

## DESCODIFICACIÓN CÓDIGOS RS

$$C \text{ RS}_{n,k} [n, k, d = n - k + 1]_q \quad (q \geq n)$$

CAPACIDAD CORRECTORA:  $t = \left\lfloor \frac{d-1}{2} \right\rfloor = \left\lfloor \frac{n-k}{2} \right\rfloor$

PARA UNA PALABRA RECIBIDA  $\vec{r} = \vec{c} + \vec{e}$ , con  $w(\vec{e}) \leq t$

QUEREMOS DETERMINAR  $Q(x, y) \in \mathbb{F}_q[x, y] \setminus \{0\}$

$$Q(x, y) = Q_0(x) + y Q_1(x)$$

← POLINOMIO INTERPOLADOR DE LA PALABRA RECIBIDA

TAL QUE

$$1) Q(x_i, r_i) = 0 \quad \forall i = 1, \dots, n$$

$$2) \deg Q_0 \leq n - 1 - t$$

$$3) \deg Q_1 \leq n - 1 - t - (k - 1)$$

Th: Existe un polinomio interpolador  $\neq 0$  que verifica 1, 2, y 3)

DEM

$Q = Q(x_1, z_1) = Q_0(x_1) + z_1 Q_1(x_1) = Q_{00} + Q_{01}x_1 + Q_{02}x_1^2 + \dots + Q_{0n}x_1^n +$   
 $+ z_1 Q_{10} + z_1 Q_{11}x_1 + z_1 Q_{12}x_1^2 + \dots + z_1 Q_{1n}x_1^n$

1) IMPONE  $n$  ECUACIONES SOBRE LOS COEFICIENTES DE  $Q_0$  Y  $Q_1$

EL SISTEMA TIENE SOLUCIÓN NO NULA SI TENEMOS MÁS VARIABLES (POSIBLES COEFICIENTES) QUE ECUACIONES

PARA  $Q_0$  TENEMOS  $n - 1 - t + 1$  COEFICIENTES  $\left\{ \Rightarrow \right.$   
 $Q_1$  "  $n - 1 - t - (k - 1) + 1$  "

$n - 1 - t + 1 + n - 1 - t - (k - 1) + 1 = 2n - 2t - (k - 1)$   
 $= 2n - 2 \left\lfloor \frac{n-k}{2} \right\rfloor - (k - 1) \geq 2n - 2 \frac{n-k}{2} - (k - 1) =$   
 $= n + 1 \Rightarrow \# \text{COEFICIENTES} > n$

TENEMOS MÁS VARIABLES QUE ECUACIONES  $\Rightarrow \exists Q$

Th SI LA PALABRA ENVIADA FUE GENERADA POR  $f(x)$   
Y EL NÚMERO DE ERRORES ES MENOR QUE  $d/2$  ENTONCES

$$f(x) = \frac{-Q_0(x)}{Q_1(x)}$$

DEM

$$\vec{c} = (f(x_1), \dots, f(x_n)) \quad \vec{r} = \vec{c} + \vec{e}, \text{ con } w(\vec{e}) \leq t$$

CALCULAMOS  $Q(x, y) \neq 0$  QUE VERIFICA 1, 2) Y 3)

$$1) \Rightarrow 0 = Q(x_i, r_i) = Q(x_i, c_i + e_i) = Q(x_i, f(x_i) + e_i) = 0$$

$$\forall i = 1, 2, \dots, n$$

SI NO HAY  
ERRORES EN LA  
COORDENADA  $i$ -ESIMA  
0

$e_i = 0$  EN AL MENOS  $n-t$  POSICIONES DE  $\vec{e} \Rightarrow$

$\Rightarrow Q(x_i, f(x_i)) = 0$  PARA AL MENOS  $n-t$  VALORES DE  $i$

(EXACTAMENTE CUANDO  $c_i = r_i$  Y NO HAY ERROR)

