### **DSP Homework 3**

#### B04902099 資工四 黃嵩仁

# **Testing Environment:**

```
CSIE workstation
- Linux linux8 4.18.6-arch1-1-ARCH
- gcc 8.2.1
Python version (for mapping.py):
3.7.1
```

### How to compile your program:

```
Step 1:
   $ make
       => compile mydisambig.cpp
          (若沒有指定 MACHINE TYPE、SRIPATH,則
   SRIPATH=/tmp2/b04902099/srilm-1.5.10, MACHINE TYPE=i686-m64)
Step 2:
   $ make map
       => 執行 mapping.py,利用 Big5-ZhuYin.map 生成 ZhuYin-Big5.map
       (python 版本為 python3.7.1)
Step 3:
   $ make run
       => 執行 mydisambig 生成出結果
       (若沒有指定 MACHINE TYPE、SRIPATH、LM,則
   SRIPATH=/tmp2/b04902099/srilm-1.5.10, MACHINE TYPE=i686-m64,
   LM=bigram.lm)
(option)
   $ make test
       => 執行 SRILM 的 disambig
       (若無指定,則 disambig 所在的預設路徑為/tmp2/b04902099/srilm-
1.5.10/bin/i686-m64/disambig)
Step 4:
   $ make clean
       =>刪除執行檔(mydisambig.o、mydisambig)
```

# How to execute your program:

## What have you done:

#### mapping.py:

Big5-ZhuYin.map 至 ZhuYin-Big5.map 的 mapping 部分,我使用 python 實作,將從 Big5-ZhuYin.map 讀入的內容以 split 切割後製作成 ZhuYin -> Big5、Big5 -> Big5 的字典,再輸出至 ZhuYin-Big5.map。 mydisambig.cpp:

在實作 mydisambig.cpp 前,我先去研究了 srilm 內的.h、.cc 檔,找出所有能夠直接使用的變數、class 與 function。 像是

Vocab.h: Vocab None · Vocab Unknown · VocabString

VocabMap.h: VocabMapIter

LM.h: wordProb Prob.h: LogP\_Zero

利用這些現成的東西,手刻出 Viterbi 演算法,並計算出最大機率與 back track 路徑,再將結果寫入檔案(需注意<\$></\$>格式)。