



FAKULTA APLIKOVANÝCH VĚD
ZÁPADOČESKÉ UNIVERZITY
V PLZNI

KATEDRA
KYBERNETIKY

Bakalářská práce

**Multimodální rotace robota s detekcí
klíčového slova**

Yauheni Varabyou



FAKULTA APLIKOVANÝCH VĚD
ZÁPADOČESKÉ UNIVERZITY
V PLZNI

KATEDRA
KYBERNETIKY

Bakalářská práce

Multimodální rotace robota s detekcí klíčového slova

Yauheni Varabyou

Vedoucí práce

Ing. Martin Bulín, M.Sc.

PLZEŇ

2024

© Yauheni Varabyou, 2024.

Všechna práva vyhrazena. Žádná část tohoto dokumentu nesmí být reprodukována ani rozšiřována jakoukoli formou, elektronicky či mechanicky, fotokopírováním, nahráváním nebo jiným způsobem, nebo uložena v systému pro ukládání a vyhledávání informací bez písemného souhlasu držitelů autorských práv.

Citace v seznamu literatury:

VARABYOU, Yauheni. *Multimodální rotace robota s detekcí klíčového slova*. Plzeň, 2024. Bakalářská práce. Západočeská univerzita v Plzni, Fakulta aplikovaných věd, Katedra kybernetiky. Vedoucí práce Ing. Martin Bulín, M.Sc.

ZÁPADOČESKÁ UNIVERZITA V PLZNI

Fakulta aplikovaných věd

Akademický rok: 2021/2022

ZADÁNÍ BAKALÁŘSKÉ PRÁCE

(projektu, uměleckého díla, uměleckého výkonu)

Jméno a příjmení:

Osobní číslo:

Studijní program: **B3902 Inženýrská informatika**

Studijní obor: **Informatika**

Téma práce:

Zadávající katedra: **Katedra informatiky a výpočetní techniky**

Zásady pro vypracování

1. Seznamte se se stávajícími výhody. ; zdokumentujte jejich výhody a ne-
2. Seznamte se se stávající podobou
3. Na základě bodů 1 a 2 navrhněte

4. Navržený implementujte a zabezpečte z bodu
2.
5. Výsledné řešení důkladně otestujte na netriviální množině dat
6. Vytvořte komunitně srozumitelný a veřejně dostupný tutoriál.
7. Zhodnoťte dosažené výsledky.

Rozsah bakalářské práce: **doporuč. 30 s. původního textu**
Rozsah grafických prací: **dle potřeby**
Forma zpracování bakalářské práce: **tištěná/elektronická**

Seznam doporučené literatury:

Dodá vedoucí bakalářské práce.

Vedoucí bakalářské práce: **Doc. Ing. Ph.D.**
Katedra informatiky a výpočetní techniky

Datum zadání bakalářské práce: **24. srpna 2021**
Termín odevzdání bakalářské práce: **5. května 2022**

L.S.

Doc. Ing. Miloš Železný, Ph.D.
děkan

Doc. Ing. Přemysl Brada, MSc., Ph.D.
vedoucí katedry

Prohlášení

Prohlašuji, že jsem tuto bakalářskou práci vypracoval samostatně a výhradně s použitím citovaných pramenů, literatury a dalších odborných zdrojů. Tato práce nebyla využita k získání jiného nebo stejného akademického titulu.

Beru na vědomí, že se na moji práci vztahují práva a povinnosti vyplývající ze zákona č. 121/2000 Sb., autorského zákona v platném znění, zejména skutečnost, že Západočeská univerzita v Plzni má právo na uzavření licenční smlouvy o užití této práce jako školního díla podle § 60 odst. 1 autorského zákona.

V Plzni dne 22. ledna 2024

.....
Yauheni Varabyou

V textu jsou použity názvy produktů, technologií, služeb, aplikací, společností apod., které mohou být ochrannými známkami nebo registrovanými ochrannými známkami příslušných vlastníků.

(i)

Abstrakt

Dokument představuje třídu (class file) \LaTeX ového dokumentu **fasthes**, která se používá k sazbě kvalifikačních prací na Fakultě aplikovaných věd Západočeské univerzity v Plzni. Vysvětluje, jak správně používat šablonu kvalifikační práce **fasthes** pro sázecí systém \LaTeX a jak podobu výsledného dokumentu ovlivňují různé přepínače a příkazy, kterými se sazba při použití této šablony řídí.

Kromě toho, že tento abstrakt skutečně stručně shrnuje obsah dokumentu, tak také slouží jako ukázka, jak by měl abstrakt vypadat. Délka abstraktu by se měla pohybovat mezi 100 a 300 slovy, a ačkoliv není dán žádné konkrétní omezení, určitě by neměla překročit polovinu stránky A4. Abstrakt má čtenáři poskytnout představu o tom, co se v dokumentu dočte (a tedy jestli vůbec má smysl se do čtení pouštět).

Abstract

This document presents the \LaTeX document class **fasthes**, which is used for the typesetting of theses at the Faculty of Applied Sciences, University of West Bohemia in Pilsen. It explains how to properly use the **fasthes** template for \LaTeX typesetting system and how the resulting document is affected by various switches and commands that control the typesetting process when using this template.

Not only this abstract really briefly summarises the document's contents, it also serves as an example of what an abstract might look like. The length of the abstract should be between 100 and 300 words, and although no specific limit is given, it should certainly not exceed half an A4 page. The abstract is intended to give the reader a rough idea of what they will read in the document (and therefore whether it is even worth getting started with it at all).

Klíčová slova

šablona kvalifikační práce • sazba • DTP • \LaTeX

Poděkování

Na tomto místě bych rád poděkoval svému předchůdci v roli „local wizarda“, člověku, který připravil první prakticky použitelnou L^AT_EXovou šablonu kvalifikační práce na Katedře informatiky a výpočetní techniky Fakulty aplikovaných věd Západočeské univerzity v Plzni, panu Ing. Petru Lobazovi, Ph.D. Asi ještě větší a srdceňejší poděkování si zaslouží úžasný člověk, který mě s T_EXem před téměř třiceti lety seznámil: pan Doc. RNDr. František Ježek, CSc.

Rád bych na tomto místě poděkoval i dalšímu matematikovi, Ing. Janu Pospíšilovi, Ph.D., který mne neúnavně přesvědčoval, že FAV novou šablonu kvalifikačních prací potřebuje jako sůl a následně mě nutil na ní pracovat (a samozřejmě přispěl řadou podnětných připomínek).

Nemenší díky si zaslouží mí drazí kolegové z Katedry informatiky a výpočetní techniky, kteří svojí konstruktivní kritikou významně přispěli ke konečné podobě šablony – jmenovitě jsou to (v abecedním pořadí): Doc. Ing. Přemysl Brada, M.Sc., Ph.D., Doc. Ing. Pavel Herout, Ph.D., Ing. František Pártl a Ing. Petr Vaněček, Ph.D.

V neposlední řadě si poděkování zaslouží také studenti, kteří nově vzniklou šablonu testovali: Bc. Veronika Báčová a Petra Ocelíková.

