#### Rejtett Markov Modell

# A Rejtett Markov Modell használata beszédfelismerésben

Készítette Feldhoffer Gergely felhasználva Fodróczi Zoltán előadásanyagát

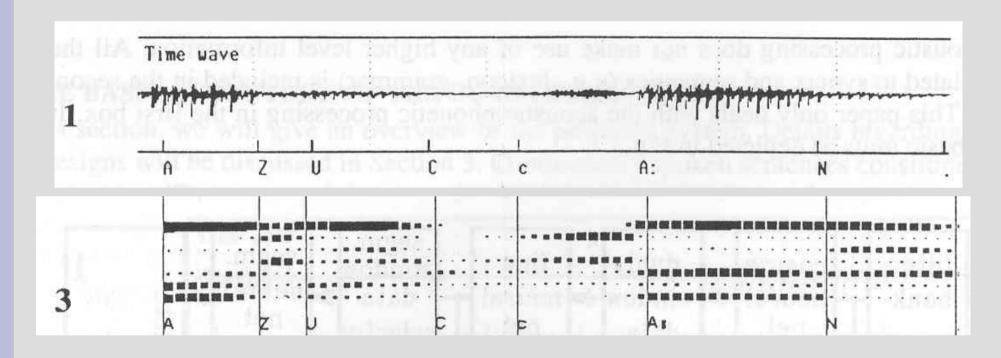
#### Áttekintés

- "hagyományos" Markov Modell
- Beszédfelismerésbeli szerep
- Rejtett Markov Modell
- Módszerek
- Értékelés

#### Miről is van szó

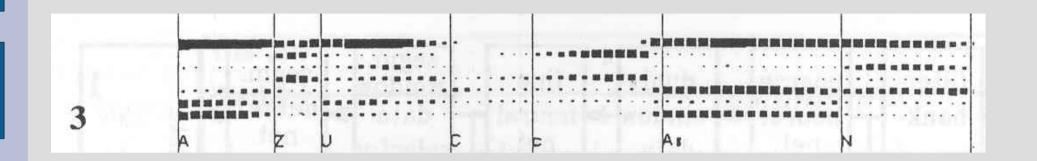
- Beszédfelismerő módszerek
  - Izolált, kötött szótáras
    - DTW
    - ...
  - Folyamatos
    - Neuronhálós megoldások
    - HMM megoldások
      - ...
- Statisztikai alapok

#### Példa folyamatos feldolgozásra

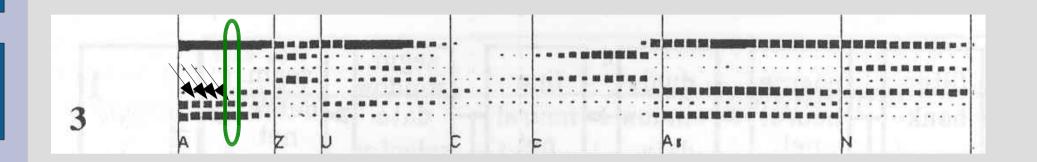


Jellegvektor (Feature vector): olyan jellemzők, amik minden keretre kiszámítva alkalmasak felismerésre, szegmentálásra. A fenti képen a kockák méretét egy jellegvektor adja meg.

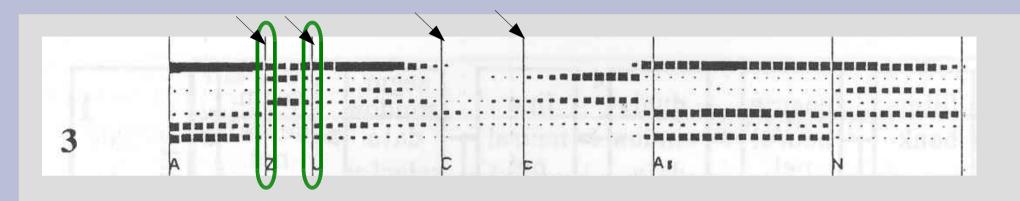
- Célok:
  - szegmentálás
  - fonéma azonosítás
  - szóhatár döntések
- Bemenet: jellegvektorok
- Nehézségek:
  - bizonytalan, zajjal terhelt bemenet
  - sok hasonló fonéma, hasonulások, kiejtésbeli változatosság
  - szóhatáron nincs szünet, ismerni kell a nyelvet



