Лукьянчикова А.В. Система распознавания изолированных речевых команд, Выпускная квалификационная работа бакалавра по специальности: «Вычислительные машины, комплексы, системы и сети», Нижегородский Государственный Технический Университет им. Р.Е. Алексеева, кафедра: «Вычислительные системы и технологии», Нижний Новгород, 2015. Руководитель: доцент кафедры «Вычислительные системы и технологии» Гай В.Е.

Работа посвящена разработке алгоритма и реализации системы распознавания изолированных речевых команд, решающей задачу распознавания голосовых команд. Описывается требования, предъявляемые к системе, структура системы, алгоритм распознавания, основанный на теории активного восприятия, разработанной профессором кафедры «Вычислительные системы и технологии» Нижегородского Государственного Технического Университета им. Р.Е. Алексеева Утробиным В.А, реализация системы на программном уровне.

В результате тестирования установлено, что разработанная система корректно решает поставленную задачу распознавания голосовых команд.

Объем работы 54 страницы.

Использовано источников - 7, рисунков - 21, таблиц - 22.

		Содержание	e.						
лен.		•							
Терв. примен.									
Терв.									
`				-	зработки и облас	-			
					ребования				
Щ					адания				
			-	•	ионной системы -				
			-		мента разработки				
					щии системы рас				
Справ. №		-			а структурном ур				
Спра			•	• • •	азрабатываемой				
		3.2. П	Іодсисте	ма пр	едварительной о	бработки сигн	ала		15
		3.3. П	Годсисте	ма фо	рмирования сист	гемы признак	0В		16
		3.4. П	Іодсисте	ма кл	ассификации				20
	1	4. Метод ра	спознав	ания	изолированных р	ечевых коман	ід		23
		4.1. Б	лок-схе	ма алі	горитма				23
	ļ	4.2. P	азработ	ка пр	ограммных средс	тв			27
та		5. Тестиров	ание сис	стемы	·				31
сь и дата		5.1. П	Іользова	ательс	ский интерфейс				31
Подпись		5.2. T	`естиров	ание	времени распозна	авания команд	цы		35
Под		5.3. T	'естиров	зание	точности распозн	іавания коман	ід		36
Н	ł	Заключени	e						42
аубл		Список лит	ературь	I					43
Инв. № дубл.		Приложени	e						44
Ин									
νō									
Взам. инв. №									
Взам									
H	1								
ата									
7 N 92									
Подпись и дата						/ 000400 /	11 5 0	227.4	
7	Изм. Лист	№ докум.	Подпись	Дата	BKP-HI I	ГУ-230100-(11-B-2)	-007-1	5113
7.	Разраб.	Лукьянчикова	-,,				Лит.	Лист	Листов
Инв. N <u>º</u> подл.	Провер. Реценз.	Гай В.Е.		$\vdash \vdash \vdash$	Система распо			3	54
18. №	н. Контр.				изолированных ре	ечевых команд	НГТУ и	м. Р.Е.	Алексеева
Z,	Утверд.								

Введение

В настоящее время широкое распространение получили системы распознавания речи. Технология распознавания речи — это процесс преобразования речевого сигнала в цифровую информацию, например, текстовые данные.

Мировой рынок распознавания речи является одним из самых быстрорастущих рынков в голосовой индустрии. Львиная доля прироста рынка принадлежит Американским компаниям, затем идут Европа, Ближний Восток, страны Африки и Азиатско-Тихоокеанского региона. Согласно прогнозам сайта www.technavio.com в период с 2012 по 2016 годы ожидается увеличение рынка распознавания речи более чем в 2.5 раза.

Массовое появление коммерческих программ, способных распознавать человеческую речь, началось в начале девяностых годов. Обычно эти программы использовались людьми, неспособными руками набирать большое количество информации. Эти системы распознавания были независимы от дикторов, то есть распознавали голос любого человека.

С ростом вычислительных мощностей мобильных устройств появляется множество программного обеспечения, использующего в своем функционале распознавание речи. Наиболее известными приложениями являются продукты двух американских корпорацийгигантов — Apple и Google. Siri — помощник, который установит будильник или напоминание на заданную дату, найдет любую информацию в глобальной сети, стоит человеку попросить её об этом. Аналогичными функциями обладает помощник от компании Google, стоит лишь сказать простую фразу «Ok, Google!».

В данный момент времени, на мировом рынке распознавания речи растет спрос на услуги голосовой биометрии. Голос является уникальным идентификатором человека и поэтому может использоваться для обеспечения безопасности на предприятиях и в государственных организациях, а также использоваться для установления личности человека. Данные разработки активно внедряются в судебной медицине, в армии и в сфере здравоохранения.

В ближайшие несколько лет ожидается бурное развитие управления устройствами и транспортом с помощью голосовых команд. Сейчас данные технологии уже внедряются в системах «Умный дом», позволяя голосом выключить свет или открыть окно.

Распознавание речи или отдельных речевых команд - это одна из задач при создании искусственного интеллекта. Над разработкой безупречной системы, способной к понимаю голосовой информации и синтеза ответа, бьются ученые многих стран.

Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата

Перв. примен.	Целью данной работы является разработка системы изолированных речевых команд на основе теории активного восприятия, разработанной профессором Нижегородского Технического Университета им. Р.Е. Алексеева Утробиным В.А., и её тестирование.
Справ. №	
Подпись и дата	
Инв. № дубл.	
Взам. инв. №	
Подпись и дата	
Инв. № подл.	ВКР-НГТУ-230100-(11-В-2)-007-15 ПЗ Лист Изм. Лист № докум. Подпись Дата

1. Техническое задание

1.1. Назначение разработки и область применения

Разрабатываемая система предназначена для распознавания отдельных команд речевых команд. Под командами понимается слова, произнесенные человеком или синтезируемые другой системой. Для работы системы достаточно иметь персональный компьютер с установленным на нем программным обеспечением и микрофоном, для записи голоса.

Области использования данной разработки:

- 1. Голосовое управление роботизированным устройством (робот, машина, "умный дом");
 - 2. Поисковый интернет-запрос;
 - 3. Поисковой запрос по базе данных.

1.2. Технические требования

Требования, предъявляемые к разрабатываемой системе:

- 1. Точность распознавания должна быть не ниже 70%;
- 2. Время распознавания команды не дольше 15с;

Требования, предъявляемые разрабатываемой системой к ЭВМ:

- 1. Операционная система Windows XP и выше;
- 2. Наличие микрофона;
- 3. Аппаратная конфигурация определяется операционной системой;
- 4. Объем оперативная памяти 4 Гб и выше.

2. Анализ технического задания

2.1. Выбор операционной системы

На сегодняшний день в мире наиболее распространены три операционные системы. Это Windows, Linux и OS X. Далее приведена статистика использования операционных систем во всем мире с сайта gs.statcounter.com на май 2015 года:

- Windows 7 53,1%;
- Windows 8.1 15,99%;
- Windows XP 10.51%;
- OS X 10.51%;
- Windows 8 3.91%;
- Windows Vista 2,23%;
- Linux -1,77%;
- Другие операционные системы.

Рассмотрим более подробно эти операционные системы.

Windows - операционная система компании Microsoft. Как видно из статистики выше данная операционная система широко распространена во всем мире – более 85% персональных компьютеров во всем мире работают на операционных системах Windows. Данная операционная система используется как на домашних компьютерах, так и на предприятиях.

Первоначально Windows была лишь графической надстройкой над ядром MS-DOS. Последние выпущенные операционные системы на этом ядре были операционные системы девятой версии - Windows 95, Windows 98. Последующие версии операционных систем Windows базируются на ядре Windows NT. На данный момент компания Microsoft выпустила 10 версию своей операционной системы - Windows 10. Однако самыми широко использующимися до сих пор остаются 7, 8 и XP.

Linux - целое семейство операционных систем основанных на ядре Unix. Ядро Linux создается и распространяется в соответствии с моделью разработки свободного и открытого программного обеспечения. Это является главной особенностью данной операционной системы и делает её очень привлекательной для разработчиков. Готовый дистрибутив операционной системы Linux можно скачать с официального сайта абсолютно бесплатно, в отличие от Windows и OS X. Linux - наименее распространенная из трех перечисленных выше операционных систем.

Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата

Изм.

Лист

№ докум.

OS X - операционная система, разработанная компанией Apple. Является второй часто используемой операционной системой. Также, как и Linux, OS X работает на ядре Unix. Данная операционная система распространяется исключительно в комплекте с продуктами, произведенными компанией Apple.

Для того, чтобы сделать выбор в пользу одной из операционных систем, следует рассмотреть все недостатки и достоинства по следующим критериям: защищенность, стабильность работы, поддержка оборудования, программное обеспечение, разработка программного обеспечения и его применение, цена.

Защищенность: Windows проигрывает по этому пункту Linux и OS X. По данным лаборатории антивируса Доктор Веб больше всего атакам вирусов подвергаются пользователи операционной системы Windows. В меньшей степени страдают пользователи Linux и OS X. Из этого можно сделать вывод, что на самую распространенную операционную систему написано самое большое количество вредоносных программ. Риск заражения компьютера под управлением Windows снижается при установки антивирусной программы.

Стабильность работы: Windows 7 является наиболее стабильной операционной системой семейства Windows OS. OS X является довольно стабильной системой. Сбои случаются при работе с продуктами, не утвержденными компанией Apple, например, Adobe Flash. Что касается Linux, у нее тоже бывают сбои, хотя и происходят они гораздо реже, чем на Windows и OS X.

Поддержка оборудования: По этому пункту очевидно, что Windows и Linux являются лидерами. Данные операционные системы можно поставить на оборудование любого производителя. Что касается периферийного оборудования, то тут лидерство принадлежит Windows. Очень часто многие периферийные устройства, такие как принтеры, микрофоны, веб-камеры, Wi-fi роутеры, отказываются работать на операционной системе Linux без необходимых драйверов. Зачастую, драйверы найти очень сложно, либо их вообще не существует. Как уже было сказано ранее, операционная система ОS X устанавливается исключительно на продукцию компании Apple.

Программное обеспечение: Самое большое количество программного обеспечения предназначено именно для работы на операционной системе Windows по сравнению с OS X и Linux.