Obsah

1 Hardware	5
1.1 Raspberry Pi 4 model B	5
1.2 ReSpeaker 4-Mic Array	5
1.3 Krokový motor	7
1.4 Světelný senzor	7
1.5 Solární panel	8
2 Technologie	9
2.1 Framework ODAS	9
2.1.1 Lokalizace zdroje zvuku	11
2.2 Platforma Picovoice	11
2.2.1 Porcupine	11
2.3 Framework ROS	13
2.4 Tkinter	14
3 Vlastní metody a jejich aplikace	17
3.1 Robotická entita	17
3.2 Detekce směru a polohy řečníka v prostoru	19
3.2.1 Filtrace vstupních zvukových signálů	19
3.2.2 Indikace směru zvuku v reálném čase	20
3.3 Grafická vizualizace a modelování chování cílového zařízení	22
3.3.1 Přehled aplikace a popis funkcionality	22
3.4 Implementace technologie KWS	22
Bibliografie	23
Seznam obrázků	25

Předmluva

Milý autore/milá autorko,

tímto se do Tvých schopných rukou dostává šablonu *kvalifikační práce* na Fakultě aplikovaných věd Západočeské univerzity v Plzni. Tato šablonu je určena k dosažení jednotného vzhledu kvalifikačních prací sázených v typografickém systému \LaTeX . Při jejím návrhu jsem se řídil zejména tím, aby bylo její používání pro (často nezkušeného) autora textu co nejsnazší, ale aby zároveň výsledný produkt odpovídal zásadám a pravidlům moderní sazby technických dokumentů, působil dostatečně reprezentativně a zároveň lehce a přirozeně, a přitom byl přehledný a dobře čitelný. Grafická podoba šablony pak reflektuje pravidla stanovená *Manuálem jednotného vizuálního stylu* Západočeské univerzity v Plzni¹.

Při tvorbě šablony jsem vycházel z obdobných šablon, které jsou autorům kvalifikačních prací k dispozici na významných českých i zahraničních vysokých školách. Snažil jsem se je důkladně analyzovat, abych „to dobré“ začlenil i do naší šablony, a naopak „tomu špatnému“ abych se vyhnul. Grafické a typografické prvky, vyskytující se v těchto šablonách, jsem hodnotil na základě poznatků ze tří skvělých knih: Graphic Design Now od Charlotte a Petera Fiellových, Jazyk grafického designu [1] od Richarda Pouliha a Typografický manuál [2] od Vladimíra Berana.

Výše popsaným způsobem šablonu ovlivnily šablony kvalifikačních prací Kalifornského technologického institutu (Caltech), Harvardovy univerzity, Princetonské univerzity, Newyorské univerzity, Univerzity v Oslu, Vysokého učení technického v Brně, Matematicko-fyzikální fakulty Univerzity Karlovy, Fakulty informatiky Masarykovy univerzity a řada dalších. Důležitou roli pochopitelně sehrála i naše předchozí \LaTeX ová šablonu, připravená před řadou let Petrem Lobazem.

Tato šablonu by měla řešit prakticky všechny zásadní aspekty sazby kvalifikační práce (a pokud je přímo neřeší, vždy je možné je řešit ve vlastní režii použitím příkazů \TeX Xu), nicméně – protože je zatím docela nová a „nezajetá“ – může se stát, že v ní odhalíš chybu, nedostatek, nějaké nekonzistentní chování apod. Pokud se tak stane, budu rád, když mi napíšeš, o co jde a jak se problém projevuje, e-mailem na

¹Z tohoto manuálu vychází kromě podoby logotypů univerzity a jejích součástí zejména barevnost a použití konkrétních fontů.

Předmluva

adresu kekstein@kiv.zcu.cz a já se pokusím zajistit co možná nejdříve nápravu. Někdy se ovšem může jednat o situaci, kterou programátoři popisují obvykle (v anglickém originále) větou: „It's not a bug, it's a feature.“

Doufám, že se Ti s touto šablonou bude pracovat dobře a pomůže Ti vytvořit perfektní kvalifikační práci, která bude následně úspěšně obhájena. K tomu Ti přeju hodně štěstí a držím palce.

Kamil Ekštein,
autor šablony

Hardware

1

Jedním z úkolů práce bylo ukázat, že je možné pomocí veřejně dostupných technologií vytvořit efektivní zařízení. Pro tento a další účely byl v práci testován a použit následující hardware:

1. Raspberry Pi 4 model B
2. ReSpeaker 4-Mic Array pole čtyř mikrofonů
3. Krokový motor NEMA17 (47 mm) model 42HD6021-03
4. Světelné senzory TSL2591 v počtu 4 kusů
5. Solární panel

1.1 Raspberry Pi 4 model B

Raspberry Pi 4B¹ je nízkonákladový a malý jednodeskový počítač s dostatečným výkonem pro multifunkční úlohy. Pro naši úlohu byl zvolen operační systém Debian Bullseye² (Desktop, 64-bit). V testovací verzi a v práci byl použit model s novějším typem operační paměti LPDDR4 a 2 GB RAM. Zařízení je vybaveno čtyřjádrovým procesorem ARM Cortex-A72 s taktem 1,5 GHz. Grafika VideoCore (verze VI). Což dohromady zajišťuje dobrý výkon a vysokou rychlosť počítače.

1.2 ReSpeaker 4-Mic Array

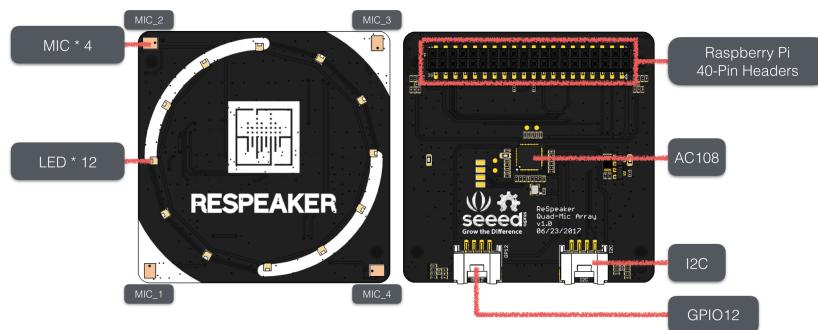
Tato součástka od výrobce Seeed Studio³ je vybavena čtyřmi analogovými mikrofony a audio kodekem AC108 pro snímání a zpracování hlasu ve vysokém rozlišení.

¹<https://rpishop.cz/raspberry-pi-4/1599-raspberry-pi-4-model-b-2gb-ram-765756931175.html>

²<https://wiki.debian.org/DebianBullseye>

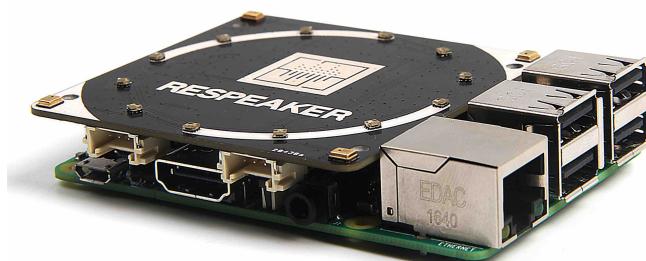
³https://wiki.seeedstudio.com/ReSpeaker_4_Mic_Array_for_Raspberry_Pi/

1. Hardware



Obrázek 1.1: Přehled mikrofonu ReSpeaker 4-Mic Array použitého v práci [3]

Zařízení je určeno k použití jako hlasové uživatelské rozhraní primárně v kombinaci s Raspberry Pi. Tato verze mikrofonu je navíc vybavena LED kroužkem s 12 programovatelnými LED diodami APA102. Díky těmto čtyřem mikrofonům a LED kroužku má ReSpeaker 4-Mic Array schopnost detektovat a indikovat hlasovou aktivity (VAD - Voice Activity Detection), odhadovat směr zvuku (DOA - Direction Of Arrival) a provádět detekci klíčových slov (KWS - Keyword Spotting) široce používaných v aplikacích hlasové interakce.

