

Lösung zu Aufgabe 6

6.1 Jeder lineare Blockcode kann beschrieben werden durch

$$\mathbf{c} = \mathbf{u} \cdot \mathbf{G}$$

\mathbf{u} : Informationswort, k Stellen

\mathbf{c} : Codewort zu \mathbf{u} , n Stellen

\mathbf{G} : Generatormatrix, $k \times n$ - Matrix, k Zeilen, n Spalten

Jedes Informationswort korrespondiert eineindeutig zu einem Codewort. Die Anzahl von Zeilen der Generatormatrix ist die Anzahl der Informationswortstellen k , die Anzahl der Spalten ist gleich der Anzahl der Codewortstellen n .

$$\begin{aligned} \Rightarrow k &= 3 \\ \Rightarrow n &= 7 \\ \Rightarrow N &= 2^k = 2^3 = 8 \text{ Codewörter} \\ \text{Coderate} \Rightarrow R_c &= \frac{k}{n} = \frac{3}{7} = 0.43 \hat{=} \frac{\text{Anzahl von Informationsstellen}}{\text{Anzahl der Codewortstellen}} \end{aligned}$$

Mit dem Informationswort $\mathbf{u} = (u_0 \ u_1 \ u_2)$ folgt für die Vektor-Matrix-Multiplikation

$$\begin{aligned} \mathbf{c} &= \mathbf{u} \cdot \mathbf{G} \\ \mathbf{c} &= (u_0 \ u_1 \ u_2) \cdot \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 0 & 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} \\ &= u_0 \cdot \underbrace{(1 \ 1 \ 0 \ 1 \ 0 \ 0 \ 1)}_{\text{1. Zeile von G}} + \\ &\quad u_1 \cdot \underbrace{(1 \ 0 \ 1 \ 0 \ 0 \ 1 \ 1)}_{\text{2. Zeile von G}} + \\ &\quad u_2 \cdot \underbrace{(1 \ 1 \ 1 \ 0 \ 1 \ 0 \ 0)}_{\text{3. Zeile von G}} \end{aligned}$$

Es werden die binäre Summation und Multiplikation verwendet ($0+0=0$, $0+1=1$, $1+1=0$).

$$\begin{array}{l}
 \mathbf{u}_0 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \\
 \mathbf{u}_1 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \\
 \mathbf{u}_2 = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \\
 \mathbf{u}_3 = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} \\
 \mathbf{u}_4 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} \\
 \mathbf{u}_5 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \end{pmatrix} \\
 \mathbf{u}_6 = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \end{pmatrix} \\
 \mathbf{u}_7 = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}
 \end{array}
 \quad
 \begin{array}{l}
 \overbrace{\left(\begin{array}{ccccccc}
 1 & 1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 \\
 1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 & 1 \\
 1 & 1 & 1 & 0 & 1 & 0 & 0
 \end{array} \right)}^n = \mathbf{G} \\
 \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} = \mathbf{c}_0 \\
 \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 0 & 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} = \mathbf{c}_1 \\
 \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} = \mathbf{c}_2 \\
 \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 & 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} = \mathbf{c}_3 \\
 \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \mathbf{c}_4 \\
 \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 & 1 & 1 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \mathbf{c}_5 \\
 \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 & 1 & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} = \mathbf{c}_6 \\
 \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 1 & 1 & 1 & 0 \end{pmatrix} = \mathbf{c}_7
 \end{array}
 \quad
 \begin{array}{l}
 w_H(\mathbf{c}_i) \\
 0 \\
 4 \\
 4 \\
 4 \\
 4 \\
 4 \\
 4 \\
 4
 \end{array}
 \end{array}$$

Der vollständige Code ist durch alle Linearkombination der Zeilen von \mathbf{G} gegeben.

6.2 Die minimale Distanz d_{\min} des Codes ist die minimale Anzahl von Stellen, in denen sich zwei Codewörter unterscheiden. In der Vorlesung wurde hergeleitet, dass die minimale Distanz gleich dem minimalen Gewicht der Codewörter ist.

$$\begin{aligned}
 d_{\min} &= \min \{w_H(\mathbf{c}_i) \mid \mathbf{c}_i \neq \mathbf{0}\} \\
 &= 4
 \end{aligned}$$

⇒ Fehleranzahl in Codewörtern, die am Decoder erkannt werden können:

$$t_e = d_{\min} - 1 = 3$$

Fehleranzahl, die am Decoder korrigiert werden können:

$$t = \begin{cases} \frac{d_{\min}-2}{2} & d_{\min} \text{ ist gerade} \\ \frac{d_{\min}-1}{2} & d_{\min} \text{ ist ungerade} \end{cases}$$