- Jellegvektorok
- Szegmentálás
- Fonéma kiválasztása
- Szóhatárok

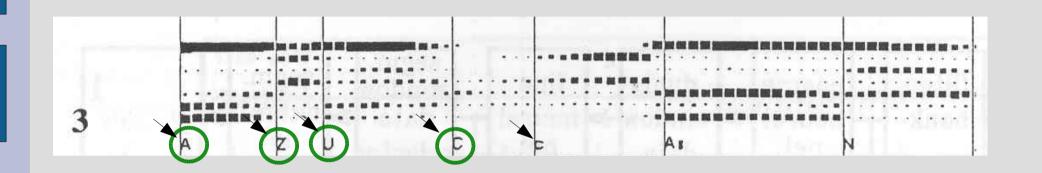


- Jellegvektorok
- Szegmentálás
- Fonéma kiválasztása
- Szóhatárok



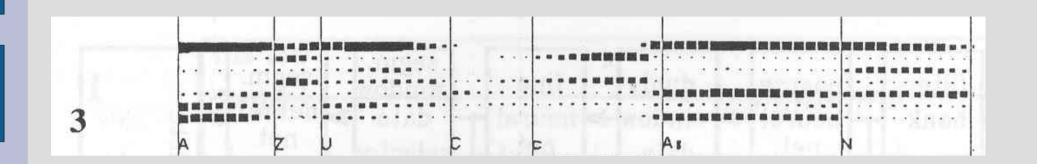
- Jellegvektorok
- Szegmentálás
- Fonéma kiválasztása
- Szóhatárok

Szemre is látható

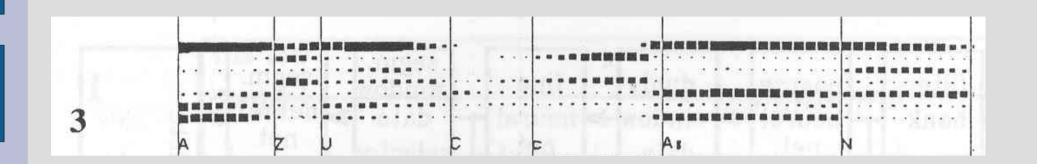


- Jellegvektorok
- Szegmentálás
- Fonéma kiválasztása
- Szóhatárok

Szemre kevéssé látható



- Jellegvektorok
- Szegmentálás
- Fonéma kiválasztása
  - Fonéma jelöltek pontozása:
    - jellegvektorok
    - statisztika
  - Statisztika és szótár alapján választás
- Szóhatárok



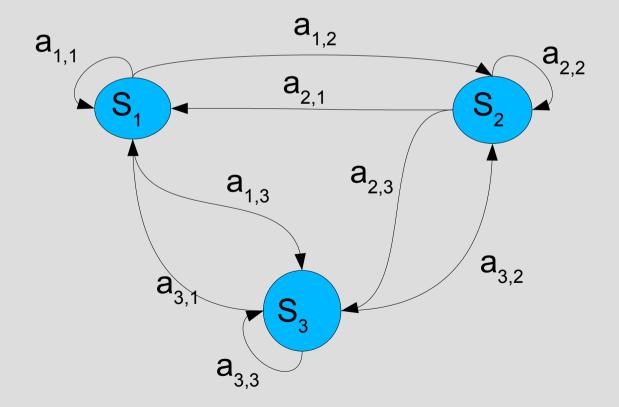
- Jellegvektorok
- Szegmentálás
- Fonéma kiválasztása
  - Fonéma jelöltek pontozása:
    - jellegvektorok
    - statisztika
  - Statisztika és szótár alapján választás
- Szóhatárok



**HMM** 

#### **Markov Modell**

Állapotok, állapotátmenetek



#### Markov Modell példa: időjárás

- Állapotok: S={S1:Napos, S2:Borult, S3:Esős}
- Állapotátmenetek:

$$A = \{a_{i,j}\} = \begin{vmatrix} 0.4 & 0.3 & 0.3 \\ 0.2 & 0.6 & 0.2 \\ 0.1 & 0.1 & 0.8 \end{vmatrix}$$

- Kérdés: adott állapot-sorozat valószínűsége
- PI: Mi az esélye, hogy egy Napos állapot után {Napos, Esős} sorozat következzen?