Разработка программного обеспечения и его применение: Windows является основной операционной системой для разработки и применения операционного обеспечения. Программы для этой операционной системы пишутся на таких языках, как

		BK
Подпись	Дата	

C, C++, C#, Java и многих других. Для разработки программ на Windows существует ряд сред разработки. Цена: Как было сказано выше, Linux является бесплатной операционной системой, дистрибутив которой можно свободно скачать с официального сайта. Windows не является бесплатной операционной системой. Дистрибутив данной операционной системы можно купить в магазине по цене от 2 000 до 8 000 рублей. Как ранее было отмечено операционная система OS X не распространяется отдельно от продукции компании Apple. Для разработки системы распознавания изолированных речевых команд выбрана операционная система Windows из-за своей распространенности, цены и универсальности. В ней есть все средства для разработки программного обеспечения. Легкость синхронизации работы операционной системы с периферийными устройствами, например, с динамиками и микрофоном, играет не последнюю роль в разработке. Инв. № дубл. нв. *№ подл*. Лист ВКР-НГТУ-230100-(11-В-2)-007-15 ПЗ 9 Изм. Лист № докум. Подпись Дата

2.2. Выбор инструмента разработки

Исходя из выбранной операционной системы следует выбрать инструмент разработки программного обеспечения. Рассмотрим три средства разработки данной системы: C#, Java, MATLAB.

С# - объектно-ориентированный язык программирования высокого уровня. Разработан в 1998-2001 годах компанией Microsoft и используется для разработки программного обеспечения для платформы Microsoft .NET Framework. С# относится к семейству языков с С-подобным синтаксисом, наиболее близок к С++ и Java. Язык поддерживает полиморфизм, наследование, инкапсуляцию, перегрузку операторов, статическую типизацию, делегаты, атрибуты, события, обобщенные типы и методы, исключения, комментарии в формате XML и прочее. С# не поддерживает множественное наследование. Средой разработки является Visual Studio.

Java - объектно-ориентированный язык программирования высокого уровня. Разработан компанией Sun Microsystems и выпущен 1995 году. Приложения на Java транслируются в специальный байт-код и поэтому они могут работать на любой виртуальной Java-машине независимо от архитектуры. В этом главное преимущество этого языка - Java-приложения можно запускать на любом устройстве, на котором установлена виртуальная машина.

МАТLAВ - пакет прикладных программ для решения технических вычислительных задач с одноименным языком программирования на борту. Работает он в большинстве операционных систем, таких как Linux, OS X и конечно Windows. Язык МАТLAВ является высокоуровневым интерпретируемым языком программирования, включающий основанные на матрицах структуры данных, широкий спектр функций, интегрированную среду разработки, объектно-ориентированные возможности и средства для создания графического интерфейса программ.

Для создания своей системы я остановила свой выбор на пакете программ MATLAB с одноименным языком программирования. Данный программный продукт обогащен большим количеством уже реализованных функций и алгоритмов для работы с записью звука. Также здесь есть удобные интерфейсы для работы с нейронными сетями и другими классификаторами, которые в последствие понадобятся при разработке и тестировании системы распознавания изолированных речевых команд.

Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата

Изм.

Лист

2.3. Выбор реализации системы распознавания

Задача распознавания образов является одной из актуальных задач теоретической информатики. Существуют проблемы, связанные с применением существующих методов распознавания образов:

- 1) проблема формирования исходного описания, связана с тем, что существующие модели и методы распознавания адаптированы к конкретному классу прикладных задач и требуют априорного знания свойств анализируемых сигналов;
- 2) проблема формирования системы признаков, связанная с выбором конечного множества признаков, обеспечивающих однозначность решения задачи классификации на этапе распознавания и отвечающая требованиям необходимости и достаточности. Этап выбора системы признаков необходим для сокращения размерности входного описания.
- 3) проблема принятия решений в условиях априорной неопределённости. Этап принятия решения заключается в сравнении с имеющимся эталоном признакового описания анализируемого сигнала. Предполагается, что эталону соответствует компактное множество точек в системе признаков. Однако помехи, структурные изменения одного и того же представителя класса приводят к перекрытию классов. Поэтому проблема принятия решения замыкается на проблемы формирования системы признаков, позволяющей сформировать эталон, имеющий компактное представление.

Рассмотрим основные методы, применяемые на разных этапах решения задачи распознавания:

- 1) На этапе предварительной обработки звукового сигнала происходит фильтрация и выделение границ речевой активности. Так как задача решается в условиях априорной неопределенности, выбрать подходящий фильтр сложно;
- 2) Происходит вычисление признаков для создания описания входного сигнала: коэффициенты спектра Фурье, кепстральные коэффициенты, мел-частотные кепстральные коэффициенты, коэффициенты линейного предсказания (linear predictive coding), коэффициенты вейвлет-спектра и т. д. Необходимо отметить, что существующие методы обработки речевых сигналов основаны на стратегии точно-грубого анализа, который заключается в том, что признаки вычисляются по участку сигнала, длительность которого составляет около 25 мс;
- 3) На этапе классификации в системах распознавания речи взаимодействуют несколько модулей:
- а) модуль акустической модели позволяет по входному речевому сегменту определить наиболее соответствующие ему шаблоны отдельных звуков. При

			ВКР-НГТУ-230100-(11-В-2)-007-15 ПЗ
№ докум.	Подпись	Дата	

ДУбл. ୬ Инв. ≷ Подпись и дата ПОДЛ. ∛

Изм.

Лист

№ докум.

Подпись

Дата

акустическом моделировании используется скрытая марковская модель, модель гауссовой смеси, нейронная сеть, метод опорных векторов. Использование данных моделей предполагает их предварительное обучение и выбор параметров, что, в условиях априорной неопределённости является не тривиальной работой;

- б) модуль модели языка используется для определения наиболее вероятной последовательности слов. Необходимость использования языковой модели объясняется ростом словаря распознаваемых слов, в результате чего увеличивается число слов похожих по звучанию. Выделяют дискретные (модель с конечным числом состояний, на основе теории формальных языков, на основе лингвистических знаний) и статистические модели (п-граммная модель, модель на основе деревьев решений, статистическое обобщение формальных языков);
- в) декодер объединяет данные, поступающие от акустической и языковой моделей, и формирует результат распознавания.

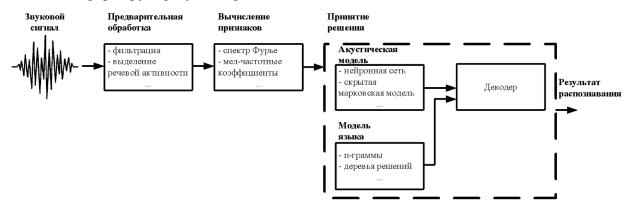


Рисунок 1 — Этапы распознавания речевого сигнала

В данной работе будет использоваться метод распознавания изолированных речевых команд, основанный на теории активного восприятия. Данная теория была разработана профессором кафедры «Вычислительные системы и технологии» Нижегородского Государственного Технического Университета им. Р.Е. Алексеева Утробиным В.А. Современные методы распознавания речи обрабатывают анализируемый сигнал на уровне отсчётов. В теории активного восприятия описан метод грубо-точного анализа, который используется для распознавания изображений. Предполагаются, что подобные механизмы работают и в слуховой системе, поэтому данный метод применим к распознаванию речевых команд.

3. Разработка системы на структурном уровне

3.1 Архитектура разрабатываемой системы

Разрабатываемая система должна состоять из трёх основных частей:

- 1. Пользовательский интерфейс;
- 2. Программная логика;
- 3. Данные.

Рассмотрим поподробнее каждую из этих трех частей.

- 1. Пользовательский интерфейс. В состав интерфейса будут входить кнопки для записи, распознавания и сохранения произносимой команды. Чтобы выбрать участок сигнала с последующим его распознаванием будет предусмотрен специальный лист с прокруткой, в который будут добавляться команды по мере их произношения. Будет предусмотрена графа для вывода результата распознавания отдельной голосовой командой. Также будет присутствовать шкала с графиком, для наглядной иллюстрации речевой активности.
- 2. Программная логика. Разрабатываемая система будет состоять из нескольких подсистем:
 - 1) Подсистема предварительной обработки сигнала;
 - 2) Подсистема формирования системы признаков;
 - 3) Подсистема классификации.



Рисунок 2 — Система на структурном уровне

					DVD UETV 000400 (44 D 0) 007 45 F0
					ВКР-НГТУ-230100-(11-В-2)-007-15 ПЗ
Изм	Пист	№ локум	Полпись	Пата	

Перв. примен.	Более подробное описание подсистем программы будет дано в последующих пунктах. 3. Данные. Данные в разрабатываемой системе будут представлены в виде базы данных эталонов отдельных команд-слов, ранее записанных и имеющих вычисленные признаки. Подготовленная база данных будет использоваться для обучения классификаторов, работающих в системе.
Справ. №	
Подпись и дата	
Инв. № дубл.	
Взам. инв. №	
Подпись и дата	
Инв. № подп.	

3.2 Подсистема предварительной обработки сигнала

В данной подсистеме происходит предварительная обработка звукового сигналакоманды. Она представляет собой выделение границ речевой активности - разбиение сигнала на сегменты и применение Q-преобразования к каждому сегменту сигнала.

Предварительная обработка сигнала, с позиций теории активного восприятия, заключается в выполнении операции интегрирования. На данном этапе обработки анализируемый сигнал разбивается на сегменты, по каждому из которых вычисляется Q-преобразование:

$$g(i) = Q[h_i], g_i = \sum_{k=1}^{L} h_i(k),$$

где $i=\overline{1,N}$, N — число отсчётов в сигнале g, $\mathbf{h}=\{h_i\}$, \mathbf{h} — множество сегментов, вычисленных по сигналу f, L — количество отсчётов в сегменте.

Данное Q-преобразование является частью U-преобразования и его можно назвать интегральным преобразованием.

Таким образом, на следующем этапе в подсистему формирования системы признаков передается сигнал g.