Hier: d_{\min} ist gerade:

$$\Rightarrow t = \frac{d_{\min}-2}{2} = 1$$

6.3 „Jeder lineare Blockcode kann in einen äquivalenten systematischen Code transformiert werden.“

$$\begin{array}{l}
 \mathbf{G} \longrightarrow \mathbf{G}' \quad \mathbf{G}' = k \times n - \text{Matrix} \\
 \mathbf{c} \longrightarrow \mathbf{c}'
 \end{array}$$

Die Generatormatrix \mathbf{G}' des systematischen Codes hat folgende Struktur:

$$\mathbf{G}' = (\mathbf{I}_k : \mathbf{P}) \quad \begin{array}{l} \mathbf{I}_k : \text{Einheitsmatrix } (k \times k) \\ \mathbf{P} : \text{Prüfstellenmatrix } (k \times (n - k)) \end{array}$$

$$\mathbf{I}_3 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Die Zeilen von \mathbf{G}' werden durch Kombinationen von Zeilen von \mathbf{G} gebildet, so dass der erste Teil von \mathbf{G}' die Einheitsmatrix \mathbf{I}_k ergibt.

$$\begin{array}{l} (1. + 2. + 3.) \text{ Zeile von } \mathbf{G} \longrightarrow \\ (2. + 3.) \text{ Zeile von } \mathbf{G} \longrightarrow \\ (1. + 3.) \text{ Zeile von } \mathbf{G} \longrightarrow \end{array} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & \vdots & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & \vdots & 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & \vdots & 1 & 1 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \mathbf{G}'$$

Also folgt für die Prüfstellenmatrix \mathbf{P} :

$$\mathbf{P} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Die Codewörter des systematischen Codes erhält man durch die Gleichung

$$\mathbf{c}' = \mathbf{u} \cdot \mathbf{G}'$$

$$\mathbf{G}' = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & \vdots & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & \vdots & 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & \vdots & 1 & 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{array}{l} \mathbf{u}_a = (1 \ 0 \ 1) \quad \underbrace{(1 \ 0 \ 1 \ \vdots \ 0 \ 0 \ 1 \ 1)}_{=\mathbf{u}_a \quad \text{Paritätsstellen}} = \mathbf{c}'_a \\ \mathbf{u}_b = (0 \ 1 \ 1) \quad \underbrace{(0 \ 1 \ 1 \ \vdots \ 1 \ 0 \ 1 \ 0)}_{=\mathbf{u}_b \quad \text{Paritätsstellen}} = \mathbf{c}'_b \end{array}$$

6.4 Prüfmatrix: \mathbf{H}' wird zur Fehlererkennung und -korrektur genutzt.

Eigenschaft jeder Prüfmatrix \mathbf{H} :

$$\begin{array}{ll} \mathbf{c} \cdot \mathbf{H}^T = 0 & \text{falls } \mathbf{c} \text{ ein Codewort ist} \\ \mathbf{x} \cdot \mathbf{H}^T \neq 0 & \text{falls } \mathbf{x} \text{ kein Codewort ist} \end{array}$$

Konstruktion von \mathbf{H}' :

$$\mathbf{G}' = (\mathbf{I}_k : \mathbf{P}) \quad \text{Generatormatrix}$$

$$\mathbf{H}' = (\mathbf{P}^T : \mathbf{I}_{n-k}) \quad \text{Prüfmatrix}$$

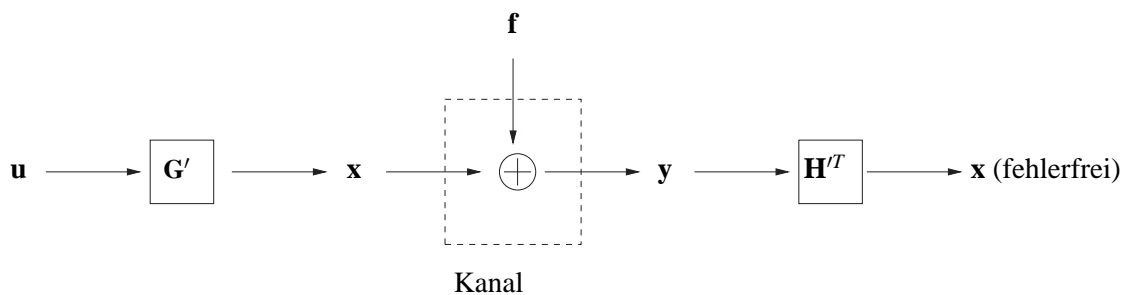
Mit der oben bestimmten Prüfstellenmatrix \mathbf{P} :

$$\mathbf{P} = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 0 & 1 \end{pmatrix} \longrightarrow \mathbf{P}^T = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \mathbf{H}' = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & : & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & : & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & : & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & : & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

\mathbf{H}' ist Prüfmatrix für Code \mathbf{c} und Code \mathbf{c}' und äquivalenten Codes (Codes mit dem gleichen Satz an Codewörtern) !