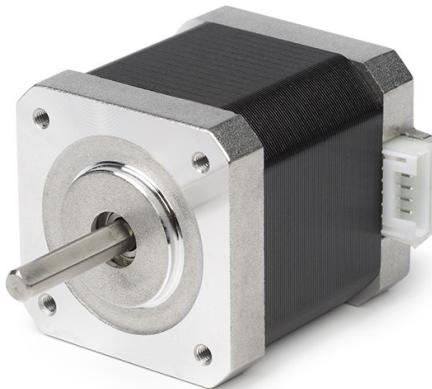


Obrázek 1.2: ReSpeaker 4-Mic Array mikrofon propojený s Raspberry Pi 4B [3]

- *Voice Activity Detection (VAD)* – detekce přítomnosti nebo nepřítomnosti lidské řeči ve vstupním akustickém signálu.
- *Direction Of Arrival (DOA)* – směr, ze kterého se obvykle šíří zvukové vlny.
- *Keyword Spotting (KWS)* – proces rozpoznávání předem definovaných slov z řečového signálu.

1.3 Krokový motor

Pro zajištění rotačního pohybu robota byl vybrán krokový motor od výrobce NEMA17⁴ (konkrétně model 42HD6021-03). Tento malý dvoufázový krokový motor má na svůj rozměr (47 mm) dostatečně velký statický moment (500 mN.m) a vysokou přesnost - 200 kroků na otáčku, což je 1,8 stupně. Motor se jednoduše instaluje a demontuje bez použití speciálních náradí. Často se používá pro 3D tiskárny. V bakalářské práci byl použit k rotaci horní části cílového zařízení.



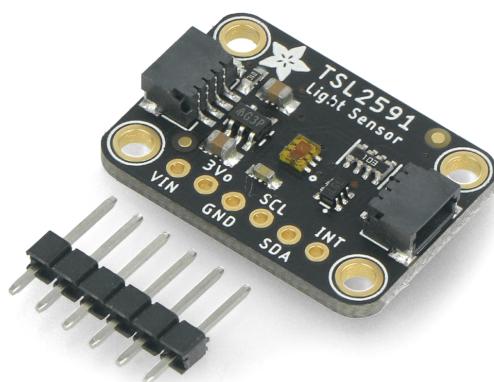
Obrázek 1.3: Krokový motor NEMA17 [4]

1.4 Světelný senzor

Pro určení místa s nejvyšším dopadem slunečního světla v práci byly použity čtyři světelné senzory TSL2591⁵ od výrobce Adafruit. Světelný senzor TSL2591 má vysoký dynamický rozsah (600M:1) a velkou citlivost s účinným maximem do 88.000 Lx. Obsahuje infračervené a celospektrální diody, díky čemu umožnuje měřit odděleně různé typy světla. Sensor lze snadno spojit s počítačem Raspberry Pi přes I2C rozhraní.

⁴<https://novo3d.in/product/nema17-stepper/>

⁵<https://rpishop.cz/adafruit/269-svetelny-senzor-tsl2591.html>



Obrázek 1.4: Světelný senzor TSL2591 [5]

1.5 Solární panel

Polykrystalický solární panel ve velikosti 110 x 60 x 2,5 mm⁶. S výstupním napětím 6 V a s výstupním proudem do 200 mA. Solární panel byl použit k zajištění dodatečného nabíjení cílového zařízení.

⁶<https://dratek.cz/arduino/1589-solarni-panel-6v-1w-az-200ma.html>

Technologie

2

V této části budou podrobně popsány technologie a způsoby jejich aplikace, použité v bakalářské práci. Technologie byly zvoleny na základě poměru jejich snadné integrace a efektivity jejich použití. Některé z technologií byly otestovány a dále využity prostřednictvím realizovaných demo verzí, některé z nich posloužily jako podklad pro vypracování této práce. Základní technologie a nástroje:

1. ODAS (Open embeddeD Audition System)
2. Platforma Picovoice
3. Porcupine
4. ROS (Robot Operating System)
5. Tkinter

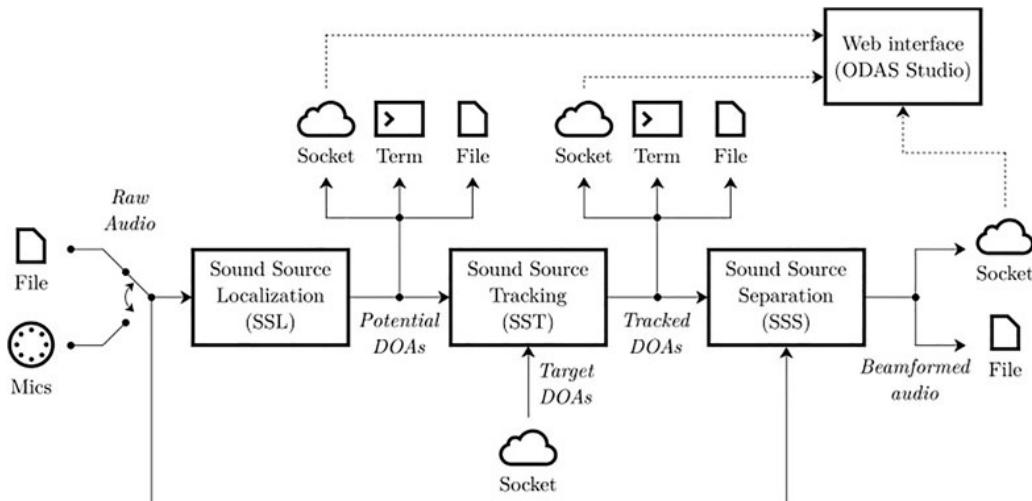
Vše bylo implementováno v programovacím jazyce Python, byl použit operační systém Debian. Pro testování a modelování byl použit také operační systém Windows.

2.1 Framework ODAS

Open embeddeD Audition System (ODAS) je open source knihovna určená k lokalizaci, sledování, separaci a následnému filtrování zdrojů zvuku. ODAS je framework vyvinutý pro použití na nízkonákladovém a nízkoúčinném vestavěném hardwaru. Je napsaný výhradně v programovacím jazyce C, díky čemu má lepší optimalizaci a je lépe přenositelný na různá vývojová prostředí [1]. Maximální přenositelnost frameworku je dosažena tím, že má jenom jednu externí závislost na známé knihovně třetí strany FFTW3, která se používá k efektivnímu výpočtu rychlých Fourierových transformací [6]. V rámci práce ODAS byl použit k lokalizaci zdroje zvuku a jeho postfiltraci.

