資工所碩一 R07922009 丁國騰

### 原始結果

# 最佳結果

最佳結果是以 10 個 Gaussian Mixture model,16 個 states 的 HMM,以及前兩個循環 10 次,最後一個循環 20次的 training iterations 跑出的

#### 執行環境

執行環境為 NTU CSIE 的工作站,詳細的環境如下:

OS: 5.0.7-arch1-1-ARCH gcc: gcc version 8.3.0

### 相關程式修改

- lib/mix2\_10.hed: 增加 GMM 的數量至 10
- lib/proto: 增加 HMM 的狀態數至 16
- 03\_training.sh: 增加訓練次數至每個循環 10 次,最後一次循環 20 次
- 04\_testing.sh: 修改讓其會寫入一檔案 total\_result,讓他保留之前的 result 紀錄而不致在執行00\_clean\_all.sh後遺失紀錄

### 訓練策略

1. 增加訓練次數

從初始的 3 次開始,嘗試過 $10 \times 20 \times 30 \times 40 \times 50$ 次、頭兩個循環進行 10 次調整,最後一個進行 20 次調整、頭兩次循環進行 50 次調整,最後一個循環進行 100 次調整

最後發現頭兩個循環的訓練次數 10 次的表現最好,但在做其他實驗時發現 10-20 的表現會更好,所以之後使用 10-20 的訓練次數策略

### 2. 增加 Guassian Mixture 的個數

對 liN~jiou 增加他們的 GMM 個數,因為我判斷 silence model 的預設 GMM 個數 (3) 已足夠

從初始的 3 個 GMM 開始,嘗試過  $4\sim12$  的數量,發現 10 個 GMM 的表現會最好

#### 3. 增加 HMM 中的狀態數

增加 HMM 的 state 數量代表為音素分類出更多的前後文關係

從初始的 5 個 state 開始,嘗試 6 ~ 18 個 state,訓練效果以 16 個 state 為最好

# 發現

- 一開始固定 GMM 和 HMM 的 state 數目,發現單純以 10 次 iteration 的表現最好,不過在嘗試不同 HMM state 數後發現 10-20 的 iteration 訓練策略表現會更好 (96.26 -> 97.18)
- 另外也發現如果以 default 的參數下,將 HMM state 增加至 17 個以上,HTK 會跳出警示訊息

# 相關實驗結果

• 將 GMM 的數量固定在 3, HMM 的 state 數固定在 5

iterations	3-5 (default)	10	20	30	40	50	50-100	10-20
Acc	74.34	77.96	75.83	77.10	77.22	77.22	77.04	75.89

• 將訓練次數固定在 10 次, GMM 的數量固定在 3

HMM states	5 (default)	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
													96.78	96.26
													(with	(with
													bad	bad
Acc	77.96	82.74	88.95	91.48	92.23	94.02	95.17	95.74	96.43	96.49	96.49	96.72	data or	data or
													over	over
													pruning	pruning
													warning)	warning)

• 將訓練次數固定在 10-20 次, GMM 的數量固定在 3

HMM states	5 (default)	16	17
Acc	75.89	97.18	97.24((with bad data or over pruning warning))

• 將訓練次數固定在 10-20 次, HMM 的 state 數固定在 16

_	GMMs	3 (default)	4	5	6	7	8	9	10	11	12	_
_	Acc	97.18	97.70	97.87	97.87	97.99	97.81	97.76	98.04	97.99	97.70	-