6.5 Übertragungsmodell:



$\Rightarrow \mathbf{y}$ ist Ausgangssignal des Kanals

$$\mathbf{y} = \begin{matrix} \mathbf{x} & + & \mathbf{f} \\ \uparrow & & \uparrow \\ \text{Codewort} & & \text{Fehlervektor} \end{matrix}$$

Syndromvektor:

$$\begin{aligned} \mathbf{s} &= \mathbf{y} \cdot \mathbf{H}'^T \\ &= (\mathbf{x} + \mathbf{f}) \cdot \mathbf{H}'^T \\ &= \underbrace{\mathbf{x} \cdot \mathbf{H}'^T}_0 + \mathbf{f} \cdot \mathbf{H}'^T = \mathbf{f} \cdot \mathbf{H}'^T \end{aligned}$$

\implies Syndromtabelle für Einzelfehler
 $\hat{=} \mathbf{f}$ hat nur eine "1"

Fehler an Positionsnr. 2 e.g. $\mathbf{f} = (0 \ 0 \ 1 \ 0 \ 0 \ 0 \ 0)$
 $\implies \mathbf{s} = \mathbf{f} \cdot \mathbf{H}'^T$
 $= (1 \ 1 \ 0 \ 1)$
 $\hat{=} \text{dritte Spalte von } \mathbf{H}'$

Fehler an Positionsnr.	Syndrom \mathbf{s}
0	1 1 1 0
1	0 1 1 1
2	1 1 0 1
3	1 0 0 0
4	0 1 0 0
5	0 0 1 0
6	0 0 0 1
kein Fehler	0 0 0 0

6.6 Empfangswort \mathbf{y} (vielleicht fehlerbehaftet)

Schritt 1: Berechne Syndrom \mathbf{s} : $\mathbf{s} = \mathbf{y} \cdot \mathbf{H}'^T$

Schritt 2: Überprüfe \mathbf{s}

falls $\mathbf{s} = 0 \implies$ kein Fehler
 (vielleicht mehr als $t_e = 3$ Fehler)

falls $\mathbf{s} \neq 0 \implies$ suche in Tabelle

- a). \mathbf{s} in Tabelle vorhanden
 \implies bestimme Fehlervektor \mathbf{f}
- b). \mathbf{s} nicht in Tabelle vorhanden
 \implies mehr als $t = 1$ Fehler
 \implies nicht korrigierbar

Schritt 3: Korrektur des Fehlers

$$\mathbf{y}_{\text{corr}} = \mathbf{y} + \mathbf{f}$$

$$\mathbf{H}'^T = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} \mathbf{y}_a &= (0 \ 0 \ 0 \ 1 \ 1 \ 0 \ 1) & (1 \ 1 \ 0 \ 1) &= \mathbf{s}_a \\ \mathbf{y}_b &= (1 \ 1 \ 1 \ 0 \ 0 \ 0 \ 0) & (0 \ 1 \ 0 \ 0) &= \mathbf{s}_b \\ \mathbf{y}_c &= (1 \ 0 \ 0 \ 0 \ 1 \ 0 \ 0) & (1 \ 0 \ 1 \ 0) &= \mathbf{s}_c \end{aligned}$$

Die zugehörigen Fehlervektoren werden aus der Syndromtabelle abgelesen.

$$\begin{aligned} \mathbf{s}_a &= (1 \ 1 \ 0 \ 1) \implies \mathbf{f}_a = (0 \ 0 \ 1 \ 0 \ 0 \ 0 \ 0) \\ \mathbf{s}_b &= (0 \ 1 \ 0 \ 0) \implies \mathbf{f}_b = (0 \ 0 \ 0 \ 0 \ 1 \ 0 \ 0) \\ \mathbf{s}_c &= (1 \ 0 \ 1 \ 0) \implies \text{nicht in Tabelle vorhanden} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \implies \mathbf{y}_{a,\text{corr}} &= \mathbf{y}_a + \mathbf{f}_a = (0 \ 0 \ 1 \ 1 \ 1 \ 0 \ 1) \\ \mathbf{y}_{b,\text{corr}} &= \mathbf{y}_b + \mathbf{f}_b = (1 \ 1 \ 1 \ 0 \ 1 \ 0 \ 0) \\ \mathbf{y}_{c,\text{corr}} &\implies \text{nicht korrigierbar} \end{aligned}$$

6.7

$$\begin{aligned} \mathbf{s} &= \mathbf{y} \cdot \mathbf{H}'^T \\ \implies (s_0 \ s_1 \ s_2 \ s_3) &= (y_0 \ y_1 \ y_2 \ y_3 \ y_4 \ y_5 \ y_6) \cdot \mathbf{H}'^T \end{aligned}$$

$$\implies \left. \begin{aligned} s_0 &= y_0 + y_2 + y_3 \\ s_1 &= y_0 + y_1 + y_2 + y_4 \\ s_2 &= y_0 + y_1 + y_5 \\ s_3 &= y_1 + y_2 + y_6 \end{aligned} \right\} \text{Prüfgleichungen}$$