2. Technologie

Na obr. 2.1 je znázorněn zvukový kanál pro zpracování zvuku a vstupně-výstupní rozhraní, z nichž každé běží v samostatném vlákně, aby bylo možné plně využít možností vícejádrových procesorů. Zdrojový zvuk může být reprezentován předem nahraným vícekanálovým audio souborem RAW nebo může být získán přímo z připojeného mikrofonu pro zpracování v reálném čase. Modul lokalizace zdroje zvuku (SSL - Sound Source Localization) generuje pevný počet potenciálních zdrojů zvuku, které se předávají modulu sledování zdroje zvuku (SST - Sound Source Tracking). Modul SST identifikuje sledované zdroje a přenáší tyto DOA (Direction Of Arrival - směr zvukové vlny) do modulu provádějícího separaci zdrojů zvuku (SSS - Sound Source Separation) k provedení formování paprsku pro každý cílový zdroj zvuku. Uživatel může rovnou definovat cílové DOA, pokud je směr zdroje zvuku předem známý a není vyžadována lokalizace ani sledování. Vygenerované segmenty lze zapsat do audio souborů RAW nebo také odeslat prostřednictvím socketu [6].



Obrázek 2.1: ODAS schéma zpracování příchozího zvuku [6]

- *Sound Source Localization (SSL)* – schopnost určit polohu nebo zdroj detekovaného zvuku podle směru a vzdálenosti.
- *Sound Source Tracking (SST)* – schopnost sledovat měnící se zdroj zvuku v reálném čase.
- *Sound Source Separation (SSS)* – schopnost oddělit aktivní řeč nebo určitý signál od šumu na pozadí nebo ticha.

2.1.1 Lokalizace zdroje zvuku

Lokalizace zvuku ve framework se opírá o metodu Generalized Cross-Correlation with Phase Transform (GCC-PHAT), která se vypočítá pro každý pár mikrofonů. ODAS používá Inverse Fast Fourier Transform (IFFT) algoritmus k efektivnímu výpočtu křížové korelace ze signálů ve frekvenční oblasti. Při práci s malými nebo krátkými poli signálů, ODAS může také interpolovat křížovou korelací, aby se zlepšila přesnost lokalizace a eliminoval artefakt diskretizace TDOA, který vzniká při Fourierově transformaci. Hlavním principem výpočtu DOA je metoda Steered-Response Power with Phase Transform (SRP-PHAT). Pro každý DOA framework vypočítá SRP-PHAT součtem hodnoty křížové korelace spojené s odpovídajícím časovým rozdílem (TDOA), získaným pomocí GCC-PHAT pro každý pár mikrofonů a vrátí hodnotu DOA s nejvyšším výkonem.

2.2 Platforma Picovoice

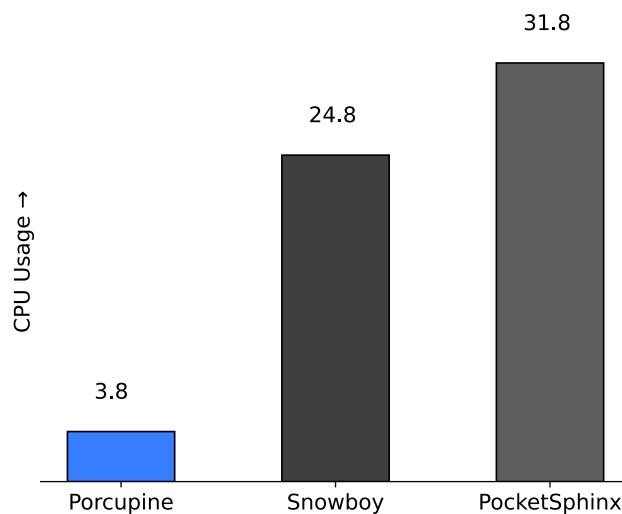
Pro přesné zpracování zvukových dat a zároveň pro rychlé, ale efektivní trénování zvukových konceptů byla zvolená platforma Picovoice¹. Picovoice je multiplatformní vývojářský software určený k vytváření hlasových produktů. Ve srovnání s populárními produkty pro rozpoznávání a zpracování řeči od velkých společností (např. Google, Amazon), které k analýze a práci s hlasem využívají Cloud, Picovoice se zaměřuje výhradně na on-device procesy [7]. Tato metoda umožňuje dosáhnout přesnějších výsledků a pracovat bez připojení k internetu. Platforma Picovoice má webový systém Picovoice Console, pomocí kterého je možné rychle natrénovat a otestovat hlasové koncepty, pro jejich další využití v KWS (Keyword Spotting - detekce klíčového slova), VAD (Voice Activity Detection - detekce hlasu) a dalších systémech.

2.2.1 Porcupine

Porcupine² je vysoce přesný a procesově nenáročný nástroj pro detekci klíčových slov, který rozpoznává jedinečné signály pro přechod softwaru z pasivního stavu na aktivní. Porcupine je jeden z nástrojů platformy Picovoice, který umožňuje vytvářet aplikace s možností neustálého poslechu hlasových signálů. Jedním z cílů bakalářské práce bylo zprovoznění potřebných technologií na low-cost zařízení, což Porcupine umožňuje díky své procesní nenáročnosti (viz Obrázek 2.2) a tomu, že je multiplatformní. Základní překážkou implementace mechanismů typu KWS je jejich závislost na masivním sběru dat pro trénování každého nového modelu. Tento nástroj společně s Picovoice má webové rozhraní, kde je možné snadno a

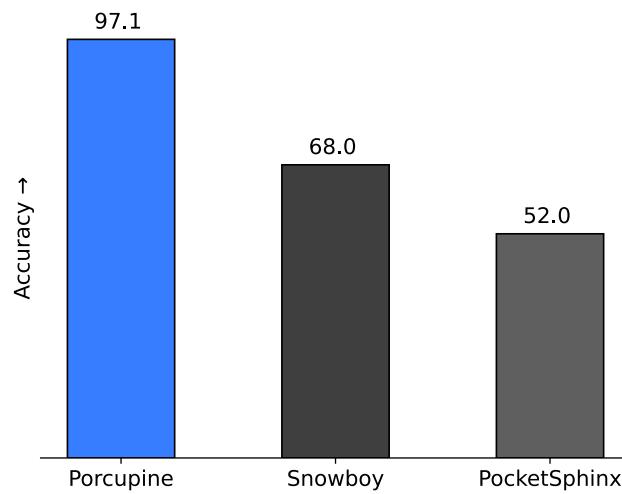
¹<https://picovoice.ai/docs/>

²<https://picovoice.ai/platform/porcupine/>



Obrázek 2.2: Využití CPU (single-core) Porcupine ve srovnání s jinými populárními nástroji [8, 9] pro detekci klíčového slova [10]

rychle natrénovat a otestovat vlastní klíčové slovo a z toho vytvořit vlastní model pro použití v dalším rozpoznávání. Takovým způsobem Porcupine eliminuje potřebu sběru dat pro každý nový model. Dalším důvodem pro výběr tohoto nástroje je jeho přesnost. Obrázek 2.3 zobrazuje přesnost nástrojů, když frekvence falešných poplachů je jednou za 10 hodin s šumem (10 dB SNR) a řečí na pozadí [10]:



Obrázek 2.3: Porovnání přesnosti detekce klíčového slova Porcupine s jinými nástroji [8, 9, 10]

- *Keyword (Wake-Word, Hot-Word, Keyphrase atd.)* – specifické slovo nebo fráze, která po vyslovení může aktivovat neaktivní zařízení, například: "Hey Siri", "OK Google" a tak dále.

