口语对话系统

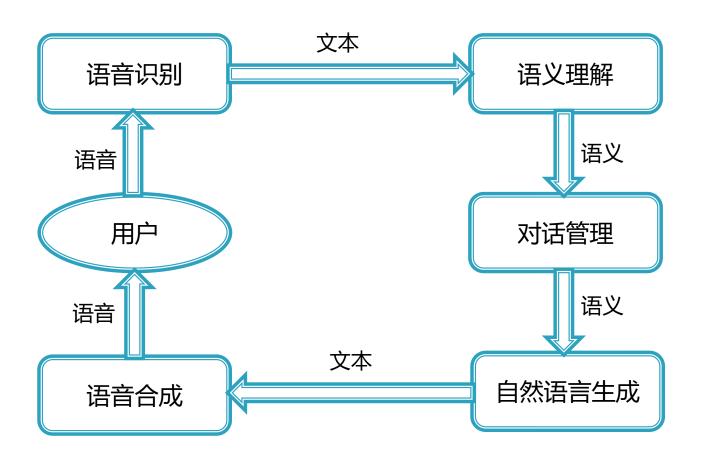
洪青阳 副教授

厦门大学信息科学与技术学院 qyhong@xmu.edu.cn

纲要

- 口语对话系统主要模块
- ▶ 语义理解模块
- 对话管理模块
- ▶ 面向服务机器人的口语对话系统
- 人工智能与机器人

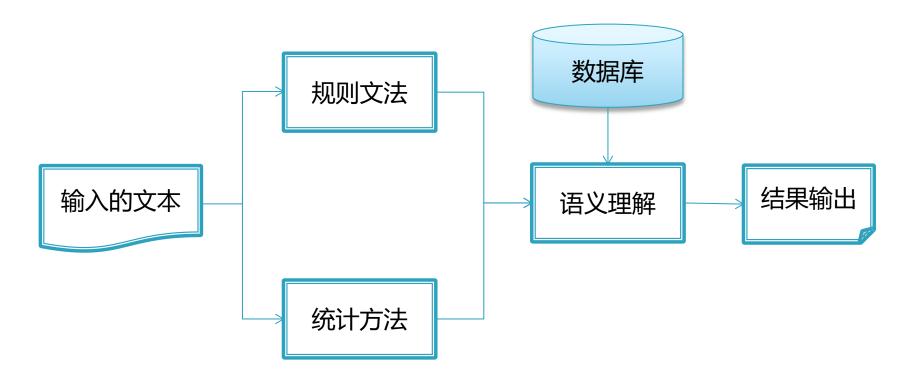
口语对话系统



主要模块

- ◆ 语音识别(ASR)
- ◆ 语义理解(NLU)
- ◆ 语音合成(TTS)
- ◆ 对话管理

语义理解模块



语义理解模块

规则文法模块

- 。正则文法匹配
- 。 有限状态词表匹配
- 基于Levenshtein编辑距离的模糊匹配

▶ 统计方法模块

- 用户意图分类模块
 - 最大熵分类器: 速度快, 要求数据多
 - 支持向量机分类器: 训练慢, 适用于数据稀疏
- 命名实体识别模块
 - 词表匹配
 - 条件随机场(CRF)

对话管理策略

- 基于有限状态机的对话策略
- 基于帧(槽)的对话策略
- 基于任务的对话策略

基于有限状态机的对话策略

- 用户和系统的交互过程是依照状态图进行的。
- ▶ 工作原理:

$$s(t+1) = \lambda(s(t), x(t))$$
$$y(t+1) = \mu(s(t), x(t))$$

给定状态集合S和输入集合X,如果当前状态是s(t)并且输入是x(t),那么通过映射,有限状态机的下一个状态为s(t+1),输出是y(t+1)。

这种方式适合流程确定的对话,在对话系统中系统 占主导地位。

基于帧(槽)的对话策略

- 无需定义状态的跳转关系,系统在对话过程中,遵循的原则是填写一张信息表格,但不必要严格按照表格内容填写。
- 对话的流程可能因用户的输入和当前的上下文不同 而不同。

电话订车票例子

S: 您好,这里是火车票订票系统,请问您需要什么帮助

?

U: 我要订一张去往上海的火车票。

S: 终点是上海,请问您从哪里出发呢?

U: 我明天下午2:00从厦门出发?

