Semantic Parsing as Monolingual Machine Translation Software Projekt Sommersemester 2016

Stoyan Dimitrov – Nadja Heinzen Maximilian Lappé – Yoalli Rezepka García Marina Speranskaya – Ozan Yilmaz

> Ruprecht-Karls-Universität Heidelberg Institut für Computerlinguistik Betreuer: Prof. Dr. Stefan Riezler

Folien beinhalten Materialien von Carolin Haas

31.05.2016

1 Themenvorstellung

2 Projektverlauf

3 Organisatorisches

Themenvorstellung

- Thema: Semantic Parsing as Monolingual Machine Translation
 - Hauptziel
 - Baseline von Carolin Haas nachbauen und verbessern
 - NLMaps erweitern
 - SMT-Teil durch Neuronale Netze ersetzen



NLMaps Korpus

- von Carolin Haas zusammengestellt
- besteht aus 2380 Fragen über geografische Fakten
- Fragen können mit Hilfe der OpenStreetMap Datenbank beantwortet werden
- Jede Frage besitzt eine korrespondierende MRL (Machine Readable Language) Formel, welche auf Overpass basiert

Beispiel:

```
"Which hotels in Paris have wheelchair access?"
```

```
-> query(area(keyval('name','Paris')),
nwr(keyval('tourism','hotel'),keyval('wheelchair','yes')),findkey('name'))
```

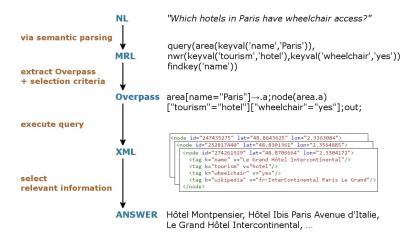
NLMaps Interface



- von Carolin Haas erstellt
- Benutzer können eine natürlichsprachliche Anfrage stellen, welche von dem System verarbeitet und schließlich beantwortet wird

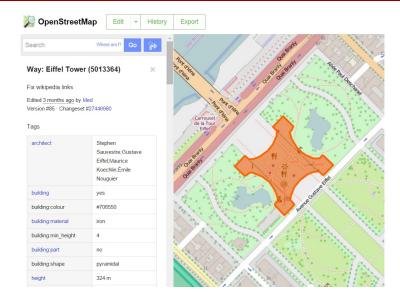
31.05.2016 <SPaMMT> SNMaxYMarO 5 / 12

Ablauf



31.05.2016 <SPaMMT> SNMaxYMarO 6 / 12

OpenStreetMap



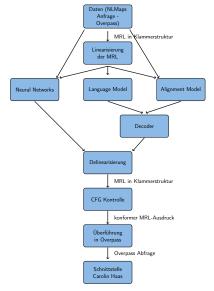
31.05.2016 <SPaMMT> SNMaxYMarO 7 / 12

Overpass

```
area[name="Paris"]->.a;way(area.a)[name="Tour Eiffel"];out;
<?xml version="1.0" encoding="UTF-8"?>
<osm version="0.6" generator="Overpass API">
<note>The data included in this document is from www.openstreetm
<meta osm base="2015-03-24T12:22:03Z" areas="2015-03-23T20:07:02</pre>
  <way id="5013364">
    <tag k="architect" v="Stephen Sauvestre;Gustave Eiffel;Mauri</pre>
    <tag k="building" v="ves"/>
    <tag k="building:colour" v="#706550"/>
    <tag k="building:material" v="iron"/>
    <tag k="building:min height" v="4"/>
    <tag k="building:part" v="no"/>
    <tag k="building:shape" v="pyramidal"/>
    <tag k="height" v="324 m"/>
    <tag k="image" v="http://upload.wikimedia.org/wikipedia/comm</pre>
    <tag k="importance" v="international"/>
    <tag k="layer" v="2"/>
    <tag k="man made" v="tower"/>
    <tag k="name" v="Tour Eiffel"/>
                  ...
```

31.05.2016 <SPaMMT> SNMaxYMarO 8 / 12

Projektverlauf

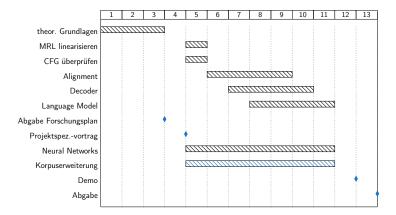


Arbeitsverteilung

Person	Aufgabe	Programm
Ozan	MRL linearisieren	eigenes Programm
Yoalli	CFG überprüfen	evtl. vorhandenes Programm
Nadja	Alignment	nltk.align
Ozan	Decoder	nltk.translate
Marina	Language Model	nltk.model.ngram
Max, Stoyan	Neural Networks	TensorFlow Seqto-Seq.
alle	Korpuserweiterung	Interface NLMaps

31.05.2016 <SPaMMT> SNMaxYMarO 10 / 12

Zeitplan



Quellen

Jacob Andreas, Andreas Vlachos und Stephen Clark. "Semantic Parsing as Machine Translation." In: ACL (2). 2013, S. 47–52.

Kyunghyun Cho u. a. "Learning Phrase Representations using RNN Encoder- Decoder for Statistical Machine Translation". In: CoRR abs/1406.1078 (2014). url: http://arxiv.org/abs/1406.1078.

Carolin Haas und Stefan Riezler. "A Corpus and Semantic Parser for Multilingual Natural Language Querying of OpenStreetMap". In: ().

https://t1.ftcdn.net/jpg/00/69/46/42/240_F_69464288_ SyWbOA5zDkntO6pTCAtapSDlkzK4qsm9.jpg

31.05.2016 <SPaMMT> SNMaxYMarO 12 / 12