#### Markov Modell példa: időjárás

- Állapotok: S={S1:Napos, S2:Borult, S3:Esős}
- Állapotátmenetek:

$$A = \{a_{i,j}\} = \begin{vmatrix} 0.4 & 0.3 & 0.3 \\ 0.2 & 0.6 & 0.2 \\ 0.1 & 0.1 & 0.8 \end{vmatrix}$$

•

- Kérdés: adott állapot-sorozat valószínűsége
- PI: Mi az esélye, hogy egy Napos állapot után {Napos, Esős} sorozat következzen?
- $P({S1,S1,S3}|S1)=1*a_{1,1}*a_{1,3}=1*0.8*0.3=0.24$

#### Markov Modell Beszédfelismerésben

- Az állapotokat a fonémáknak feleltetjük meg
- Az állapotátmenetek ismertek:
- Nagy adatbázisokból kinyerhető az A mátrix
- Állapotok?

#### Markov Modell Beszédfelismerésben

- Az állapotokat a fonémáknak feleltetjük meg
- Az állapotátmenetek ismertek:
- Nagy adatbázisokból kinyerhető az A mátrix
- Állapotok?
- Sajnos éppen az állapotok bizonytalanok
- Megfigyelésekre hagyatkozhatunk csak
- Viszont vannak megfigyelt sorozataink!

### A Rejtett Markov Modell (HMM)

- Minden állapothoz hozzárendelhető a lehetséges megfigyelések valószínűsége
- e<sub>si</sub>(x): x megfigyelés valószínűsége az i állapotban
- Ismerjük az állapotátmeneti valószínűségeket: Az A mátrix
- Keressük az állapotok sorozatát megfigyelések sorozata alapján

### A Rejtett Markov Modell (HMM) Példa

- Egy oktató többféle állapotban lehet:
   S1:jókedvű, S2:közömbös, S3:ideges
- A házifeladat feladásában befolyásolja ez az állapot, de nem határozza meg teljesen

0.3

A házifeladat lehet O1:könnyű, O2:félórás,

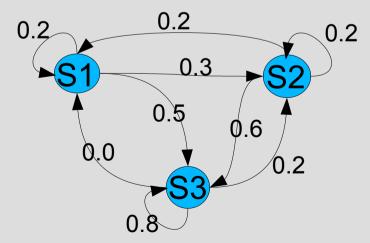
O3:többórás

• 
$$e_{s1} = \{0.7, 0.2, 0.1\}$$

- $e_{s2} = \{0.3, 0.4, 0.3\}$
- $e_{s3} = \{0.0, 0.1, 0.9\}$
- Tudjuk:milyen házifeladatot adott egy hétig

### A Rejtett Markov Modell (HMM) Példa

- Megfigyelések: {O1, O3, O1, O2, O3}
- Keressük a legvalószínűbb állapot-sorozatot
- Megoldás: Viterbi algoritmus
  - halmozott valószínűségek
  - utolsó állapot
  - visszakövetkeztetés



Jókedvű Közömbös Ideges

Könnyű	Többórás	Könnyű	Félórás	Többórás
0,7/3				
0,3/3				
0,0/3				

Az első oszlopba kerülnek azok a valószínűségek, amik kezdetben érvényesek. Feltételezve egyenletes eloszlást, a megfigyelések valószínűségeit elosztjuk az állapotok számával (a későbbiekben ennél okosabban is lehet csinálni, például külön kezelni a kezdőállapotok valószínűségeit)

Jókedvű Közömbös Ideges

Könnyű	Többórás	Könnyű	Félórás	Többórás
0.233	?			
0.100				
0.000				

A következő oszlopba már az állapotátmenet valószínűségeket is bele kell számolni.

$$V_{2,l} = e_l(O3) * max_k \{V_{1,k} * a_{k,l}\}$$

$$V_{2,S1} = e_{S1}(O3)*max\{ V_{1,1}*a_{1,1}, V_{1,2}*a_{2,1}, V_{1,3}*a_{3,1} \}$$