2.3 Framework ROS

Robot Operating System³ (ROS) je open source framework spravovaný společností Open Robotics se sadou softwarových knihoven a nástrojů pro vytváření robotických aplikací. ROS poskytuje hardwarovou abstrakci, nízkoúrovňové ovládání zařízení, předávání zpráv mezi procesy, nabízí ovladače zařízení, knihovny, vizualizéry, správu balíčků a další funkce. Tento framework implementuje několik různých stylů komunikace, včetně RPC synchronní komunikace realizovatelnou přes služby (Services), asynchronního streamování dat přes téma (Topics) a ukládání dat na serveru (Parameter Server) používaného uzly (Nodes) za procesním běhu [11]. Mezi základní prvky ROS architektury patří:

- *Package (Balík)* – hlavní jednotka pro organizaci softwaru v ROS. Slouží jako strukturovaný kontejner pro organizaci a správu softwarových komponent nezbytných pro efektivní strukturování, sdílení kódu, dat a zdrojů v rámci ekosystému ROS [12].
- *Node (Uzel)* – nezávislý modul, který v softwarové architektuře zařízení vykonává určitou funkci nebo úkol. Tyto moduly mohou vzájemně komunikovat, aby dosáhly celkové funkcionality. ROS systém se obvykle skládá z velkého množství uzlů [12].
- *Message (Zpráva)* – jednoduchá datová struktura sestávající z typizovaných polí obsahujících standardní primitivní typy (integer, float, boolean, atd.). Uzly komunikují mezi sebou pomocí zpráv [12].
- *Topic (Téma)* – speciální kanál, prostřednictvím čehož uzly mohou publikovat a přijímat zprávy. Je to prostředek pro výměnu dat mezi uzly, který jim umožňuje vzájemnou interakci a spolupráci v ROS systému [12].
- *Services (Služby)* – speciální typ komunikace využívající téma, který umožňuje uzlům provádět vzdálené operace a požadavky. Služby jsou založeny na modelu požadavek-odpověď. Jeden uzel odešle požadavek (request) na provedení určité operace a jiný uzel tento požadavek splní a odešle zpět odpověď (reply) [12].

³<https://www.ros.org/>

- *Actions (Akce)* – komunikační model pro provedení dlouhotrvajících vzdálených příkazů a požadavků, má podobný typ komunikace jako model *Services*. Tento typ komunikace umožňuje sledovat průběh požadavků, získat konečný výsledek a v případě potřeby požadavek zrušit před jeho dokončením. Pro tyto všechny účely slouží balíček *actionlib* [13].

Lze také zdůraznit hlavní přednosti ROS systému, které jsou popsány na oficiálních webových stránkách [11], jmenovitě:

- *Jazyková nezávislost*: framework ROS lze snadno implementovat do jakéhokoli moderního programovacího jazyka, například: Python, C++, Java atd.
- *Snadné testování*: ROS má vestavěný framework pro jednotkové/integrační testování s názvem *rostest*, který usnadňuje vytváření a odstraňování testovacích přípravků.
- *Škálovatelnost*: ROS je vhodný pro velké systémy a velké vývojové procesy.

2.4 Tkinter

V určitých situacích může být velmi obtížné stanovit správnost výpočtů nebo popsat princip fungování zařízení pomocí pouze čistých dat. Aby bylo snazší identifikovat chyby nebo vysvětlit některé z jevů, vytváří se vizuální model, kopírující skutečné chování určitého zařízení. Pro tyto účely v bakalářské práci byl zvolen Tkinter⁴ framework. Tkinter je vestavěný modul jazyka Python, který se používá k vytváření aplikací s grafickým uživatelským rozhraním (GUI). Framework je open-source vydaný pod Python licencí. Tento nástroj má jednoduchou strukturu vytváření vizuálních prvků a snadno se s ním pracuje, proto Tkinter je jeden z nejčastěji používaných modulů pro vytváření GUI aplikací v Pythonu. Rozhraní Tkinter frameworku je založeno na multiplatformní sadě nástrojů Tk⁵, která byla původně navržen pro Tool Command Language⁶ (Tcl) [14, 15].

- *Graphical User Interface (GUI)* – forma uživatelského rozhraní, která umožňuje uživatelům komunikovat s počítačem prostřednictvím vizuálních ukazatelů (ikony, okna, tlačítka atd.).

Widgety jsou hlavními prvky GUI aplikace ve frameworku. Pomocí widgetů, které jsou součástí sady nástrojů Tk, Tkinter poskytuje uživatelům jednoduchý způsob

⁴<https://docs.python.org/3/library/tkinter.html>

⁵[https://en.wikipedia.org/wiki/Tk_\(software\)](https://en.wikipedia.org/wiki/Tk_(software))

⁶<https://www.tcl.tk/>

vytváření elementů grafického uživatelského rozhraní. V aplikaci lze widgety Tk použít ke konstrukci tlačítek, textových boxů, datových polí atd. Po vytvoření tyto prvky lze propojit nebo interagovat s funkcemi, metodami, datovými objekty nebo dokonce s jinými widgety [14, 15].

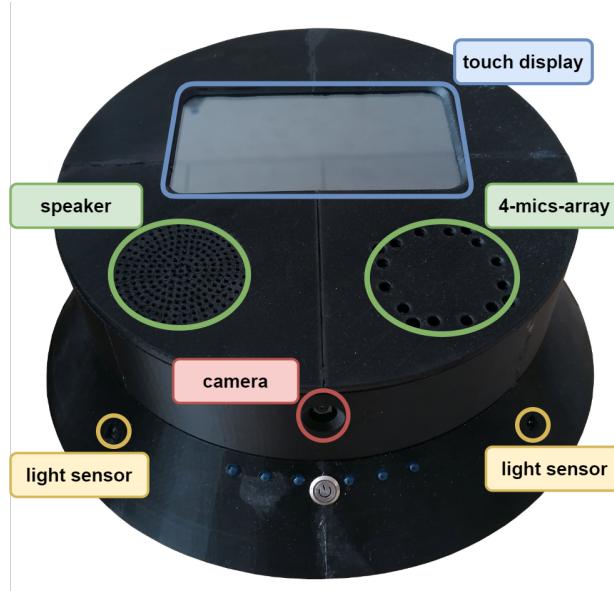
Vlastní metody a jejich aplikace

3

V této části bakalářské práce budou podrobně popsány metody použité k dosažení postavených cílů, příklady vlastních nápadů a vylepšení pro jejich zefektivnění, grafická simulace pro testování a znázornění výstupů metod a jejich konečná implementace na fyzickém zařízení.