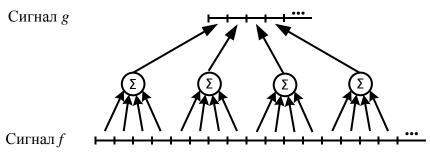
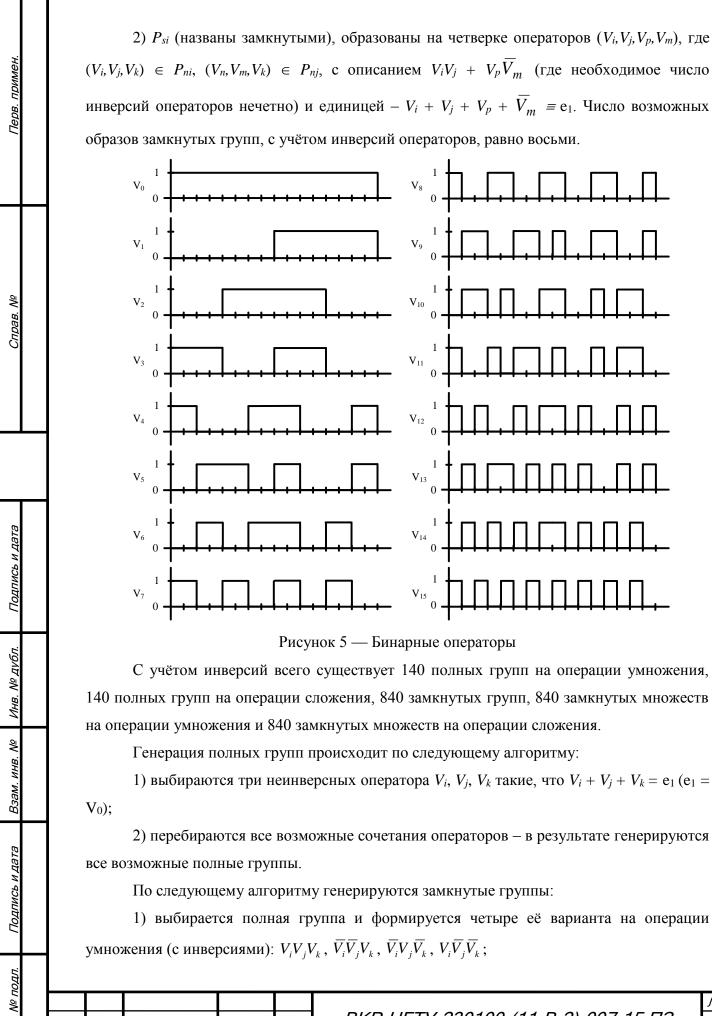


Рисунок 3 — Предварительная обработка сигнала

3.3 Подсистема формирования системы признаков Данная подсистема отвечает за формирование признакового описания сигнала. После обработки сигнала в системе формирования исходного описания к сигналу д, состоящему из множества сегментов, применяется U-преобразование. U-преобразование применяется к каждому сегменту из множества и в результате формируется спектральное представление каждого сегмента. ٥ Рисунок 4 — Фильтры По вычисленному спектральному представлению сегмента формируется описание с помощью замкнутых групп, входящих в алгебру логики. Алгебра групп используется для формирования описания речевого сигнала. В алгебре A_V существуют алгебраические группы $(V_i$ - бинарные операторы. Рисунок 5): 1) P_{ni} (названы полными), образованы на тройках операторов (V_i, V_i, V_k) , для которых справедливы соотношения: $V_i + V_j + V_k \equiv e_1 - e$ диница; $V_i V_j V_k - o$ браз (на операции умножения; число инверсий должно быть четно) на планигоне и описание группы P_{ni} . Число возможных образов полных групп, с учётом инверсий операторов, равно четырём. № подл Лист ВКР-НГТУ-230100-(11-В-2)-007-15 ПЗ 16 Изм. Лист № докум. Подпись Дата



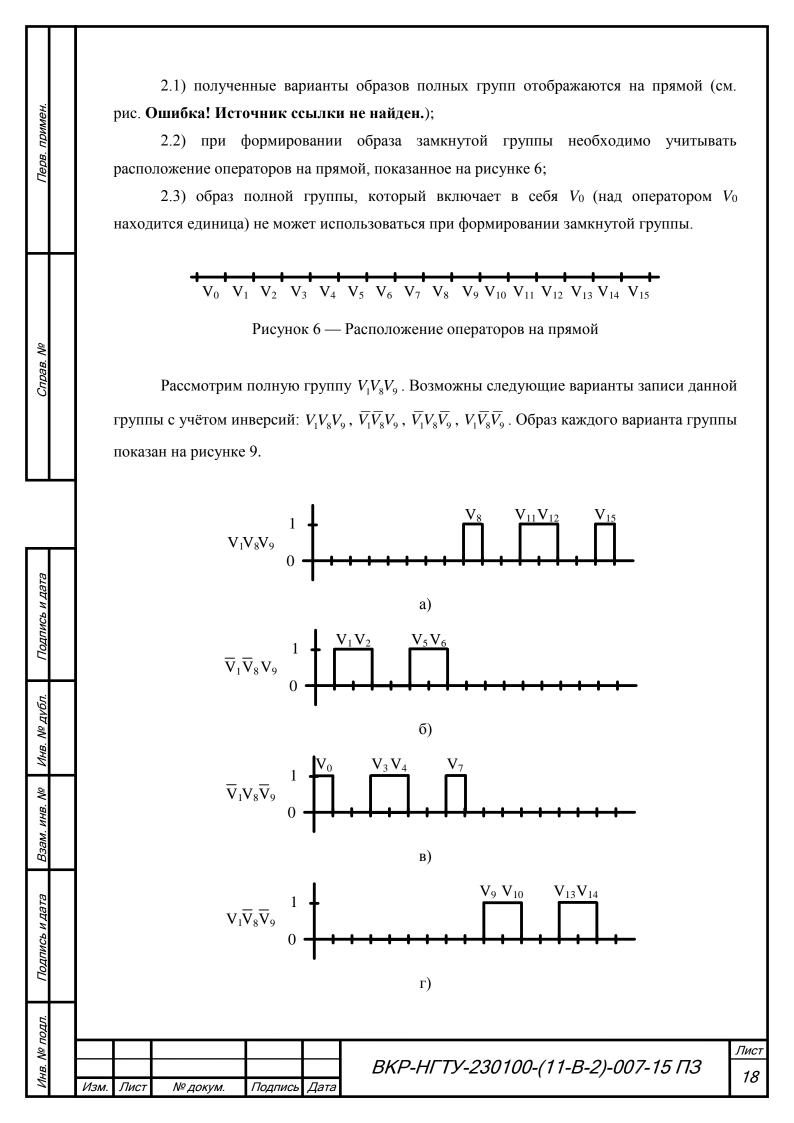
Изм.

Лист

№ докум.

Подпись

Дата



Рисупок 7 — Образы полных групп: а) V ₁ V ₂ V ₂ ; б) V̄V̄ ₂ V ₂ ; п) V̄V̄V̄V̄2; г) V ₁ V̄V̄2; 3) определим операторы, входящие в образ каждой полной группы, из рисупка 7 следует, что: 3.1) в состав образа группы V̄V̄V̄2, входят операторы V ₃ , V ₁₁ , V ₁₂ и V ₁₅ (выбираются те операторы, значения которых в данном образе равны 1, рисупок 7.а); 3.2) в состав образа группы V̄V̄V̄2, входят операторы V ₄ , V ₁ , V ₄ и V ₇ ; так как в состав операторы, описывающих данную группу входит V ₆ , то указанный набор операторов замкнутых групп; 5) шаги 1-4 повторяются для каждой из трех замкнутых групп; 5) шаги 1-4 повторяются для всех полных групп, в результате – генерируются 105 замклутых трупп. В игоге, для объединения данных, полученых от разных сегментов анализируемого сигнала, вычисляется гистограмма элементов структур, использованных при создании описания сегмента. В потераторы замкнутых групп. В виоге, для объединения данных, полученых от разных сегментов анализируемого сигнала, вычисляется гистограмма элементов структур, использованных при создании описания сегмента. В ВКР-НГТУ-230100-(11-В-2)-007-15 ПЗ В ВКР-НГТУ-230100-(11-В-2)-007-15 ПЗ В ВКР-НГТУ-230100-(11-В-2)-007-15 ПЗ	_	_						
3.3.) в состав образа группы $\overline{V_1}V_5\overline{V_9}$ входят операторы V_0 , V_3 , V_4 и V_7 ; так как в состав операторов, описывающих данную группу входит V_0 , то указанный набор операторов замкнутую группу образовать не может (рисунок 7.в); 3.4) в состав образа группы $V_1\overline{V_3}\overline{V_9}$ входят операторы V_9 , V_{10} , V_{13} и V_{14} (рисунок 7.г). 4) вычислить образ для каждой из трёх замкнутых групп; 5) шаги 1-4 повторяются для всех полных групп, в результате — генерируются 105 замкнутих групп. В иготе, для объединения данных, полученных от разных сегментов апализируемого ситнала, вычисляется гистограмма элементов структур, использованных при создании описания сегмента.	Перв. примен.			 3) определи дует, что: 3.1) в соста 	им оператор в образа гру	оы, вх уппы	одящие в образ каждой полной группы, из рисунка $V_1V_8V_9$ входят операторы V_8,V_{11},V_{12} и V_{15} (выбираютс	
анализируемого сигнала, вычисляется гистограмма элементов структур, использованных при создании описания сегмента. ——————————————————————————————————	Справ. №		опе	3.3) в соста гав операторог раторов замкну 3.4) в соста 4) вычислит 5) шаги 1-4	ав образа гр в, описыва тую группу в образа гру гь образ для	руппь ющих обра- тпы V	$V_1V_8V_9$ входят операторы V_0 , V_3 , V_4 и V_7 ; так как их данную группу входит V_0 , то указанный наборовать не может (рисунок 7.в); $V_1\overline{V_8V_9}$ входят операторы V_9 , V_{10} , V_{13} и V_{14} (рисунок 7.г) ой из трёх замкнутых групп;	p
<u>иго</u>			ана.	,			,	
ВКР-НГТУ-230100-(11-В-2)-007-15 ПЗ 19	Взам. инв. № Инв. № дубл.		при	создании опис	сания сегмен	нта.		
Tiom: Time! It Ackym: Tropinios Aura			Изм Пи	ст № локум	Полпись Л	ата	ВКР-НГТУ-230100-(11-В-2)-007-15 ПЗ	

3.4 Подсистема классификации

Подсистема классификации — сравнивает признаковый описатель принятого сигнала с эталонами из базы. В качестве результата принятому сигналу присваивается класс эталона из базы, чей признаковый описатель оказался ближе по значению с признаковым описателем принятого сигнала. В качестве классификаторов будут использоваться классификатор на основе нейронной сети, метода опорных векторов и *к*-ближайших соседей.