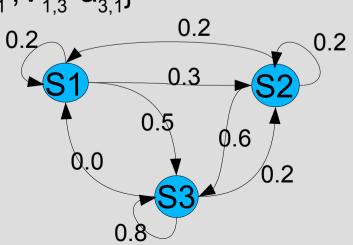
$$V_{2.S1}=0,1*max{0.233*0.2=0.0466}$$

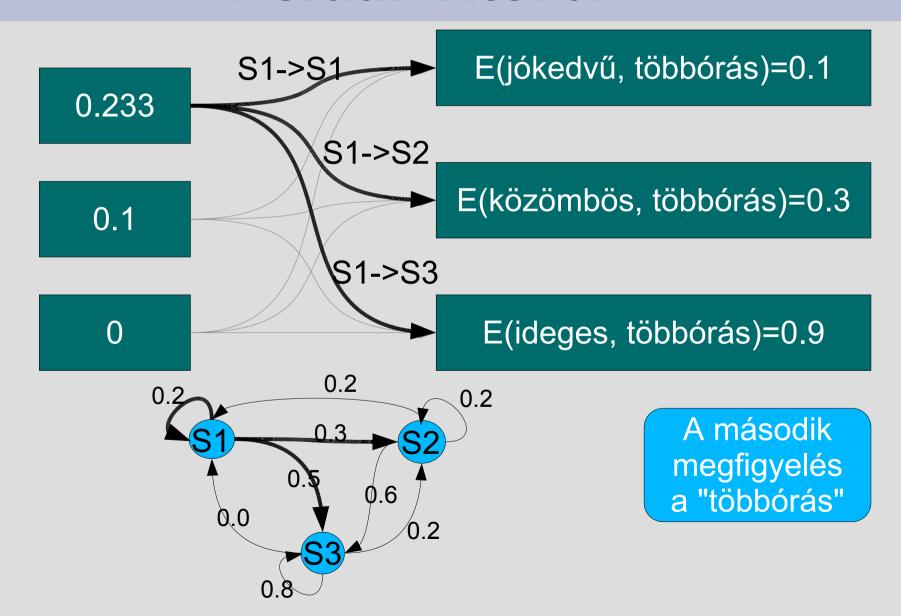
$$V_{2S1} = 0.00466$$

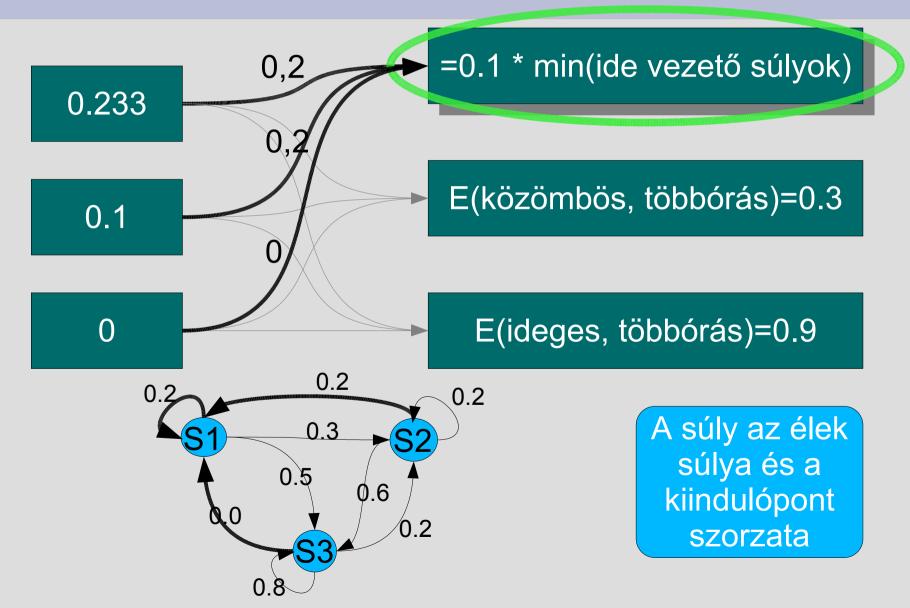
$$e_{s1} = \{0.7, 0.2, 0.1\}$$

$$e_{s2} = \{0.3, 0.4, 0.3\}$$

$$e_{S3} = \{0.0, 0.1, 0.9\}$$







Jókedvű Közömbös Ideges

Könnyű	Többórás	Könnyű	Félórás	Többórás
0.233	0.00466			
0.100				
0.000				

A következő oszlopba már az állapotátmenet valószínűségeket is bele kell számolni.

$$V_{2,l} = e_l(O3) * max_k \{V_{1,k} * a_{k,l}\}$$

$$V_{2,S1} = e_{S1}(O3)*max\{V_{1,1}*a_{1,1}, V_{1,2}*a_{2,1}, V_{1,3}*a_{3,1}\}$$