3.1 Robotická entita

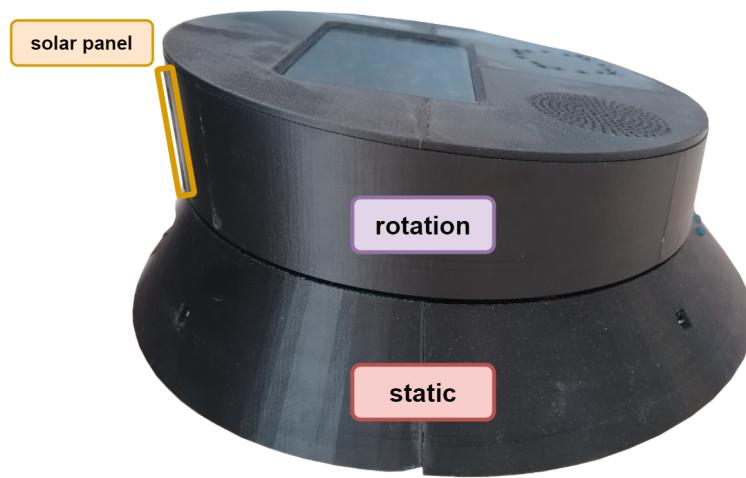
Hlavní myšlenkou práce bylo to, aby všechny použité technologie a metody byly implementovány a vyhodnoceny na cílové robotické entitě v reálných podmínkách. K tomuto účelu na katedře kybernetiky Západočeské univerzity v Plzni ve spolupráci bylo vyvinuto unikátní fyzická zařízení s názvem *Robot.v1*.



Obrázek 3.1: Podrobný přehled konstrukce Robot.v1 z přední strany

3. Vlastní metody a jejich aplikace

Robot.v1 je multimodální nízkonákladová fyzická platforma kulatého tvaru, která byla vytisknuta na 3D tiskárně. Toto zařízení bylo vyvinuto s cílem poskytnout cenné efektivní řešení pro testování a aplikace ve vědeckých úlohách zaměřených na asistenci, přirozenou komunikaci, rozpoznávání atd. Rozpočet na celou platformu byl stanoven na cca 10 000 korun.

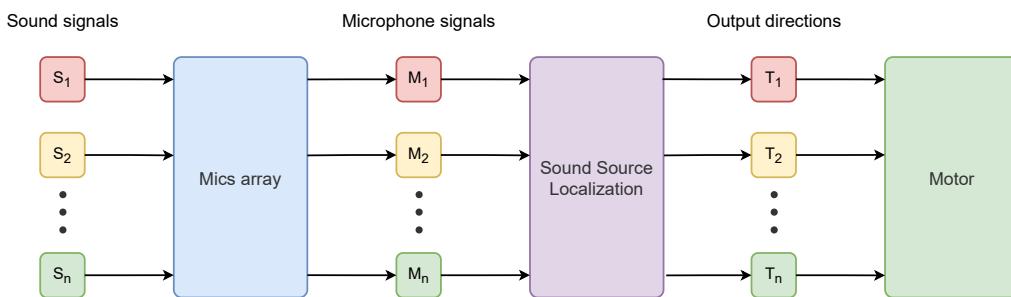


Obrázek 3.2: Přehled konstrukce Robot.v1 z boku

Na obrázkách 3.1, 3.2 je znázorněna detailní konfigurace konstrukce robotické entity. Jak můžeme vidět na obrázku 3.2, základní konstrukce robota se skládá ze statické spodní části a horního rotačního prvku. Robot se také skládá z mnoha dalších součástí, které umožňují zařízení provádět určité činnosti. Patří k nim kamera poskytující robotovi vizuální informace, reproduktor umožňující komunikaci s uživatelem, displej pro ovládání nastavení robota, světelné senzory a solární panel pro efektivní nabíjení zařízení, krokový motor umožňující otáčení horní části a také vysoce výkonné mikrofoni pole pro vnímání a lokalizaci zdroje zvuku. Výpočetní úlohy se provádějí na počítači Raspberry Pi 4B, sloužící jako základní procesorová jednotka. Softwarová implementace *Robot.v1* se opírá o systém ROS (Robot Operating System), který slouží jako hlavní framework pro integraci a koordinaci jednotlivých úloh a zajišťuje stabilní zpracování.

3.2 Detekce směru a polohy řečníka v prostoru

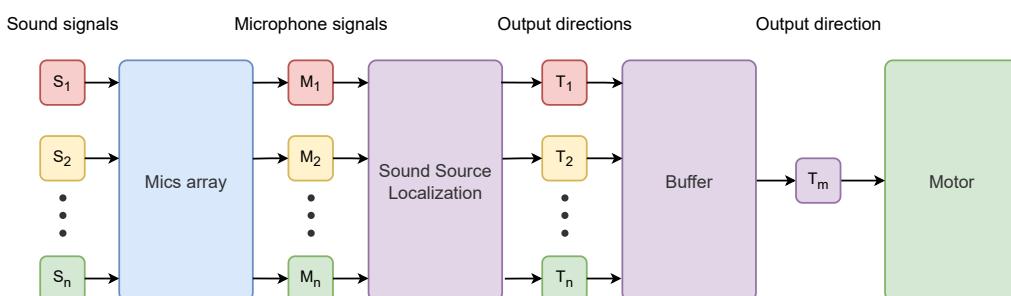
Základní princip lokalizace zdroje zvuku funguje tak, že jeden po sobě jdoucí vstupní zvukový signál nám dává jeden po sobě jdoucí výstup (viz Obrázek 3.3), který označuje relativní směr vstupního zvukového signálu. Tento princip znamená, že každý výstup má přímý vztah ke vstupům a nepodléhá zpracování nebo filtraci chybných zvukových signálů. To může způsobit, že chybné signály (šum, cizí zvuky atd.) ovlivní určení polohy zdroje zvuku a v konečném důsledku můžeme dosáhnout chybných výsledků. Vzhledem k tomu, že vztah mezi vstupem a výstupem je 1:1, ovlivňuje to také množství výstupních dat, která se přenášejí do robota. To může způsobit, že robot bude provádět časté a zbytečné otáčky chybým směrem.



Obrázek 3.3: Princip nalezení DOA bez filtrování vstupního signálu

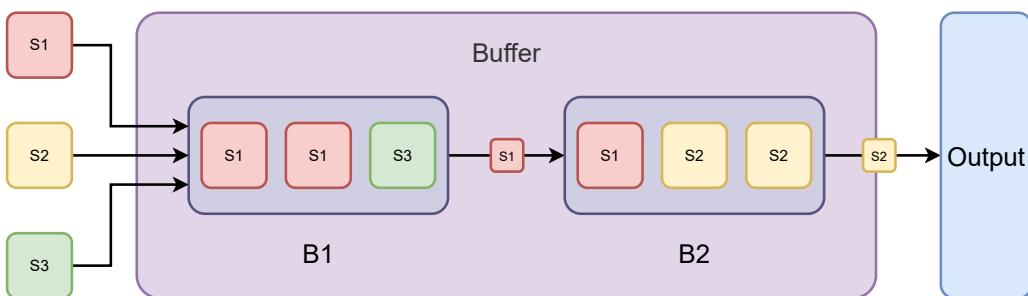
3.2.1 Filtrace vstupních zvukových signálů

Aby se minimalizovala chyba při určování polohy zdroje zvuku, bylo rozhodnuto použít jednoduchý *Buffer* (viz Obrázek 3.4), který by tento problém vyřešil. Použití Buffru také snižuje počet výsledných DOA, které jsou pak prostřednictvím systému ROS předány robotické entitě, aby se otočila daným směrem.