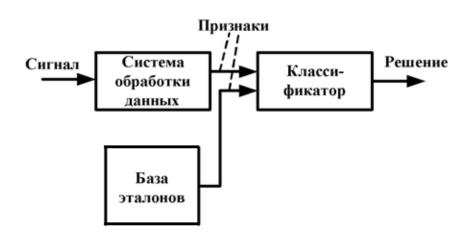


Рисунок 8 — Классификация принятого сигнала

Решающее правило метода k ближайших соседей записывается следующим образом:

$$a(u; X^{l}, k) = \arg \max_{y \in Y} \sum_{i=1}^{k} [y_{u}^{(i)} = y],$$

где u — классифицируемый объект, k — параметр алгоритма (количество соседей), $X^m = \{(x_1, y_1), ..., (x_m, y_m)\}$ — обучающая выборка, заданная в формате "объект-ответ", $Y = \{y_i\}, y \in \overline{1, C}$ — множество классов, C — количество классов. Определение близости между объектами x и x' выполняется с помощью расстояния Евклида:

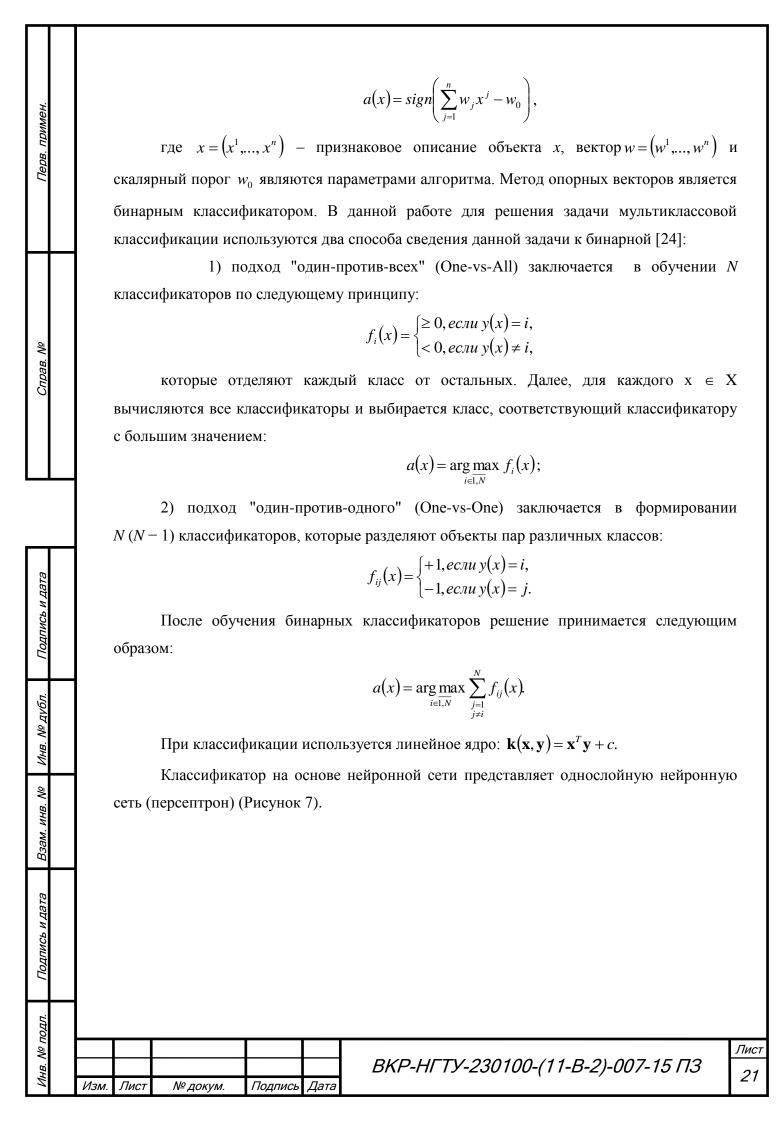
$$\rho(x,x') = \sum_{i=1}^{M} \sqrt{(x_i - x_i')^2}$$
.

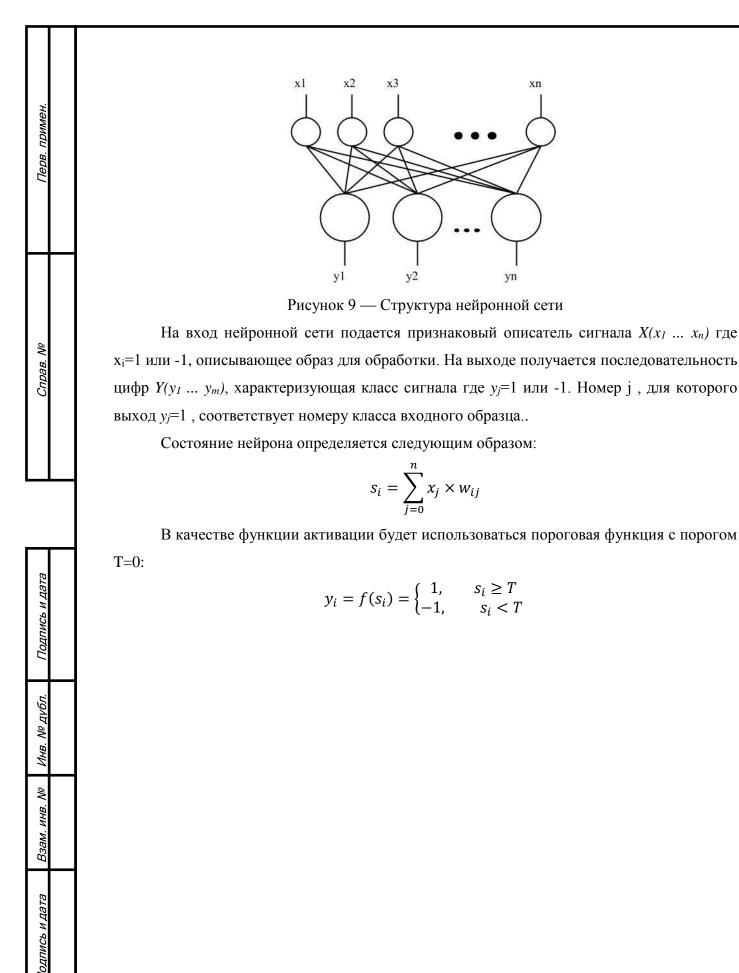
Оптимальное значение параметра k определим по критерию скользящего контроля с исключением объектов по одному (leave-one-out, LOO):

$$LOO(k, X^{l}) = \sum_{i=1}^{l} \left[a(x_i; X^{l} \setminus \{x_i\}, k) \neq y_i \right] \rightarrow \min_{k}.$$

Решающее правило метода опорных векторов выглядит следующим образом:

					l
					l
Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата	





нв. № подл

4. Метод распознавания изолированных речевых команд

4.1 Блок-схема алгоритма

На рисунке 10 показана блок-схема работы алгоритма распознавания изолированных речевых команд.



Рисунок 10 — Блок-схема работы алгоритма

Рассмотрим подробнее предлагаемую схему выделения речевой активности в исходном сигнале (Рисунок 11), основанную на теории активного восприятия.

Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата



2) формирование системы признаков: вычисление U-преобразования огибающей (формирование сигнала S") — используется только нулевой коэффициент формируемого спектрального представления;

3) принятие решения: кластеризация сигнала S" и отбор лучшего варианта сегментации.

дубл.

٥

Инв.

∛

Взам.

Подпись и дата

1нв. № подл

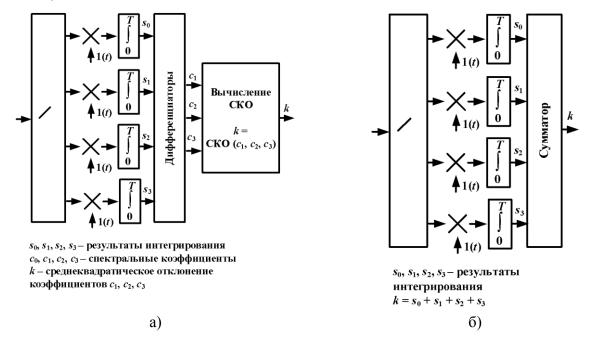


Рисунок 12 — Модули обработки: а) формирование исходного описания (модуль первого

Лист

24

уровня);

б) формирование системы признаков (модуль второго уровня)

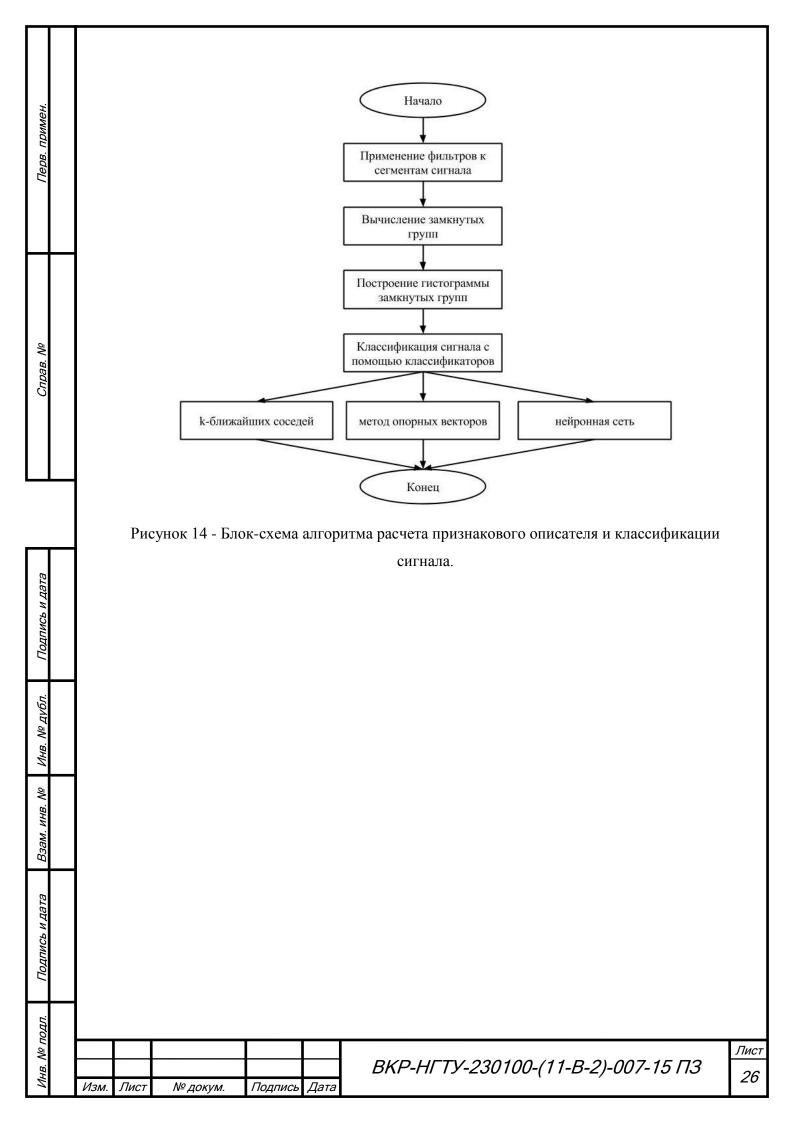
В подсистеме предварительной обработки сигнала происходит разбиение сигнала на сегменты и последующее применение к ним операции интегрирования (Q-преобразование).