S: 您要预订明天下午两点从厦门出发到上海的火车票,请问您的身份证号码?

U: 123456789

S: 您的身份证号是123456789吗?

U: 是的。

S: 您的订单已生成,请您在明天下午1:00前持身份证到 火车站售票大厅领取火车票。

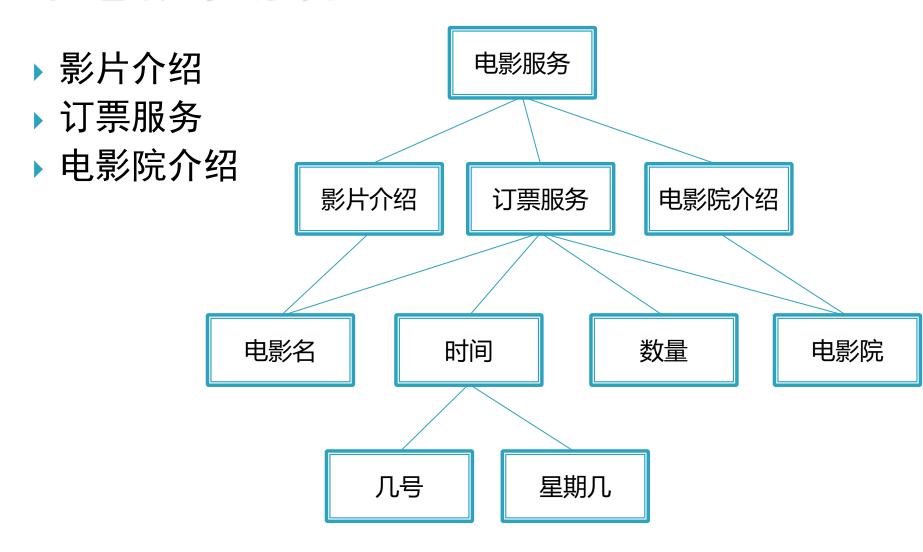
基于帧(槽)的对话策略

- 车票信息
 - 。起点:
 - 城市: 厦门
 - 日期: 2016年5月27日
 - 时间: 2:00 pm
 - 。终点:
 - 城市:上海

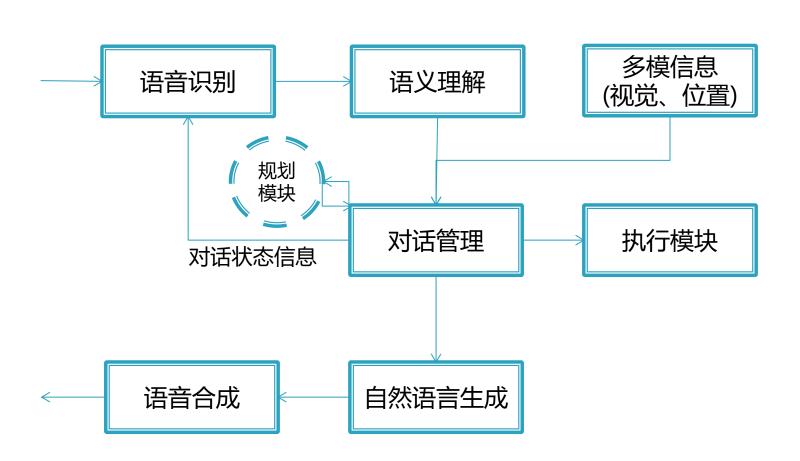
基于任务的对话策略

- 基于帧(槽)的对话可以看作是简单的基于任务的 对话管理。
- 基于任务的对话策略一般采用树状的任务结构图来 描述系统所能提供的服务。
- 根节点用来表示系统的服务领域,在根节点的下一层,可能会有多个节点,表示具体的任务节点。

