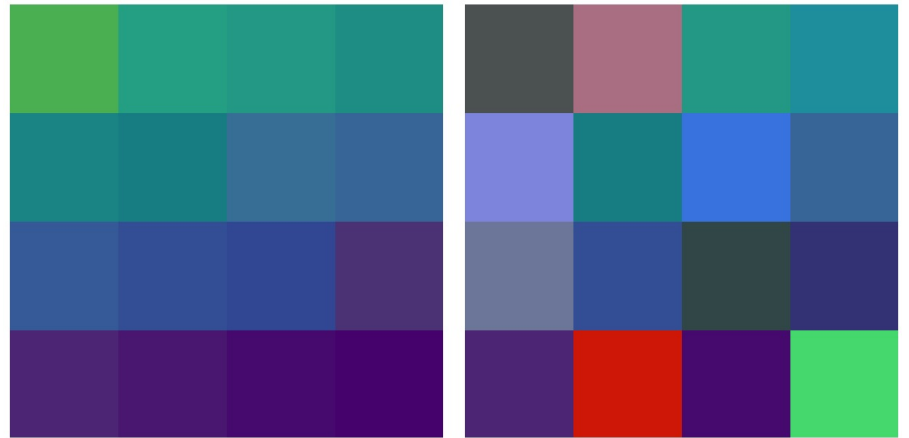
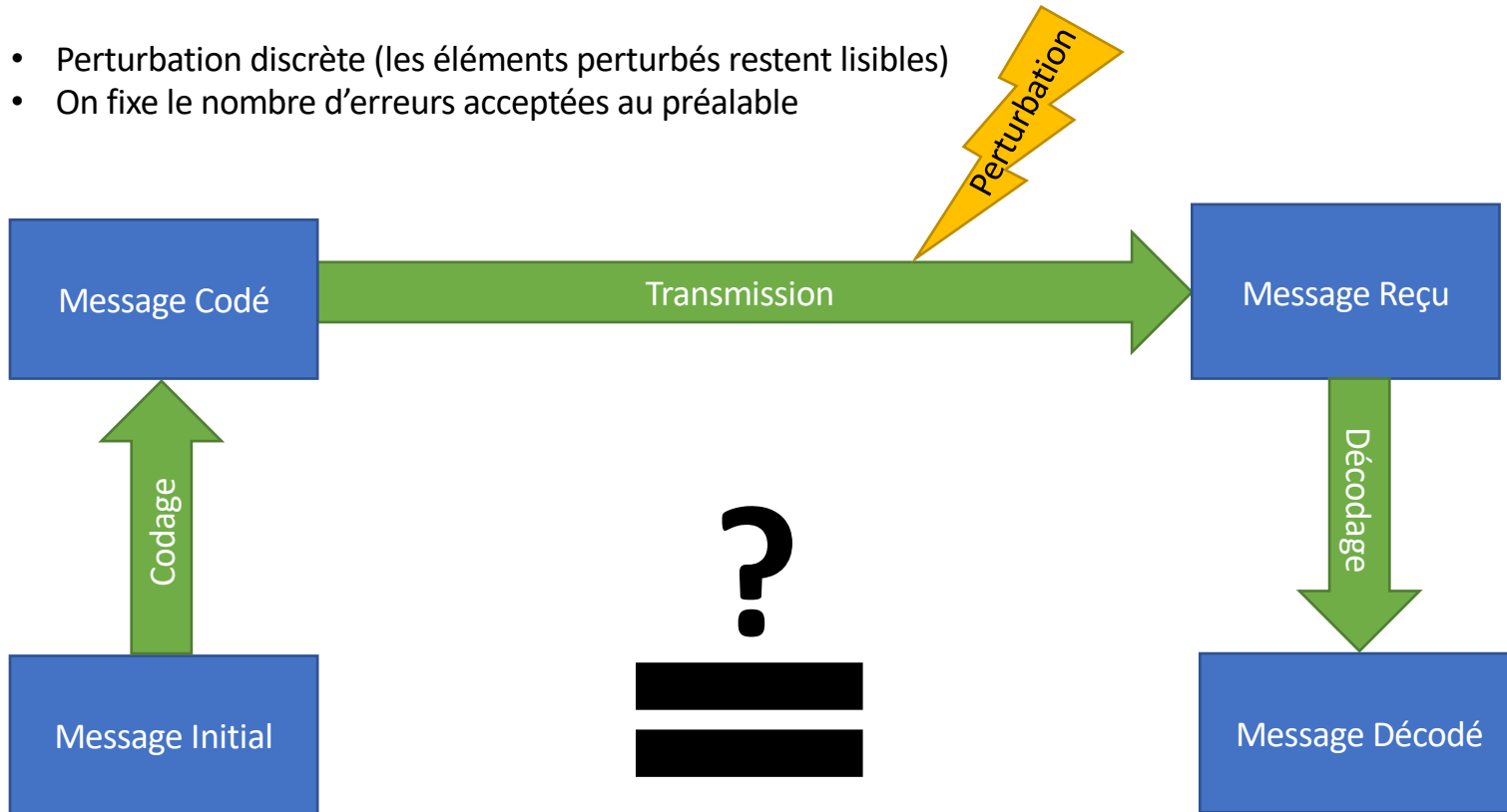