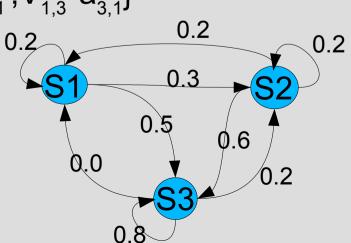
$$V_{2S1} = 0.1*max{ 0.233*0.2=0.0466,}$$

$$V_{2S1} = 0.00466$$

$$e_{s1} = \{0.7, 0.2, 0.1\}$$

$$e_{s2} = \{0.3, 0.4, 0.3\}$$

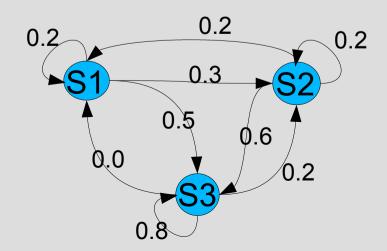
$$e_{s3} = \{0.0, 0.1, 0.9\}$$



Jókedvű Közömbös Ideges

Könnyű	Többórás	Könnyű	Félórás	Többórás
0.233	0.00466			
0.100	0.0207			
0.000	0.105			

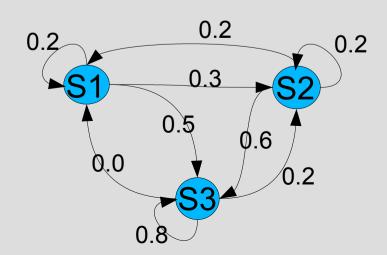
Minden értékhez megjegyezzük, hogy a maximális valószínűség melyik állapot felől következett



Jókedvű Közömbös Ideges

Könnyű	Többórás	Könnyű	Félórás	Többórás
0.233	0.00466	0.00294	0.000252	0.0000108
0.100	0.0207 🗡	0.0063	0.000504	0.0000324
0.000	0.105	0.000	0.000378	0.0002721

Végigszámoljuk az egész táblát

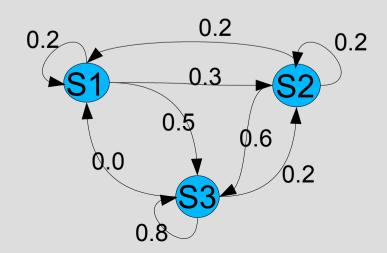


Jókedvű Közömbös Ideges

Könnyű	Többórás	Könnyű	Félórás	Többórás
0.233	0.00466	0.00294	0.000252	0.0000108
0.100	0.0207	0.0063 🗳	0.000504	0.0000324
0.000	0.105	0.000	0.000378	0.0002721

Kiválasztjuk a maximumot az utolsó állapotban.

A halmozott valószínűségek közül a maximálisat választva egy egész sorozatot választunk

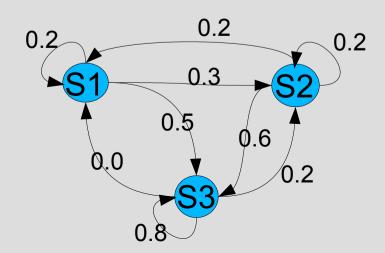


Jókedvű Közömbös Ideges

Könnyű	Többórás	Könnyű	Félórás	Többórás
0.233	0.00466	0.00294	0.000252	0.0000108
0.100	0.0207 🗡	0.0063	0.000504	0.0000324
0.000	0.105	0.000	0.000378	0.0002721

Így a maximális választások útján visszafelé haladva a teljes állapot-sorozat visszakövetkeztethető.

Az eredmény: {S1,S3,S2,S3,S3}



Jókedvű Közömbös Ideges

Könnyű	Többórás	Könnyű	Félórás	Többórás
0.233	0.00466	0.00294	0.000252	0.0000108
0.100	0.0207 🖊	0.0063 4	0.000504	<b>)</b> .0000324
0.000	0.105	0.000	0.000378	0.0002721

#### Megjegyzés:

Látható, hogy vannak olyan értékek, amik helyben maximálisak, mégsem képezik részét a végeredményben kapott útnak. A naiv, egyértelműen hozzárendelő elv szerint is, a jelzett valószínűség szerint is az S2 lett volna a nyerő, de a teljes folyamatban ez már nem igaz.