Obrázek 3.4: Diagram vlivu komponenty Buffer na vstupní a výstupní data

Buffer funguje tak, že tato komponenta se skládá ze dvou a případně více částí (na Obrázku 3.5 pojmenovaných B_1, B_2). Tyto buňky jsou sekvenční a každá z nich může uchovávat určitý lichý počet informací (na obr. 3.5 jsou to maximálně tři). Předpokládejme, že S_1, S_2, S_3 jsou tři různé zdroje zvuku postupně přijímané polom mikrofonů v určitém časovém intervalu. Tato data se nejprve vloží do buňky B_1 , která shromažduje informace, dokud nedosáhne své maximální kapacity. Poté detekuje signál, který je ve větším množství, a přesune jej do buňky B_2 (na obr. 3.5 signál S_1). V dalším kroku se buňka B_1 zcela vyčistí a proces se opakuje, dokud se buňka B_2 zcela nenaplní. Princip plnění a vymazávání buněk je pro každou součástku stejný, jen se tyto manipulace provádějí postupně od začátku ke konci. Jakmile buňka B_2 nebo poslední buňka dosáhne maxima, určuje se signál ve větším množství, který bude výsledkem Buffer komponenty (na obr. 3.5 signál S_2). Je třeba poznamenat, že mohou nastat situace, kdy buňky obsahují stejný počet signálů, v takovém případě se předává poslední signál.



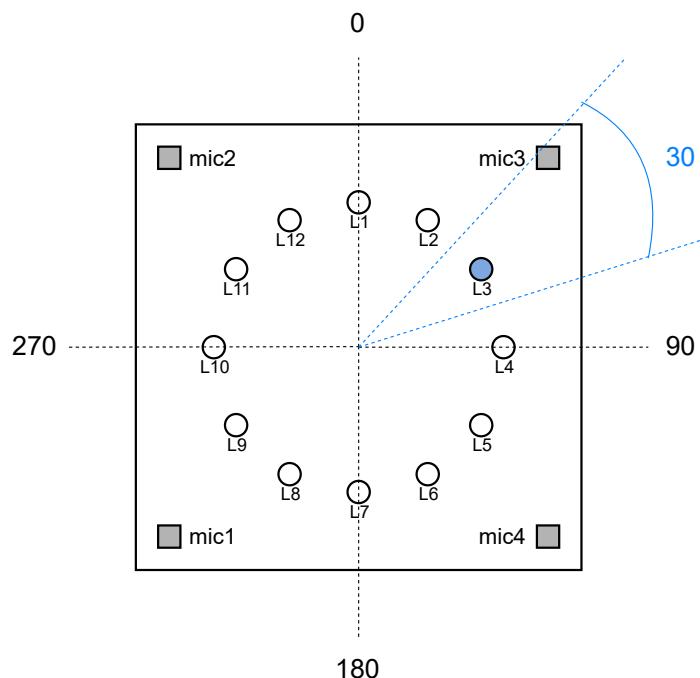
Obrázek 3.5: Detailní přehled komponenty Buffer

Tento filtrační systém lze vylepšit a přizpůsobit přidáním buněk a/nebo zvýšením jejich maximální kapacity.

3.2.2 Indikace směru zvuku v reálném čase

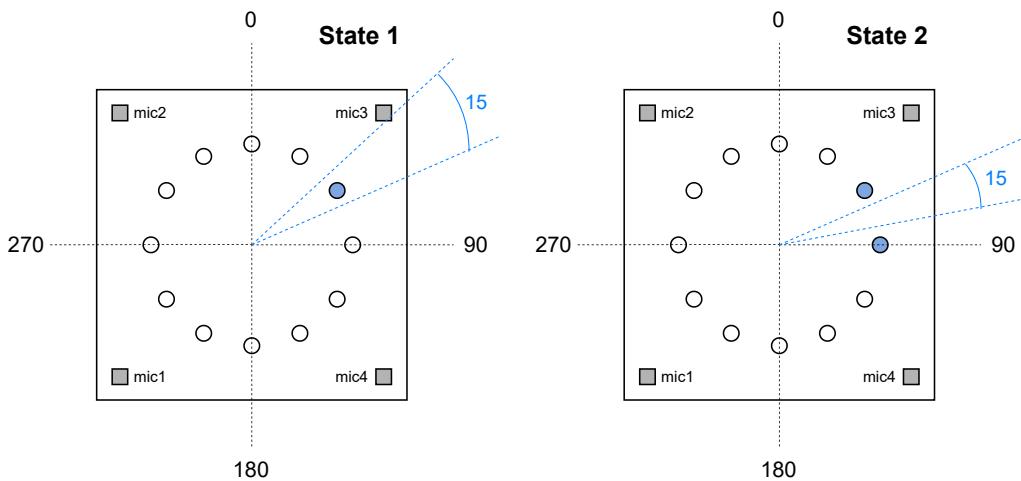
K zachycení zvukových signálů a pomocí s lokalizací směru zvuku, také sloužilo mikrofonní pole ReSpeaker 4-mic array. Toto pole čtyř mikrofonů má integrovaný LED kroužek s 12 programovatelnými LED diodami. Pomocí tohoto kroužku je možné v reálném čase ukazovat, ze kterého směru přicházejí zvukové signály.

Ve dvourozměrném stavu je oblast zachycení zvuku 360 stupňů. To znamená, že každá dioda je schopna indikovat přibližný směr v rozsahu 30 stupňů (viz Obrázek 3.6). Pro zmenšení tohoto rozsahu byl vynalezen princip s využitím přilehlých diod. Tento princip umožnil snížit rozsah relativního směru zvuku na dvojnásobek a ve výsledku činí 15 stupňů (viz Obrázek 3.7).



Obrázek 3.6: Detailní přehled LED kroužku mikrofonního pole

Použití nového principu pro zmenšení oblasti zachycení zvukových signálů mělo vliv na vznik jednoho dodatečného stavu (obr. 3.7). Stav 1 (State 1) ukazuje původní stav při použití jedné diody pouze s menším rozsahem, Stav 2 (State 2) ukazuje nový stav při použití dvou diod.



Obrázek 3.7: Dva stavy LED indikace směru zvuku

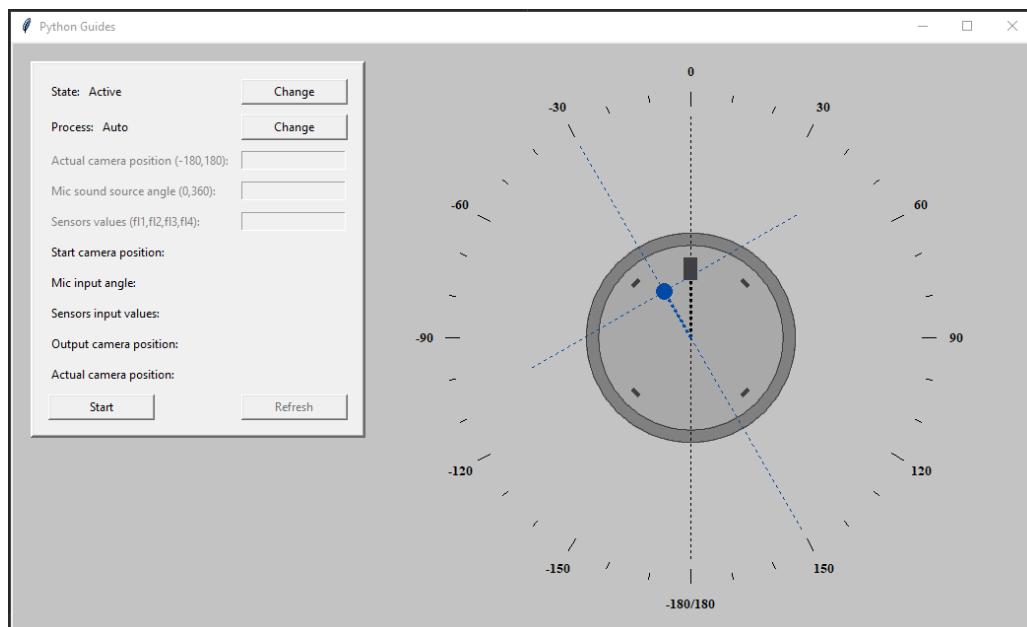
3.3 Grafická vizualizace a modelování chování cílového zařízení