Рисунок 13 - Блок-схема алгоритма подсистемы предварительной обработки сигнала

Далее идет расчет признакового описателя для сигнала. Для этого к каждому сегменту сигнала применяется фильтр, и в результате формируется спектральное представление для каждого сегмента сигнала. По спектральному представлению, с помощью замкнутых групп строится описание. После объединения данных, полученных от разных сегментов, строится гистограмма замкнутых групп. Гистограмма позволяет получить представление о сигнале в целом и по этому представлению выполнить классификацию команды. Для классификации используются следующие классификаторы:

- 1. Классификатор k-ближайших соседей;
- 2. Классификатор на основе метода опорных векторов;
- 3. Классификатор на основе нейронной сети.



№ подл

Изм.

Лист

№ докум.

Подпись

Дата

4.2 Разработка программных средств

Главная функция данной системы реализует управление всеми частями интерфейса программы. В ней описывается функционал кнопок, текстовых полей, списков и графиков, присутствующих в программе. Из главной функции идет обращение к вспомогательным функциям, которые делают обработку входного сигнала, расчет признаков и классификацию исходного сигнала.

Здесь рассмотрены основные функции, которые реализуют функционал системы распознавания изолированных речевых команд.

1. Функция *segmentSignal()* предназначен, для разбиения исходного сигнала на сегменты и выделения границ речевой активности.

Таблица 1 — Описание функции segmentSignal()

№	Имя параметра	Тип параметра	Комментарий
1	S	Входной параметр	Исходный сигнал
2	lev	Входной параметр	Количество уровней разложения
3	mode	Входной параметр	Режим анализа. 0 - отдельная команда; 1 - предложений.
4	f	Выходной параметр	Речевая команда

2. Функция *calcSigns()* рассчитывает признаковый описатель сигнала.

Таблица 2 — Описание функции calcSigns()

\mathcal{N}_{Ω}	Имя параметра	Тип параметра	Комментарий
1	signal	Входной параметр	Исходный сигнал
2	f	Выходной параметр	Матрица признаков

Исходный код данной функции находится в Приложении 1.

3. Функция GetClosedGroups() рассчитывает замкнутые группы сигнала.

Таблица 3 — Описание функции GetClosedGroups()

№	Имя параметра	Тип параметра	Комментарий
1	flt	Входной параметр	Количество фильтров

	1	flt	Входной параметр	Количество фильтров	
l					

		2		Dr. w.o. w.o. W. w.o. w.o. w.o.	20.0000
ij		2	f	Выходной параметр	Замкнутые группы
риме		Исхо	одный код данной фу	нкции находится в Прилож	ении 2.
Терв. примен		4.	Функция GetFullG	roups()рассчитывает полн	ые группы сигнала.
9/		Табл	ица 4 — Описание фу	ункции GetFullGroups()	
		No	Имя параметра	Тип параметра	Комментарий
	1	1	flt	Входной параметр	Количество фильтров
		2	f	Румонной напомота	Полима группии
		2	J	Выходной параметр	Полные группы
		Исхо	одный код данной фу	нкции находится в Прилож	ении 3.
Справ. №		5.	Функция GenUolsl	<i>hHarm()</i> генерирует фильтра	Ы.
Спр		Табл	ица 5 — Описание ф	ункции GenUolshHarm()	
		№	Имя параметра	Тип параметра	Комментарий
		1	N	Входной параметр	Количество фильтров
	4	2	f	Выходной параметр	Фильтр Уолша системы
		2	J	выходной параметр	Хармута.
					жиртути.
_	1		17	нкции находится в Прилож	
и дата		6.	•	ита() рассчитывает гистогр	амму замкнутых групп.
1 9ЭИС			пица 6 - Описание фун		TC V
Подпись		№	Имя параметра	Тип параметра	Комментарий
	-	1	data	Входной параметр	Сегмент сигнала
Инв. № дубл.		2	stp	Входной параметр	Шаг
В. №		2	-		
Z	1	3	tmp_c	Входной параметр	Замкнутые группы
3. <i>N</i> <u>o</u>		4	f	Выходной параметр	Гистограмма
Взам. инв. №		Исхо	 одный код данной фу	 нкции находится в Прилож	ении 5.
Взал		7.) строит один уровень разло	
	1	Табл	ица 7 — Описание фу		
Подпись и дата		№	Имя параметра	Тип параметра	Комментарий
ись и		1		D ×	A
Подг		1	sig	Входной параметр	Анализируемый сигнал
+	4	2	start	Входной параметр	Размер сегмента
.пдот.					
Инв. Nº подл.				BKP-HFTV-23010	00-(11-B-2)-007-15 ПЗ
7.	Изм. Лис	·τ No.	докум. Подпись Дата		0-(11- <u>D-2)-007-13113</u>

3 4 5 6 8. Ta6: N 1	лица 8 — Описание ф	Входной параметр Входной параметр Выходной параметр Выходной параметр выходной параметр	Количество используемых фильтров Сдвиг Сформированное разложение Сигнал, полученный из исходного списка замкнутых групп.
5 6 8. Ta6: №	dec sg Функция GetClose пица 8 — Описание ф	Выходной параметр Выходной параметр adList() нужна для подсчета	Сформированное разложение Сигнал, полученный из исходного
6 8. Ta6:	sg Функция GetClose пица 8— Описание ф	Выходной параметр adList() нужна для подсчета	разложение Сигнал, полученный из исходного
8. Taб:	Функция <i>GetClose</i> пица 8— Описание ф	edList() нужна для подсчета	Сигнал, полученный из исходного
Табл	лица 8 — Описание ф	,,,	списка замкнутых групп.
		ymkum GeiCiosealisi()	
1	Имя параметра	Тип параметра	Комментарий
	sig	Входной параметр	Анализируемый сигнал
2	tmp	Входной параметр	Замкнутые группы
3	f_size	Входной параметр	Количество используемых фильтров
4	f	Выходной параметр	Лист замкнутых групп
9.	Функция BuildDec	Tree()строит дерево разлож	
№	Имя параметра	Тип параметра	Комментарий
1	sig	Входной параметр	Анализируемый сигнал
2	lev	Входной параметр	Количество уровней разложения
3	f_size	Входной параметр	Количество используемых фильтров
4	f	Выходной параметр	Дерево разложения
10. классифика		.,,	класс команды, используя
F	9. Ta6. № 1 2 3	 9. Функция BuildDec Таблица 9 — Описание ф № Имя параметра 1 sig 2 lev 3 f_size 4 f 10. Функция МуКпа 	Таблица 9 — Описание функции BuildDecTree() № Имя параметра Тип параметра 1 sig Входной параметр 2 lev Входной параметр 3 f_size Входной параметр 4 f Выходной параметр

Изм.

Лист

№ докум.

Подпись Дата

Изм.

Лист

№ докум.

Подпись

Дата

No	Имя параметра	Тип параметра	Комментарий
1	feature	Входной параметр	Признаковый описатель сигнала
2	class	Выходной параметр	Класс сигнала

Исходный код данной функции находится в Приложении 7.

Функция MySvnFunction() определяет класс команды, используя

No	Имя параметра	Тип параметра	Комментарий
1	feature	Входной параметр	Признаковый описатель сигнала
2	class	Выходной параметр	Класс сигнала

Исходный код данной функции находится в Приложении 8.

Функция myNeuralNetworkFunction() определяет класс команды, используя

No	Имя параметра	Тип параметра	Комментарий
1	xl	Входной параметр	Признаковый описатель сигнала
2	y1	Выходной параметр	Класс сигнала

5. Тестирование системы

5.1 Пользовательский интерфейс

Главное окно пользовательского интерфейса разработанной системы представлено на рисунке 15. Здесь располагаются следующие кнопки:

- Запись запись команды;
- Распознавание определяет класс введенной команды;
- Сохранение сохранение введенной команды.

Справа от кнопок находится лист для выбора участка речевой активности, соответствующего произнесенной команде, и графа «Результат распознавания», где отображается результирующий класс произнесенной команды.

Ниже под кнопками, листом и результатом распознавания расположен график, который отображает границы речевой активности произнесенной команды.

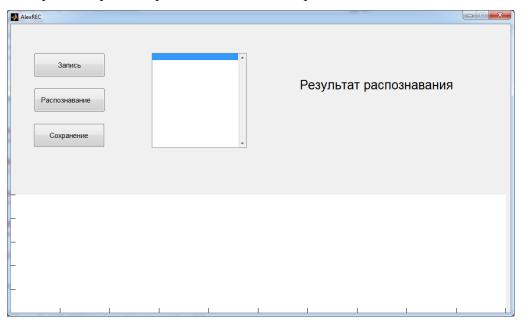


Рисунок 15 — Пользовательский интерфейс

Тестирование будет заключатся в проверке главной функциональности разработанной системы - записи, распознавания и сохранения отдельной речевой команды. В таблицу 13 сведены все испытания и предполагаемый результат по каждому их них

Таблица 13 — Лист испытаний

Название испытания	Действие	Предполагаемый результат
Запись речевой команды	Нажатие кнопки «Запись»	После нажатия кнопки
		«Запись» подпись кнопки

Лист

31

					ВКР-НГТУ-230100-(11-В-2)-007-15 ПЗ
NSM	Пист	NO TOKUM	Полпись	Пата	

Перв. примен.			изменится на «Идет запись». По истечению некоторого времени ниже появится график с указанием границ речевой активности - произнесенной
Справ. №	Распознавание введенной речевой команды	Выбор нужной области в листе, нажатие кнопки «Распознать»	команды. После выбора соответствующей графику области из листа, по нажатию кнопки «Распознать» через какое то время в графе под надписью «Результат распознавания» должно появится
е дубл. Подпись и дата	Сохранение введенной команды	Выбор нужной области в листе, нажатие кнопки «Сохранить»	произнесенное слово. После выбора нужной области из листа и нажатия кнопки «Сохранить» появляется окно Проводника, где выбирается директория для сохранения в нее произнесенной речевой команды.
дата Взам. инв. № Инв. № дубл.	действий с предполагаемым произведем запись ревыбрано слово - «лама». По	роверка соответствия реальн результатом из таблицы 13. чевой команды. В качестве пр нажатию кнопки «Запись» под на рисунке 16. Это значит, что	тый результат выполняемых оизносимой речевой команды пись на кнопке изменяется на

команду.

Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата

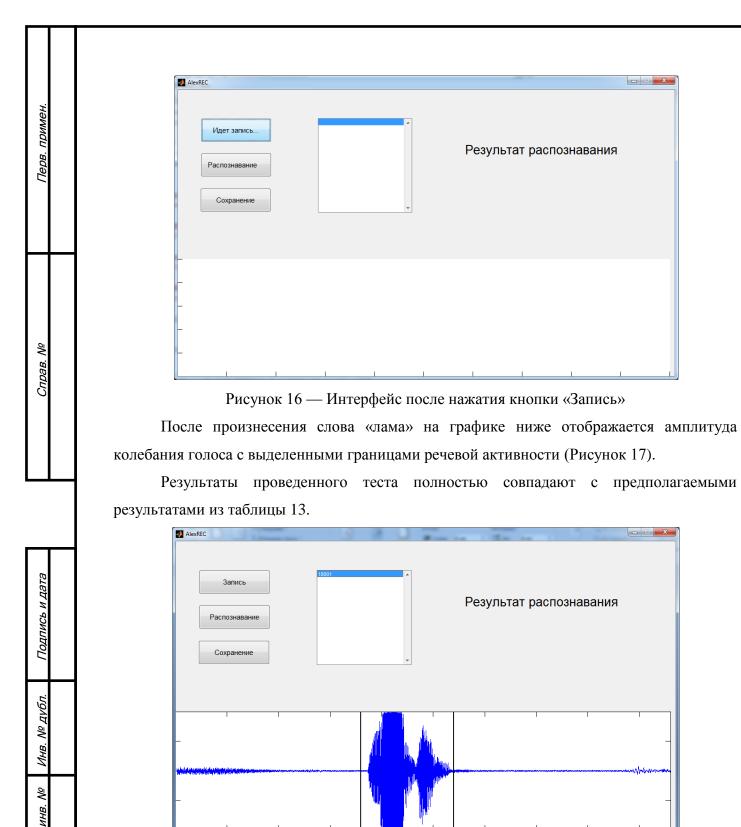


Рисунок 17 — Интерфейс после записи голосовой команды.

Далее проводится распознавание отдельной речевой команды. К качестве команды выступает записанное ранее слово «лама». Выбрав в листе область, соответствующую «лама» (Рисунок 18).

речевой активности на графике, по кнопке «Распознавание» начинается распознавание введенного слова, которое длится несколько секунд. По истечению некоторого количества времени под надписью «Результат распознавания» появляется произнесенное слово

Дата

№ подл

٥ Инв. ∛

Результаты проведенного теста полностью совпадают с предполагаемыми результатами из таблицы 13.

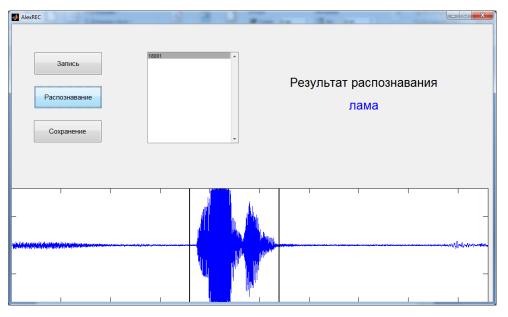


Рисунок 18 — Состояние интерфейса после нажатия кнопки «Распознать»

Сохранение введенной команды происходит после выделения необходимой области и нажатию кнопки «Сохранить». Появляется второе окно, которое позволяет выбрать папку для сохранения речевой команды. Данному эксперименту соответствует рисунок 19.

Результаты проведенного теста полностью совпадают с предполагаемыми результатами из таблицы 13.

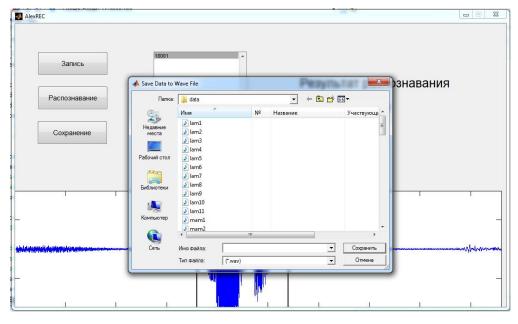


Рисунок 19 — Сохранение голосовой команды

5.2 Тестирование времени распознавания команды

После проведения тестирования главного функционала программы, проводится установление времени распознавания речевой команды.

Для данного эксперимента использовался обычный секундомер. По нажатию кнопки «Распознать» на пользовательском интерфейсе программы секундомер начинал отсчет. По окончанию распознавания и выводу результата в соответствующую графу секундомер останавливался. Испытание повторялось для нескольких слов. В таблицу 14 сведены результаты тестирования.

Таблица 14 — Результаты тестирования времени распознавания

№ испытания	Слово	Время распознавания, с
1	Лама	8,92
2	Телефон	10,17
3	Кресло	9,26
	9,45	

По результатам эксперимента, система производит распознавание отдельной речевой команды меньше чем за 10 с (9,45 с). Это значение полностью удовлетворяет условию, поставленному при выдвижении требований, предъявляемых к системе на этапе разработки программного обеспечения.

Исходя из результатов тестирования, пользовательский интерфейс удовлетворяет всем требованиям, является довольно дружественным для пользователя и выполняет главный функционал программы без проблем.

5.3 Тестирование точности распознавания команд

Для проверки точности распознавания изолированных речевых команд была проведена перекрестная проверка для каждого из классификаторов, участвующих в системе:

- 1. Классификатор k-ближайших соседей;
- 2. Классификатор на основе метода опорных векторов;
- 3. Классификатор на основе нейронной сети.

Перекрёстная проверка (англ. Cross-validation) — метод оценки аналитической модели и её поведения на независимых данных. При оценке модели имеющиеся в наличии данные разбиваются на k частей. Затем на k-1 частях данных производится обучение модели, а оставшаяся часть данных используется для тестирования. Процедура повторяется k раз; в итоге каждая из k частей данных используется для тестирования. В результате получается оценка эффективности выбранной модели с наиболее равномерным использованием имеющихся данных.

При данном тестировании было использовано два набора слов. Первый набор – слова, различные по своему звучанию. Второй набор – слова схожие по звучанию.

В таблице 15 приведены слова, участвующие в эксперименте с приведением количества экземпляров базе, обучающей и контрольной выборками.

Таблица 15 — Первый набор слов

Слово	Количество	Обучающая выборка	Контрольная
	экземпляров в базе		выборка
Стол	20	18	2
Телефон	20	18	2
Почта	20	18	2
Лего	20	18	2
Дверь	20	18	2
Маска	20	18	2
Слово	20	18	2
Блокнот	20	18	2
Картина	20	18	2
Газета	20	18	2

При тестировании классификатора k-ближайших соседей перекрестной проверкой были получены следующие результаты (Таблица 16).

			·	
Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата

Таблица 16 — Результаты перекрестной проверки для классификатора k-ближайших соседей для первого набора слов.

		Результат распознавания										
Исход-				Л								
ное	Ст	Теле	По	ег	Две	Ma	Сло	Блок	Карт	Газ	Правиль	Ошиб
слово	ОЛ	фон	чта	0	рь	ска	во	НОТ	ина	ета	-но, %	ка, %
Стол	20	0	0	0	0	0	0	0	0	0	100	0
Телефон	0	19	0	0	0	0	0	0	0	1	95	5
Почта	0	0	20	0	0	0	0	0	0	0	100	0
Лего	1	2	0	17	0	0	0	0	0	0	85	15
Дверь	0	0	0	0	20	0	0	0	0	0	100	0
Маска	0	0	0	0	0	20	0	0	0	0	100	0
Слово	0	0	0	0	0	0	20	0	0	0	100	0
Блокнот	0	0	0	1	0	0	0	19	0	0	95	5
Картина	0	0	0	0	0	0	0	0	20	0	100	0
Газета	0	0	0	0	0	0	0	0	0	20	100	0
Итог:									97,5	2,5		

Точность распознавания этого классификатора составила 97,5%.

Результаты перекрестной проверки для классификатора на основе опорных векторов сведены в таблице17.

Таблица 17 — Результаты перекрестной проверки для классификатора на основе метода опорных векторов для первого набора слов

	Результат распознавания											
				Л								
Исход-	Ст	Теле	По	ег	Две	Ma	Сло	Блок	Карт	Газ	Правиль	Ошиб
ное слово	ОЛ	фон	чта	0	рь	ска	во	НОТ	ина	ета	-но, %	ка, %
Стол	20	0	0	0	0	0	0	0	0	0	100	0
Телефон	0	19	0	0	0	0	0	0	0	1	95	5
Почта	0	0	20	0	0	0	0	0	0	0	100	0
Лего	0	0	0	20	0	0	0	0	0	0	100	15
Дверь	0	0	0	0	20	0	0	0	0	0	100	0
Маска	0	0	0	0	0	20	0	0	0	0	100	0
Слово	0	0	0	0	0	0	20	0	0	0	100	0
Блокнот	0	0	0	0	0	0	0	20	0	0	100	5
Картина	0	0	0	0	0	0	0	0	20	0	100	0
Газета	0	0	0	0	0	0	0	0	0	20	100	0
Итого:								99,5	0,5			

Данный классификатор правильно распознал 99,5% исходных слов.

В таблице 18 приведены результаты перекрестной проверки для классификатора на нейронных сетях.

Таблица 18 — Результаты перекрестной проверки для классификатора на основе нейронной сети для первого набора слов

Исход-	Результат распознавания	Правиль	Ошиб

Лист

Перв. примен.	
Справ. №	
Подпись и дата	
Инв. № дубл. Подпись и дата	
<i>№ дубл.</i> Под	
инв. № Инв. № дубл.	

ное слово				Л							-но, %	ка, %
	Ст	Теле	По	ег	Две	Ma	Сло	Блок	Карт	Газ		
	ОЛ	фон	чта	0	рь	ска	во	НОТ	ина	ета		
Стол	20	0	0	0	0	0	0	0	0	0	100	0
Телефон	0	19	0	0	0	0	0	0	0	1	95	5
Почта	0	0	20	0	0	0	0	0	0	0	100	0
Лего	0	2	0	18	0	0	0	0	0	0	90	10
Дверь	0	0	0	0	20	0	0	0	0	0	100	0
Маска	0	0	0	0	0	20	0	0	0	0	100	0
Слово	0	0	0	0	0	0	20	0	0	0	100	0
Блокнот	0	0	0	0	0	0	0	20	0	0	100	5
Картина	0	0	0	0	0	0	0	0	20	0	100	0
Газета	0	0	0	0	0	0	0	0	0	20	100	0
			_						J	Итог:	98,5	1,5

Классификатор на основе нейронных сетей показал точность распознавания 98,5%.

По итогам тестирования первого набора слов, различных по звучанию, самую высокую точность распознавания слов показ классификатор на основе метода опорных векторов. Чуть меньше точность распознавания у классификатора на основе нейронных сетей и у классификатора k-ближайших соседей.

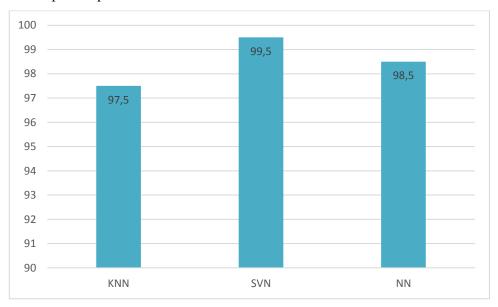


Рисунок 20 — Гистограмма точности распознавания первого набора слов, различных по звучанию

Второй набор слов характеризуется схожестью по звучанию.