#### Viterbi algoritmus C++ nyelven

```
for (int i=1;i<0.size();i++) {
    for (int j=0;j<a.size();j++) {
        maxv=0;
        for (int k=0;k<3;k++)
        {
            tmp=v[k][i-1]*a[k][j];
            if (maxv<tmp) {maxv=tmp; max=k;}
        }
        v[j][i]=maxv*e[j][o[i]];
    }
}</pre>
```

Ahol a az A mátrix, o a megfigyelések sorozata, e az állapothoz tartozó megfigyelés-valószínűségek mátrixa, v a Viterbi táblázat.

### Összefoglalás

- A HMM jól leírja a beszédfolyamatokat
- Megfigyelés bármilyen jellegvektor lehet
- Állapotoknak a fonémákat nevezzük ki
  - Az optimális állapotsorozat feladatára a Viterbi algoritmus a megoldás
- A módszer a dinamikus idővetemítéshez hasonlóan egy valószínűséghalmozás, és egy visszafelé haladó optimális út keresés
- Dinamikus programozás
- Kitekintés: Viterbi eredetileg jelátvitel hibajavítására találta ki az algoritmust

### Más HMM algoritmusok

- Az előrefelé következtetés
- A kérdés: egy bizonyos megfigyeléssorozatnak mi a valószínűsége
- A megoldás: HMM-Forward algoritmus
- Az előző táblázathoz hasonló, de maximumkiválasztás helyett összegzés: minden lehetőséget összegzünk, nem legjobbat keresünk
- $f_{S,i}=e_S(O)\Sigma_k(f_{k,i-1}*a_{k,S})$

#### Forward algoritmus

Jókedvű Közömbös Ideges

Könnyű	Többórás	Könnyű	Félórás	Többórás
0.233	?			
0.100				
0.000				

Az első oszlop ugyanúgy megy, mint a Viterbinél, majd  $f_{s,i}=e_s(O)\Sigma_k(f_{k,i-1}*a_{k,s})$ 

A következő oszlop mindegyikére ki kell számolni a lehetséges útvonalakhoz tartozó valószínűségek összegét:

(0.233\*0.2+0.1\*0.2+0.00\*0.5)=0,066

Majd ezt megszorozni a megfigyelés valószínűségével:

0,1\*0,066=0,0066

#### Forward algoritmus

Jókedvű Közömbös Ideges

Könnyű	Többórás	Könnyű	Félórás	Többórás
0.233	0.0066	0.004713	0.000658	0.000043
0.100	0.027	0.01176	0.001506	0.000206
0.000	0.159	0.000	0.000941	0.001787

Kiszámítjuk az összegeket.

A végeredmény az utolsó oszlop összege: 0,002036 Ez tehát az a valószínűség, ami egyenletes eloszlás szerinti kezdőállapot mellett a fenti megfigyelés-sorozathoz tartozik

# Forward algoritmus C++ nyelven

```
for (int i=1;i<0.size();i++) {
    for (int j=0;j<a.size();j++) {
        sum=0;
        for (int k=0;k<3;k++)
            sum +=f[k][i-1]*a[k][j];
        f[j][i]=sum*e[j][o[i]];
    }
}</pre>
```

Ahol az a rákövetkezési mátrix, az e a megfigyelések valószínűsége, o a megfigyelések sorozata, f a Forward mátrixa.

#### Paraméterek becslése

- Ahhoz, hogy egy HMM sikeresen működjön beszédfelismerési, vagy egyéb rendszerekben, az A és E mátrixok pontos becslése szükséges.
- Ezeket az értékeket adatbázisok tartalmából ki lehet számítani megközelítőleg
- A megoldás a statisztika, azon belül is a maximum likelihood módszer.

#### Paraméterek naív becslése

- Az A mátrix elemeinek becslése:
- Legyen T<sub>i,j</sub> az adatbázisban található i→j átmenetek száma.
- $a_{i,j} = T_{i,j} / (\Sigma_k T_{i,k})$
- Így igaz lesz, hogy  $\Sigma_k a_{i,k} = 1$  minden i-re

### Paraméterek naív becslése

- Az E mátrix elemeinek becslése:
- Legyen O<sub>i,j</sub> az adatbázisban található j megfigyelések száma, amik i állapotban fordultak elő.
- $e_{i,j} = O_{i,j} / (\Sigma_k O_{i,k})$
- Így igaz lesz, hogy Σ<sub>k</sub>e<sub>i,k</sub>=1 minden i-re

