf{l'}=(l'_1,l'_2,\cdots)$ を導入する。拡張ラベルは、ラベル系列 l にブランクトークンを挿入したものである。例えば、l=[a,b,c] の場合、拡張ラベルは $\mathbf{l'}=[-,a,-,b,-,c,-]$ であり、 $l'_1=-,l'_2=a,l'_3=-,l'_4=b,l'_5=-,l'_6=c,l'_7=-$ となる。この拡張ラベルを用いることで、 $P(l^\star|x)$ を以下のように計算できる。

$$P(l^{\star}|x) = \sum_{s=1}^{|l'|} \sum_{\pi \in \mathcal{B}^{-1}(l^{\star}), \pi_t = l'_s} P(\pi|x) \text{ for any } t$$
 (7)

この式の、 $\sum_{\pi \in \mathcal{B}^{-1}(l^*), \pi_t = l_s'}$ の部分の計算のために、前向き・後ろ向きアルゴリズムが用いられる。前向きアルゴリズム

始点からフレーム t、拡張ラベル s に到達するまでの全パスの確率の総和

$$\alpha_t(s) = \sum_{\pi \in \mathcal{B}(\pi_{1:t}) = l_{1:[s/2]}^{\star}} \prod_{t'=1}^{t} y_{t',\pi_{t'}}$$
(8)

後ろ向きアルゴリズム

フレームt、拡張ラベルsから終点まで到達する全パスの確率の総和

$$\beta_t(s) = \sum_{\pi \in \mathcal{B}(\pi_{t:T}) = l_{1:\lceil s/2 \rceil}^{\star}} \prod_{t'=1}^{t} y_{t', \pi_{t'}}$$

$$\tag{9}$$

例えば、t=4, s=4 に対しては、

$$\mathcal{B}(\pi_{1:4}) = l_{1:[4/2]}^{\star} = l_{1:2}^{\star} = [a, b] \tag{10}$$

となる。前向き確率と後ろ向き確率を掛け合わせると、

$$\alpha_t(s)\beta_t(s) = y_{l'_s}^t \sum_{\pi \in \mathcal{B}^{-1}(l^*), \pi_t = l'_s} P(\pi|x) \qquad \leftrightarrow P(\pi_t = l'_s|x) = \frac{\alpha_t(s)\beta_t(s)}{P(x)}$$
(11)

となる。従って、損失関数 L は、上述の $P(\pi_t = l_s'|x)$ を用意さえすれば、求めることができる。

2.5 CTC **の**運用

CTC では推論時に正解ラベル系列が与えられているわけではないため、ある程度割り切って推論を行っていく必要がある。たとえば、best path decoding という方法は、各フレームごとに最も確率の高いラベルを選択していく方法である。この方法は、シンプルで高速な推論が可能であるが、最適な解を得ることができないという問題がある。

■参考文献

- 1. 岡谷貴之/深層学習 改訂第 2 版 [機械学習プロフェッショナルシリーズ] / 講談社サイエンティフィク / 2022-01-17
- 2. 11. スペクトル解析と窓関数 http://www.ic.is.tohoku.ac.jp/~swk/lecture/yaruodsp/win.html