S využitím jazyka Python a Tkinter frameworku byla vytvořena grafická vizualizace kopírující chování a funkce robotické entity popsané v bakalářské práci. Cílem vytvoření grafické vizualizace bylo:

- Vizuální demonstrace chování a funkcionality robota při určitých vstupních podmínkách.
- Vytvoření prostředí pro testování a realizace experimentů pomocí různých scénářů bez použití fyzického zařízení.
- Vytvoření modelu, pomocí kterého by bylo možné optimalizovat funkčnost a identifikovat případné chyby ve výpočtech.

3.3.1 Přehled aplikace a popis funkcionality

Po spuštění aplikace se zobrazí hlavní okno (obrázek), kde se v levém horním rohu nachází sekce s nastavením a výstupními daty, a v pravé části aplikace se nachází grafická vizualizace robota ve výchozím stavu.



Obrázek 3.8: Přehled aplikace

3.4 Implementace technologie KWS

Bibliografie

1. GRONDIN, Francois; MICHAUD, Francois. *Lightweight and Optimized Sound Source Localization and Tracking Methods for Open and Closed Microphone Array Configurations*. 2018. Dostupné z arXiv: 1812.00115 [eess.AS].
2. HAHMANN, Manuel; FERNANDEZ-GRANDE, Efren; GUNAWAN, Henrry; GERSTOFT, Peter. Sound source localization using multiple ad hoc distributed microphone arrays. *JASA Express Letters*. 2022, roč. 2, č. 7, s. 074801. ISSN 2691-1191. Dostupné z DOI: 10.1121/10.0011811.
3. *ReSpeaker 4-Mic Array for Raspberry Pi | Seeed Studio Wiki* — [wiki.seeedstudio.com \[https://wiki.seeedstudio.com/ReSpeaker_4_Mic_Array_for_Raspberry_Pi/\]](https://wiki.seeedstudio.com/ReSpeaker_4_Mic_Array_for_Raspberry_Pi/). [B.r.]. [Accessed: 09-10-2023].
4. *123-3D.co.uk - 3D-printers | kits | parts | filament* — [123-3d.co.uk \[https://www.123-3d.co.uk/123-3D-NEMA17-stepper-motor-1-8-degrees-per-step-47mm-long-5-0-kg-cm-SL42S247A-i2210-t12883.html\]](https://www.123-3d.co.uk/123-3D-NEMA17-stepper-motor-1-8-degrees-per-step-47mm-long-5-0-kg-cm-SL42S247A-i2210-t12883.html). [B.r.]. [Accessed: 09-10-2023].
5. *TSL2591 - High Dynamic Range Digital Light Sensor* — [botland.store \[https://botland.store/sensors-of-light-and-color/18233-tsl2591-high-dynamic-range-digital-light-sensor-stemma-qtqwiic-adafruit01980--5904422308131.html\]](https://botland.store/sensors-of-light-and-color/18233-tsl2591-high-dynamic-range-digital-light-sensor-stemma-qtqwiic-adafruit01980--5904422308131.html). [B.r.]. [Accessed: 09-10-2023].
6. GRONDIN, François et al. ODAS: Open embeddeD Audition System. *Frontiers in Robotics and AI*. 2022, roč. 9. ISSN 2296-9144. Dostupné z DOI: 10.3389/frobt.2022.854444.
7. *On-device Voice Recognition Intro - Picovoice Docs* — [picovoice.ai \[https://picovoice.ai/docs/\]](https://picovoice.ai/docs/). [B.r.]. [Accessed: 12-10-2023].
8. *GitHub - seasalt-ai/snowboy: DNN based hotword and wake word detection toolkit (model generation included)* — [github.com \[https://github.com/seasalt-ai/snowboy\]](https://github.com/seasalt-ai/snowboy). [B.r.]. [Accessed: 20-10-2023].
9. *GitHub - cmusphinx/pocketsphinx: A small speech recognizer* — [github.com \[https://github.com/cmusphinx/pocketsphinx\]](https://github.com/cmusphinx/pocketsphinx). [B.r.]. [Accessed: 20-10-2023].

Bibliografie

10. *Wake Word Detection Engine Benchmark - Picovoice Docs* — picovoice.ai [<https://picovoice.ai/docs/benchmark/wake-word/>]. [B.r.]. [Accessed: 16-10-2023].
11. *ROS/Introduction - ROS Wiki* — wiki.ros.org [<http://wiki.ros.org/ROS/Introduction>]. [B.r.]. [Accessed: 20-10-2023].
12. *ROS/Concepts - ROS Wiki* — wiki.ros.org [<http://wiki.ros.org/ROS/Concepts>]. [B.r.]. [Accessed: 20-10-2023].
13. *actionlib - ROS Wiki* — wiki.ros.org [<http://wiki.ros.org/actionlib>]. [B.r.]. [Accessed 23-10-2023].
14. M, Remi. *What is Tkinter used for and how to install this Python Framework?* — activestate.com [<https://www.activestate.com/resources/quick-reads/what-is-tkinter-used-for-and-how-to-install-it/>]. [B.r.]. [Accessed: 24-10-2023].
15. *Introduction to Tkinter - GeeksforGeeks* — geeksforgeeks.org [<https://www.geeksforgeeks.org/introduction-to-tkinter/>]. [B.r.]. [Accessed: 24-10-2023].

Seznam obrázků

1.1	Přehled mikrofonu ReSpeaker 4-Mic Array použitého v práci [3]	6
1.2	ReSpeaker 4-Mic Array mikrofon propojený s Raspberry Pi 4B [3]	6
1.3	Krokový motor NEMA17 [4]	7
1.4	Světelný senzor TSL2591 [5]	8
2.1	ODAS schéma zpracování příchozího zvuku [6]	10
2.2	Využití CPU (single-core) Porcupine ve srovnání s jinými populárními nástroji [8, 9] pro detekci klíčového slova [10]	12
2.3	Porovnání přesnosti detekce klíčového slova Porcupine s jinými nástroji [8, 9, 10]	12
3.1	Podrobný přehled konstrukce Robot.v1 z přední strany	17
3.2	Přehled konstrukce Robot.v1 z boku	18
3.3	Princip nalezení DOA bez filtrování vstupního signálu	19
3.4	Diagram vlivu komponenty Buffer na vstupní a výstupní data	19
3.5	Detailní přehled komponenty Buffer	20
3.6	Detailní přehled LED kroužku mikrofonního pole	21
3.7	Dva stavy LED indikace směru zvuku	21
3.8	Přehled aplikace	22

