# 语音识别

#### 基础

## 分帧:

一段语音往往持续数秒到几个小时。但是人说一句话的时候,一个词持续的时间往往比较短,仅仅有零点秒,词由音素组成。因此每个音素持续的时间更短。

分帧的目标是: 获取短时平稳特征。在这个很短的时间内, 音素是一个音素, 而不能包含多个音素。一般设置为 25ms

### 帧移:

音素总有会转移的时候, 因此总有一个 25ms 的帧会包含从一个音素到另外一个音素的转移。 所以每隔 10ms 取一帧。

### 目标函数

Y是输入的音频信号

w是输出的词序列

$$\widehat{\mathbf{w}} = \underset{\mathbf{w}}{\text{arg max}} \{ P(\mathbf{w}|\mathbf{Y}) \}$$

使用贝叶斯公式

公式变换如下:
$$\hat{\mathbf{w}} = \underset{\mathbf{w}}{\operatorname{arg max}} \{P(\mathbf{w}|\mathbf{Y})\} = \underset{\mathbf{w}}{\operatorname{arg max}} \{\frac{p(\mathbf{Y}|\mathbf{w})P(\mathbf{w})}{P(\mathbf{Y})}\} = \underset{\mathbf{w}}{\operatorname{arg max}} \{p(\mathbf{Y}|\mathbf{w})P(\mathbf{w})\}$$

w是一系列的词,词由音素序列Q构成

$$p(\mathbf{Y}|\mathbf{w}) = \sum_{\mathbf{Q}} p(\mathbf{Y}|\mathbf{Q}) P(\mathbf{Q}|\mathbf{w})$$

单词 wl 发音为 q(wl)的序列的概率

$$P(\mathbf{Q}|\mathbf{w}) = \prod_{l=1}^{L} P(\mathbf{q}^{(w_l)}|w_l)$$

#### 单音子模型

一个音素的实际发音,与左右相邻或相近的音素无关。缺点是:这个假设不符合实际,实际发音往往会有协同发音的现象

### 三音子模型

speak 这个英文单词在词典中对应的发音序列为 [s p i: k], 而第二个音素[p]的发音因为其左临音素[s]而发生浊化,实际应被读为[b];

get down 发音序列为 [get daun],实际发音时, [t]因为其后续音素为[d] 所以产生吞音, 出现不发音的情况。

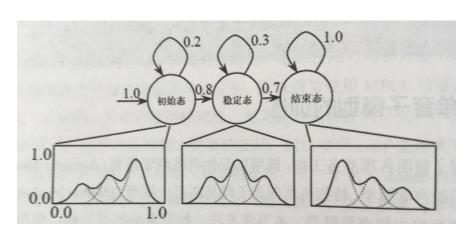
oh my god. [d]因为处于句子末尾而被吞音

### hmm 三状态

一个单音素,或者一个三音子,就是一个 hmm。一个 hmm 一般会设 3 个隐状态,但是也有会设 2 个隐状态和 5 个隐状态的,但是常用的就是这 3 个隐状态。这三个隐状态如何理解:

按照传统的 hmm 来说,观测序列已知,来做解码的时候,往往使用维特比算法,求得最优的隐状态序列。对语音来说输入的是帧序列,而一个音素往往是由多个帧才能组合完成。因此就有了某些帧被解码为初始隐状态,有些帧被解码为稳定态隐状态,有些是结束态隐状态。如此态、稳定态、结束态、分别对应一个混合意斯模型。混合意斯模型里面的积余数可以自

初始态、稳定态、结束态 分别对应一个混合高斯模型,混合高斯模型里面的超参数可以自 定义



$$AmScore(t, i) = logP(o_t|s_i)$$

$$\log P(o_t|s_i) = \log \sum_{m=1}^{M} \frac{c_{i,m} \exp(-\frac{1}{2}(o_t - \boldsymbol{\mu}_{i,m})^T (\boldsymbol{\Sigma}_{i,m}^{-1})(o_t - \boldsymbol{\mu}_{i,m}))}{(2\pi)^{D/2} |\boldsymbol{\Sigma}_{i,m}|^{1/2}}$$

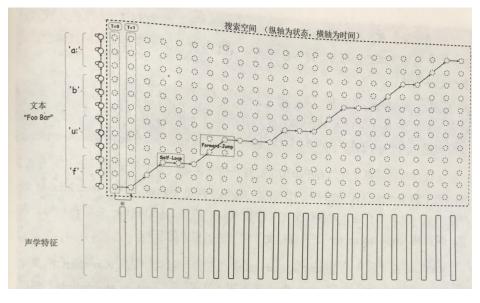
为了降低模型参数量,通常协方差矩阵为对角阵

$$\Sigma_{i,m} = \mathrm{diag}(\sigma_{i,m})$$

### 单音子 gmm-hmm 解码

思考:假如训练好了一个gmm-hmm模型来做语音识别,最终的识别结果应该是什么样子的?

如下图所示:



输入的是每一帧的特征,最终的解码是一条路径。

每一个音素都是由一个三个状态的 hmm 模型表示,每一帧都会被解码成某个音素对应的某个隐状态。

self-loop:一个 hmm 中的三个隐状态,自己往自己跳转。

例子:

o1 o2 o3 帧序列被解码为:

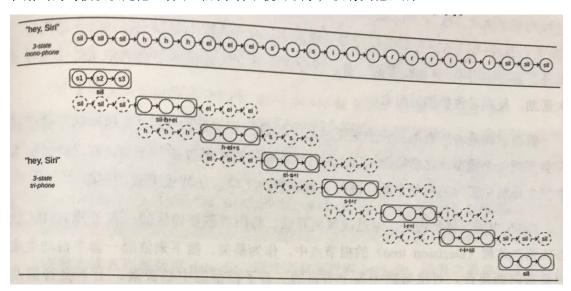
f-稳定态 f-稳定态 f-稳定态

这就是 self-loop

forward-loop:由一个音素的结束态转移到另外一个音素的开始态

### 三音子 gmm-hmm 解码

相对于单音子, 多音子更符合现实中的特点 在解码的时候仅仅是把三音子当成单音子就可以了, 没有其他区别



#### 参数爆炸问题:

对英文来说,有 40 个单音子,如果做成 3 音子,则会产生 40\*40\*40=64000 个三音子。模型训练起来速度慢,并且需要大量的数据。因此会采用对三音子进行聚类,同一类的三音子共享参数。

### gmm-hmm 训练

传统的 gmm-hmm 训练通过 EM 算法求解

而 kaldi 里面的 gmm-hmm 采用维特比训练进行训练(仅仅是提速了,效果没有打折扣,待更新)

### 三音子聚类裁剪

一个三音子 hmm 模型可以表示为: {L}-{C}+{R}.{S}

其中 L: 三音子模型的左上文

C: 三音子模型的中音素

R: 三音子模型的右下文

S: hmm 模型的三个状态 {S}={1,2,3}

40\*40\*40\*3 个 hmm 状态需要建模, 需要构建这么多个高斯混合模型。40\*40\*40 个 hmm 模型需要建模。

### 解码器