Таблица 19 — Второй набор слов

Слово	Количество	Обучающая выборка	Контрольная
	экземпляров в базе		выборка
Лама	20	18	2
Мама	20	18	2

Лист 38

					ВКР-НГТУ-230100-(11-В-2)-007-15 ПЗ
Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата	

			Davis			20				10			12			
			Рама	20				18			2					
мен			Дама			20				18			2			
уди :	Перв. примен		Гамма			20				18			2			
Перы			Кресло			20				18			2			
			Тесно			20				18			2			
			Стена		20				18			2				
Н			Место		20				18			2				
			Весна			20				18			2	2		
			Результаты тестирования второго набора для классификатора k -ближайших соседей													
			находятся в таблице 20.													
Ø																
Справ. №			Табл	ица	20 –	– Pe	зульта	аты п	ерекре	естной	пров	верки	для	классифика	тора <i>k</i> -	
C_Π			ближайших	coce,	дей дл	ія вто	рого н	іабора	слов.							
							Резул	тьтат р	аспозн	навани	Я					
			Исходное	Ла	Ma	Pa	Да	Гам	Кре	Tec	Сте	Mec	Bec	Правиль-	Ошибк	
			слово	ма	ма	ма	ма	ма	сло	но	на	то	на	но,%	a, %	
			Лама	16	2	1	0	1	0	0	0	0	0	80	20	
			Мама	6	13	0	1	0	0	0	0	0	0	65	35	
			Рама	0	1	18	0	1	0	0	0	0	0	90	10	
_			Дама	0	1	0	17	2	0	0	0	0	0	85	15	
6			Гамма	1	2	1	7	9	0	0	0	0	0	45	55	
<i>цат</i> ё			Кресло	0	0	0	0	0	20	0	0	0	0	100	0	
ЪИ,			Тесно	0	0	0	0	0	1	19	0	0	0	95	5	
<i>пись и дата</i>			Стена	0	0	0	0	0	0	0	20	0	0	100	0	

Точность классификации для этого классификатора составляет 85,5%, что значительно хуже, чем при тестировании первого набора слов.

0

0

0

0

0

19

0

0

20

Итог:

Результаты перекрестной проверки для классификатора на основе опорных векторов сведены в таблице 21.

Таблица 21 — Результаты перекрестной проверки для классификатора на основе метода опорных векторов для второго набора слов

		Результат распознавания										
Исходное	Ла	Ma	Pa	Да	Гам	Кре	Tec	Сте	Mec	Bec	Правиль-	Ошибк
слово	ма	ма	ма	ма	ма	сло	НО	на	то	на	но,%	a, %
Лама	15	3	0	1	1	0	0	0	0	0	75	25
Мама	1	18	0	1	0	0	0	0	0	0	90	10
Рама	0	1	18	0	1	0	0	0	0	0	90	10
Дама	0	0	0	17	3	0	0	0	0	0	85	15
Гамма	0	0	0	3	17	0	0	0	0	0	85	15

Изм. Лист № докум. Подпись Дата

Место

Весна

нв. *№ подл*.

0

0

0

0

0

0

0

0

0

ВКР-НГТУ-230100-(11-В-2)-007-15 ПЗ

Лист

5

0

14,5

95

100

85,5

		1	Кресло	0	0	0	0	0	20	0	0	0	0	100	0
,			Тесно	0	0	0	0	0	0	20	0	0	0	100	0
Met		-	Стена	0	0	0	0	0	0	0	20	0	0	100	0
1011			Место	0	0	0	0	0	0	1	0	19	0	95	5
Терв. примен		_	Весна	0	0	0	0	0	0	1	0	0	19	95	5
			Итог: 91,5 8,5 Точность распознавания составляет 91,5% для классификатора на основе метода												
		_	Точн	юсть	распо	знава	ния с	оставл	іяет 91	,5% д	ля кла	ассифи	ікатор	а на осново	е метода
			опорных ве	кторс	в. Этс	на 8	% хуж	ке, чем	для пе	рвого	набор	а слов			
			В та	аблиц	e 22	прин	ведень	і резу	льтаты	тест	ирова	ния в	торого	о набора с	лов для
			классифика	тора	на осн	юве н	ейрон	ных се	етей.						
			Табл	ица 2	22 —	Резул	ьтаты	перен	крестно	ой про	верки	для к	ласси	фикатора на	а основе
ø			Таблица 22 — Результаты перекрестной проверки для классификатора на основе нейронной сети для второго набора слов												
Gnoab. Nº		Результат распознавания													
Can	3		Исходное	Ла	Ma	Pa	Резул Да	іьтат р Гам	аспозн Кре	авания Тес	я Сте	Me	Bec	Правиль-	Ошибк
			слово	ма	Ma	ма	да ма	ма	сло	но	на	сто	на	но, %	а, %
			Лама	20	0	0	0	0	0	0	0	0	0	100	0
			Мама	1	19	0	0	0	0	0	0	0	0	95	5
			Рама	0	0	19	0	1	0	0	0	0	0	95	5
			Дама	0	0	0	19	1	0	0	0	0	0	95	5
		_	Гамма	1	0	1	1	17	0	0	0	0	0	85	15
_	_	-	Кресло	0	0	0	0	0	19	0	0	1	0	95	5
1 _		_	Тесно	0	0	0	0	0	0	20	0	0	0	100	0
пата		-	Стена	0	0	0	0	0	0	0	20	0	0	100	0
2 4			Место	0	0	0	0	0	0	0	0	20	0	100	0
Полпись и л		-	Весна	0	0	0	0	0	0	0	0	0	20 (Amari	100	2.5
10/2		L	Лпя	кпасс	-ифик:	атора	на ос	CHORE	нейпон	иних (етей		Итог:	96,5 спознавания	3,5
		Для классификатора на основе нейронных сетей точность распознавания 96, Это всего на 2% ниже, чем при тестировании первого набора слов.									1 70,570.				
129			Это всего н	a 2%	ниже,	чем і	іри те	стиров	зании п	ервого	о наоо	ра сло	В.		
2 77	t		Из т	естов	ых да	нных	для в	второго	о набој	ра сло	в виді	но, что	о сама	я высокая	гочность
×			распознаван	ния у	клас	сифи	катора	на о	снове	нейро	нных	сетей.	Боле	е низкую т	гочность
N/Z	Из тестовых данных для второго набора слов видно, что самая высокая распознавания у классификатора на основе нейронных сетей. Более низкую распознавания показали классификаторы на основе метода опорных векто														
٥			ближайших					-	1			, 1	Г	- r	•
33aM, WHB, Nº			олиманшил	. 0000,	дон (1	110 y 110	/K 41).								
1 WE															
ć	5														

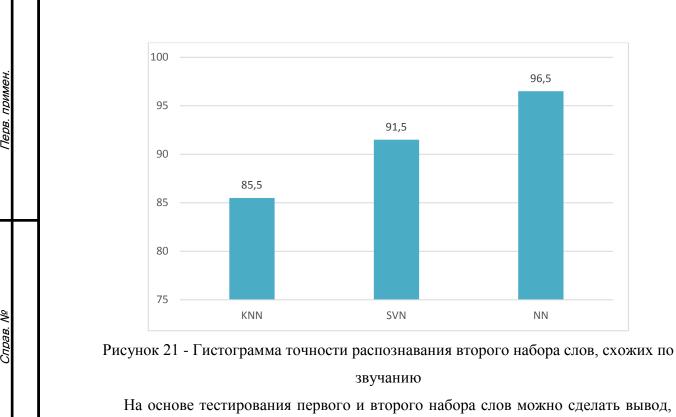
Лист

40

Инв. № подл.

Изм.

Лист



На основе тестирования первого и второго набора слов можно сделать вывод, что наиболее точным является классификатор на основе нейронных сетей. В обоих случаях он показал высокую точность распознавания.

Подпись и дата	
Инв. № дубл.	
Взам. инв. №	
Подпись и дата	
. № подл.	

Изм	Пист	№ локум	Полпись	Пата

П	
Перв. примен.	Заключение В ходе выполнения выпускной квалификационной работы была спроектирована и разработана система распознавания изолированных речевых команд. В данной системе используется метод распознавания изолированных речевых команд, основанный на теории активного восприятия. Данная теория была разработана профессором кафедры «Вычислительные системы и технологии» Нижегородского Государственного
Справ. №	Технического Университета им. Р.Е. Алексеева Утробиным В.А. Тестирование системы подтвердило ее работоспособность. Данная система может быть использована для голосового управления устройствами, а также может применятся для голосового поиска в интернете.
Подпись и дата	
Инв. № дубл.	
Взам. инв. №	
Подпись и дата	
Инв. № подл.	ВКР-НГТУ-230100-(11-В-2)-007-15 ПЗ 42

Список литературы
 Гай В. Е. Метод обработки биометрической информации в системах контроля и управления доступом // Труды Нижегородского государственного технического университет им. Р.Е. Алексеева: НГТУ им. Р.Е. Алексеева. – Нижний Новгород, 2013, № 8 (94). – С. 65-32. Гай В. Е. Метод оценки частоты основного тона в условиях помех // Цифровая
обработка сигналов, № 4, 2013, С. 65-71
3. Гай В. Е. Идентификация диктора по спектральным характеристикам речевого
сигнала (статья) // Датчики и системы, № 7, 2013, С. 40-45 4. Утробин В.А. Информационные модели системы зрительного восприятия для задач компьютерной обработки изображений: учеб. пособие / В.А. Утробин. – Нижний Новгород: НГТУ им. Р. Е. Алексеева, 2001. – 234 с. 5. Утробин В.А. Элементы теории активного восприятия изображений / В.А. Утробин // Труды Нижегородского государственного технического университета им. Р.Е.
Алексеева. – 2010. – Т. 81. – № 2. – С. 61-69.
6. Утробин В. А. Физические интерпретации элементов алгебры изображения //
Успехи физических наук, Т. 174, № 10, 2004, С. 1089–1104. 7. Загоруйко Н.Г. Методы распознавания и их применение / Н.Г. Загоруйко. – М.: Советское радио, 1972. – 208 с.
Лис

Лист

№ докум.

Подпись

```
Инв. № дубл.
```

нв. *№ подл*.

Изм.

Лист

№ докум.