#### Paraméterek becslése

- A naív becslés sajnos nem optimális
- Az optimális paraméterek megadására analitikus megoldás nem ismert
- Közelítő módszerrel pontosabb:
- Baum-Welch algoritmus

### Baum – Welch algoritmus

- Jelölje V a Viterbi algoritmus táblázatát, és F a Forward algoritmusét.
- V(i,j) illetve F(i,j) az i-edik megfigyelés j állapothoz tartozó valószínűsége
- Jelentse Mod=(A,E) egy modell minden paraméterét, ezt szeretnénk optimalizálni
- Végül jelentse O a megfigyelések sorozatát
- A BW algoritmus már 3 dimenziós táblával dolgozik
- Jelentse BW(t,i,j) =  $P(S_t = S_i \& S_{t+1} = S_j | O,Mod)$

### Baum – Welch algoritmus

- BW(t,i,j) = P( $S_t = S_i \& S_{t+1} = S_i | O,Mod$ )
- $BW(t,i,j) = P(S_t = S_i \& S_{t+1} = S_j \& O | Mod) / P(O|Mod)$
- A levezetést nem fejtjük ki, ami fontos:
- Ez a valószínűség kifejezhető a Viterbi és a Forward algoritmusok táblázataival
- Ennek alapján egy iteratív módszerrel egyre jobb Mod modell adható

## Baum – Welch algoritmus

- Vegyük észre: Ha az A és E mátrixok változnak, más lesz a várható érték – ettől lesz az algoritmus iteratív
- Fixpont tétel: Ez egy kontrakció, tehát ha egy Mod paraméterállapota a fenti iteráció egy lépése ugyanezt a Mod paraméterállapotot adja, akkor az a keresett szélsőérték.

# Baum – Welch algoritmus Összefoglalás

- A naív becslés egy torzítatlan egylépéses iteráció a BW algoritmushoz képest
- A tanítás iteratív volta miatt a neuronhálózatos módszerekhez hasonlóan a tanítás sebessége a tanító adatbázis méretétől és jellegétől függ
- Statisztikai szemszög: Gauss eloszlások keverékét szeretnénk szeparált (ismert) Gauss eloszlások összegeként előállítani

### HMM: Értékelés

- Az állapot-sorozatok elemzésével a fonémák kinyerhetőek a beszédjelből
- Ez jóval erősebb eszköz a dinamikus idővetemítésnél, ami csak egész kifejezések felismerésére használható
- Tanítható
- Részben beszélőfüggetlen, a beszélőn főleg az E mátrix múlik
- A megfigyelések halmaza tetszőlegesen választható (pl spektrális információ és energia, egyéb akusztikus jegyek)

### Problémák

- Szegmentálás: ekvidisztáns időkeretek, vagy szegmentálási algoritmus?
- Egyforma keretek esetében sok múlik a keretek méretén. Ha a keret túl kicsi, az a<sub>i,i</sub> értékek túl nagyok lesznek.
- Szegmentálási algoritmus esetében az éles használatkor az adatbázistól eltérő körülmények között (más zaj, stb) elromolhat az A mátrix.

## Lehetőségek

- Hierarchikus HMM: fonémák szintje, szavak szintje, nyelvtani szint
- Adaptív HMM: a modell folyamatosan változik használat közben, fenntartva a modell lehetőségekhez mért optimalitását
- Másodrendű, sokadrendű HMM: az állapotátmenetek nem csak a megelőző, de a megelőző n mintától függnek.

## HTK (HMM Tool Kit)

- A HTK egy C/C++ könyvtár, ami hangfeldolgozó eljárásokat, és sok beszédfelismerésben hasznos algoritmust tartalmaz
- Többek között:
  - HMM
  - LPC, és egyéb előfeldolgozók
  - Nyelvi modell
  - Fájlformátumok
  - VQ

## HTK (HMM Tool Kit)

- Fájlformátumok:
  - Saját formátumok
  - Hangfájlok (WAV, AIFF, AU8 ..)
  - Tesztanyagok cimkézései (TIMIT, SCRIBE ..)
- HMM
  - Adatszerkezetek modellekhez, akár többedrendűekhez
  - Többféle tanítási módszer
  - Viterbi/Forward és egyéb kiértékelések
  - Adaptív HMM

## Egy HMM rendszer felépítése