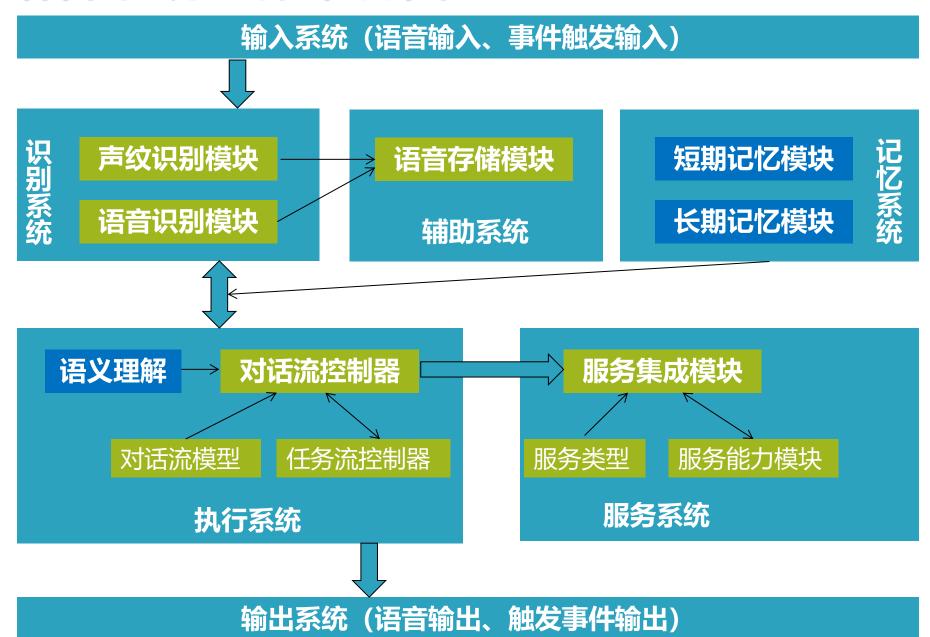
订电影票服务



面向服务机器人的口语对话系统



语音系统整体架构图



• 输入系统

输入系统支持多模态输入方式:

- 1、语音输入:机器人自动检索语音,当检索到有效语音后,触发执行命令
- 2、事件触发输入:通过触摸机器人某一部位,触发执行命令
- 3、移动端输入:通过移动端APP发出的指令来,触发执行命令

• 识别系统

识别系统包括声纹识别和语音识别

语音识别: 识别用户所说话中的内容

声纹识别: 识别用户角色(孩子、家长、老人),根据不同的角色进行有意识的引导,将角色带入系统设定好的服务上来。

声纹模型建立方式:

- 1) 产品使用初期,引导用户配合进行角色声纹模型注册
- 2) 通过对输入的语音进行分析,辨别出相对应的角色,进行建模

• 记忆系统

记忆系统分为: 短期记忆模块和长期记忆模块

短期记忆模块:记录用户最近一段时间内的对话内容等

长期记忆模块:记录用户相关的个人信息及历史偏好信息等

辅助系统

语音存储模块:存储用户过程中所有的语音数据,用于分析用户 行为习惯(在wifi条件下传输语音数据到服务器)

• 执行系统

执行系统将用户原始输入的信息解析为内部的语义表示,并且决定整个系统应该给用户反馈什么内容。

语义理解、会话流控制器和任务流控制器之间分工有异同又密切 合作

第一阶段:没有语义理解模块,通过简单的协议与会话流控制器和任务流控制器协同合作。

• 服务系统

服务功能有三个子部分: 服务类型模块, 服务能力模型和多服务集成模块

1、服务类型模块:记录了可供使用的各种服务的详细信息

2、服务能力模块:存储了哪些服务可以提供什么类型的服务等映射关系

3、服务集成模块:调用其他两个模块提供给用户最终的服务内容

输出系统

输出系统包括语音输出和动作指令输出

指令输出:将结果指令给机器人,由机器人来执行最后的任务

语音输出:结合TTS输出个性化语音

语音识别噪声干扰控制

- ▶ 噪声干扰:
 - 。周围人群的喧哗声
 - 机器人马达声和回答声
- ▶ 干扰控制:
 - 。回答时关闭识别模块
 - 。行走时关闭识别模块
 - 。麦克风阵列

多模信息输入

- ▶ 视觉信息
 - 。 人脸识别
 - 。视频检测
- ▶ 位置信息
 - 地图导航
 - 。路径规划
- ▶ 触摸信息
- ▶ APP控制

人工智能和机器人

- 比尔盖茨早在2007年2月就在《科学人》杂志预言:机器人学将成为下个热门领域,对工作、通信、学习与娱乐带来冲击,就像个人电脑过去30年来的影响一样。
- 人工智能和机器人产业是最有可能实现1万亿元产值的新兴行业。
- ▶智能机器人将走进千家万户。2035年,每5人拥有1台机器人。

智能机器人

















Thank you!

Any questions?