Подпись

Дата

Приложение 1

```
function f = calcSigns(signal)
stp = 32;
quad = floor(numel(signal)/4);
%разбиение на дихотомии
q\{1\} = signal(1:quad);
q\{2\} = signal(quad:2*quad);
q{3} = signal(2*quad:3*quad);
q\{4\} = signal(3*quad:end);
flt = 16;
%вычисление замкнутых групп
tmp c = GetClosedGroups(flt);
parfor i=1:size(q, 2)
    %построение гистограммы замкнутых групп
    d\{i\} = gistogramma(q\{i\}, stp, tmp c);
end
res.a = d\{1\}.hst;
res.b = d\{2\}.hst;
res.c = d{3}.hst;
res.d = d{4}.hst;
f = res;
```

```
Приложение 2
             function f = GetClosedGroups(flt)
             % функция генерация замкнутых групп
             tmp = dev GetFullGroups(flt);
             Grp = tmp.Grp;
             fl = tmp.fl;
             r = zeros(4, 3);
             r(1, :) = [1   1   1];
             r(2, :) = [-1 -1 1];
             r(3, :) = [-1 \ 1 \ -1];
             r(4, :) = [1 -1 -1];
             11 = 0;
             12 = 0;
             for i = 1:size(Grp, 1)
                 g = Grp(i, :);
                 for j = 1:4
                 res = ones(1, flt);
                      for p = 1:3
                          ff = fl(q(p), :);
                          if r(j, p) == -1
                              res = res.*dev Inv(ff);
                          else
                              res = res.*ff;
                          end
                      end
                      if res(1) ~= 1
                          12 = 12 + 1; % количество замкнутых групп
                          Cls(12, :) = find(res==1) - 1;
                      end
                 end
             end
             f.fl = fl;
             f.Cls = Cls;
№ подл
```

Лист

№ докум.

Подпись

Дата

Лист

45

```
Приложение 3
     function f = GetFullGroups(flt)
     flt = 16;
     fl = GenUolshHarm(flt);
     % поменяем местами фильтры, чтобы нулевой был в конце, иначе
он делает очень много неверных полных групп, так как в таком
фильтре все единицы
     f12 = f1(2:end,:);
     f12 = [f12; f1(1,:)];
     fl = fl2;
     % привели значения фильтров к [0; 1]
     ind = fl==-1;
     fl(ind) = 0;
     x=0;
     Grp = zeros(1, 3);
     % счёт идёт до количества фильтров минус один, чтобы не
учитывать фильтр, в котором все единицы.
     for i = 1:size(f1, 2)-1
         for j = i+1:size(f1,2)-1
             for k = j+1:size(fl,2)-1
                 r = fl(i,:) + fl(j,:) + fl(k,:);
                 r = find(r >= ones(1, size(fl, 2)));
                 if numel(r) == size(fl,2)
                     x=x+1;
                     Grp(x, :) = [i j k];
                 end
             end
         end
     end
     f.fl = fl;
     f.Grp = Grp;
```

Лист

46

ВКР-НГТУ-230100-(11-В-2)-007-15 ПЗ

лдоп ⊴И

Изм.

Лист

№ докум.

Подпись

```
Приложение 4.
             function f = GenUolshHarm(N)
             % генерация фильтров Уолша системы Хармута
             % N - количество фильтров (обязательно - степень двойки)
             if fix(log2(N)) \sim = log2(N)
                 error('N - только степень двойки!!!');
             end
             ns = log2(N);
             st = -1 + (1/N)/2;
             z = st:1/N:1;
             p1 = numel(z)/4 + 1;
             p2 = 3*numel(z)/4;
             z = z(p1:p2);
             W = zeros(numel(z), numel(z));
             id = ns:-1:1;
             for i = 0:N-1 % это цикл по функциям 4, 8, ...
                 bc = dec2bin(i);
                 bc = [repmat(num2str(0), 1, ns - size(bc, 2)), bc];
                 for t = 1:numel(z)
                     r = 1;
                      for j = ns:-1:1
                          if bc(j) == '1'
                              r = r*GetR(id(j), z(t));
                          end
                     end
                     W(i+1, t) = r;
                 end
             end
             % генерация кодов Грея
             a = 0:N-1;
             gc = bitxor(a, bitshift(a,-1));
             gc = gc + 1;
             % перестановка строк матрицы
             WH = W(qc, :); % фильтры Уолша системы Хармута
№ подл
```

Лист

№ докум.

Подпись

Дата

```
f = WH; % результат
               function q = GetR(k, z)
               if k == 0
                    q = 1;
               else
                    q = sign(sin((2^k)*pi*z));
               end
Инв. № дубл.
Инв. № подл.
                                                                                         Лист
                                          ВКР-НГТУ-230100-(11-В-2)-007-15 ПЗ
                                                                                         48
      Изм.
          Лист
                 № докум.
                           Подпись Дата
```

```
Приложение 5
             function f = gistogramma(data, stp, tmp c)
             %нормализация сигнала
             y = normal(data);
             flt = 16;
             % вычисляем группы и берём первые три максимальные по массе,
        строим гистограмму групп
             db = levelDec(y, stp, flt, 4);
             r1 = 1:size(db{1},2);
             zz = zeros(1, 840);
             for i=1:numel(r1)
                  ggrp = GetClosedList(db{1}{i}{1}, tmp c, flt);
                  zz(ggrp) = zz(ggrp) + 1;
             end
             f.hst = zz;
Инв. № дубл.
```

Изм. Лист № докум. Подпись Дата

ИВ. № ПОДЛ.

ВКР-НГТУ-230100-(11-В-2)-007-15 ПЗ

Лист

```
Приложение 6
              function f = GetClosedList(sig, tmp, flt)
              qq = [8 \ 4 \ 2 \ 1];
              arr = zeros(1, 27);
              arr(13) = 1; arr(21) = 2;
              arr(25) = 3; arr(1) = 4;
              arr(27) = 5; arr(3) = 6;
              arr(7) = 7; arr(15) = 8;
              if size(sig,1) > size(sig,2)
                   sig = sig';
              end
              Cls = tmp.Cls;
              alc = 1;
              r grp = zeros(1, 105);
              sp = sig(2:end)';
              for k = 1:size(Cls, 1)
                   zzz = Cls(k, :);
                   ddx = sp(zzz);
                   if ddx(1) == 0 \mid \mid ddx(2) == 0 \mid \mid ddx(3) == 0 \mid \mid ddx(4) == 0
                       continue;
                   end
                   chet = sum((ddx < 0));
                   if chet == 1 || chet == 3
Инв. № дубл.
                       mymap = sign(sp(zzz))';
                       number = arr(sum(mymap.*qq) + 14);
                       r qrp(alc) = (k-1)*8 + number;
                       alc = alc + 1;
                   end
              end
              if alc == 1
                   f = [];
              else
                   f = r grp(1:alc-1); %операторы, описывающие группу
              end
лв. № подл
                                                                                 Лист
```

Лист

№ докум.

Подпись

Дата

ВКР-НГТУ-230100-(11-В-2)-007-15 ПЗ

50

```
Приложение 7
              function [class] = MyKnnFunction(feature)
              %feature - массив признаков
             %class - класс объекта в данным признаком
             X=feature;
             model = KNNClassifier();
             class = predict(model,X);
             end
             function [m]=KNNClassifier()
             cd D:\work\NN
             load Inputs;
             X = ans;
             load Targets;
             Y = AlexTarg;
             mdl = fitcknn(X,Y);
             mdl.NumNeighbors = 1;
             m=mld;
             end
нв. № подл.
                                                                              Лист
                                     ВКР-НГТУ-230100-(11-В-2)-007-15 ПЗ
                                                                              51
```

Лист

№ докум.

Подпись

```
Приложение 8
              function [class] = MySvnFunction(feature)
              %feature - массив признаков
             %class - класс объекта в данным признаком
             X=[];
             X=feature;
             model = SVNClassifier();
             class = predict(model,X);
             end
             function [m]=SVNClassifier()
              cd D:\work\NN
             load Inputs;
             X = ans;
             load Targets;
             Y = AlexTarg;
             rng(1);
             t = templateSVM('Standardize',1);
             Mdl = fitcecoc(X,Y,'Learners',t);
             m=Mdl;
             end
нв. № подл.
                                                                              Лист
                                     ВКР-НГТУ-230100-(11-В-2)-007-15 ПЗ
                                                                              52
```

Лист

№ докум.

Подпись

```
Приложение 9
     function [y1] = myNeuralNetworkFunction(x1)
     % Input 1
     x1 \text{ step1 xoffset} = [16;5;17;3;4;18;2;22;8;11;...];
     x1 step1 gain =
[0.0289855072463768; 0.0392156862745098; 0.0333333333333333; 0.0444
44444444444; 0.0377358490566038...];
     x1 \text{ step1 ymin} = -1;
     % Layer 1
     b1 = [-1.3982485899882835; -
1.0846849833955745;0.78272272814891686;0.46896049500325293;0.146
2703102554101;0.15417615416184735;0.46095956997835752;0.78101020
837756097; -1.0891468702791403; 1.4027627475124262];
     IW1 1 = [0.029958400595902691 0.0072200874594608661]
0.0069985167212065101...1;
     % Laver 2
     b2 = [-0.33049367135908281; -
0.56572036885992327; 0.27849895764654709; -0.33535925299572145];
     LW2 1 = [0.0035818776728585027 -0.1344114079640765 -
0.16305641967188081...];
     % ===== SIMULATION ======
     Q = size(x1,2); % samples
     % Input 1
     xp1 = mapminmax apply(x1, x1 step1 gain, x1 step1 xoffset,
x1 step1 ymin);
     % Layer 1
     a1 = tansig apply(repmat(b1,1,Q) + IW1 1*xp1);
     % Layer 2
     a2 = softmax apply(repmat(b2,1,Q) + LW2 1*a1);
     % Output 1
     v1 = a2;
     end
     % ===== MODULE FUNCTIONS ======
     % Map Minimum and Maximum Input Processing Function
```

Лист

№ докум.

Подпись

Дата

Лист 53

```
function y =
        mapminmax apply(x,settings gain,settings xoffset,settings ymin)
               y = bsxfun(@minus,x,settings xoffset);
               y = bsxfun(@times,y,settings gain);
               y = bsxfun(@plus,y,settings ymin);
             end
             % Competitive Soft Transfer Function
             function a = softmax apply(n)
               nmax = max(n, [], 1);
               n = bsxfun(@minus,n,nmax);
               numer = exp(n);
               denom = sum(numer,1);
               denom(denom == 0) = 1;
               a = bsxfun(@rdivide, numer, denom);
             end
             % Sigmoid Symmetric Transfer Function
             function a = tansig apply(n)
               a = 2 . / (1 + exp(-2*n)) - 1;
             end
нв. № подл
```

Изм. Лист № докум. Подпись Дата