$Q(x, f(x))$  POLINOMIO EN  $x$  ( $\in \mathbb{F}_q[x]$ )

$$\begin{aligned} & \parallel \\ & \underbrace{Q_0(x)}_{\deg: n-1-t} + \underbrace{f(x)}_{\substack{k-1 \\ \text{---} \\ n-1-t}} \underbrace{Q_1(x)}_{\substack{n-1-t \\ \text{---} \\ (k-1)}} \end{aligned} \quad \begin{array}{l} \text{TIENE GRADO COMO MUCHO} \\ n-t-1 \end{array}$$

Y TIENE AL MENOS  $n-t$  RAICES

# RAICES > GRADO

$$Q(x, f(x)) = 0 \quad \text{COMO POLINOMIO}$$

$$\Rightarrow Q_0(x) + f(x) Q_1(x) = 0$$

$$\Rightarrow f(x) = \frac{-Q_0(x)}{Q_1(x)} \quad \square$$


---

$$\vec{f} = (f(x_1), \dots, f(x_n))$$

$$f = f_0 + f_1 x + \dots + f_{k-1} x^{k-1}$$

$(f_0, \dots, f_{k-1}) \leftarrow \text{Vector Information}$

$$(f_0, \dots, f_{k-1}) \leftarrow \vec{f}$$

$$Q(x, Y) = Q_0(x) + Y Q_1(x)$$

$$= Q_1(x) \left( Y + \frac{Q_0(x)}{Q_1(x)} \right) = Q_1(x) \left( \underset{\substack{\uparrow \\ x_i}}{Y} - \underset{\substack{\uparrow \\ c_i}}{f(x)} \right)$$

$\neq 0$  si error

$x_i$  DONDE HAY UN ERROR  $\rightarrow$  ES UN CERO DE  $Q_1$   
 (PORQUE  $Y - f(x) \neq 0$  EN ESE CASO)

$Q_1(x)$  SE LE CONOCE COMO POLINOMIO LOCALIZADOR  
 DE ERRORES

NOTACIÓN:  $l_0 = n - 1 - t$  GRADO  $Q_0$   
 $l_1 = n - 1 - t - (k - 1)$  GRADO  $Q_1$

# ALGORITMO DECODIFICACIÓN

INPUT  $\vec{r} = (r_1, \dots, r_n)$

1) ENCUENTRA UNA SOLUCIÓN NO NULA DE

$$M = \begin{pmatrix} 1 & x_1 & x_1^2 & \dots & x_1^{l_0} & r_1 & r_1 x_1 & \dots & r_1 x_1^{l_1} \\ 1 & x_2 & x_2^2 & \dots & x_2^{l_0} & r_2 & r_2 x_2 & \dots & r_2 x_2^{l_1} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 1 & x_n & x_n^2 & \dots & x_n^{l_0} & r_n & r_n x_n & \dots & r_n x_n^{l_1} \end{pmatrix}$$

$$M \begin{pmatrix} Q_{0,0} \\ Q_{0,1} \\ \vdots \\ Q_{0,l_0} \\ Q_{1,0} \\ Q_{1,1} \\ \vdots \\ Q_{1,l_1} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}$$

↑  
VARIABLES

$$Q_0(x_i, r_i) = 0 \quad (\text{FILA } i)$$

$$Q_0(x_i) + r_i Q_1(x_i)$$

FILA  $i$  x VECTOR =

1) CONDICION  $i$ -ésima

2)

DEFINE

$$Q_0(X) = \sum_{j=0}^{l_0} Q_{0,j} X^j, \quad Q_1(X) = \sum_{j=1}^{l_1} Q_{1,j} X^j$$

$$g(X) = - \frac{Q_0(X)}{Q_1(X)}$$

3)  
↑  
0,0

$$S_1 \quad g(X) \in \mathbb{P}_K \quad \vee \quad d(\vec{r}, (g(x_1), \dots, g(x_n))) \leq t$$

OUTPUT  $(g(x_1), \dots, g(x_n))$

S1 NO

OUTPUT ERROR





EJ 4.2.1 LIBRO JUSTESEN - HØHOLT