TRANSMISSION  
PERTURBÉE ET CODES  
CORRECTEUR  
D'ERREUR



# Cadre général

- Perturbation discrète (les éléments perturbés restent lisibles)
- On fixe le nombre d'erreurs acceptées au préalable



# La Redondance

Exemple de l'alphabet  
phonétique de l'OTAN :

<b>A</b>	<b>B</b>	<b>C</b>	<b>D</b>	<b>E</b>
Alpha	Bravo	Charlie	Delta	Echo
<b>F</b>	<b>G</b>	<b>H</b>	<b>I</b>	<b>J</b>
Foxtrot	Golf	Hotel	India	Juliette
<b>K</b>	<b>L</b>	<b>M</b>	<b>N</b>	<b>O</b>
Kilo	Lima	Mike	November	Oscar
<b>P</b>	<b>Q</b>	<b>R</b>	<b>S</b>	<b>T</b>
Papa	Quebec	Romeo	Sierra	Tango
<b>U</b>	<b>V</b>	<b>W</b>	<b>X</b>	<b>Y</b>
Uniform	Victor	Whisky	X-ray	Yankee
		<b>Z</b>		
		Zulu		

# Le corps fini $\mathbb{F}_{16}$



Évariste Galois

$$\mathbb{F}_{16} = \frac{\mathbb{F}_2[X]}{(X^4 + X + 1)}$$

On note  $\alpha = \overline{X}$  l'élément primitif du corps fini

$\mathbb{F}_{16}$	$\overline{0}$	$\overline{1}$	$\overline{X}$	$\overline{X^2}$	$\overline{X^3}$	$\overline{X+1}$	$\overline{X^2+X}$	$\overline{X^3+X^2}$	$\overline{X^3+X+1}$	$\overline{X^2+1}$
	/	$\alpha^0$	$\alpha^1$	$\alpha^2$	$\alpha^3$	$\alpha^4$	$\alpha^5$	$\alpha^6$	$\alpha^7$	$\alpha^8$

$\overline{X^3+X}$	$\overline{X^2+X+1}$	$\overline{X^3+X^2+X}$	$\overline{X^3+X^2+X+1}$	$\overline{X^3+X^2+1}$	$\overline{X^3+1}$
$\alpha^9$	$\alpha^{10}$	$\alpha^{11}$	$\alpha^{12}$	$\alpha^{13}$	$\alpha^{14}$

# Paramètre globaux importants du code de Reed-Solomon

## Paramètres choisis :

- Envoie d'un mot de 9 lettres de  $\mathbb{F}_{16}$
- Taux d'erreurs acceptées : majoré par 20% (jusqu'à 3 pour le message de 15 caractères, jusqu'à 2 pour le message de 9 caractères)

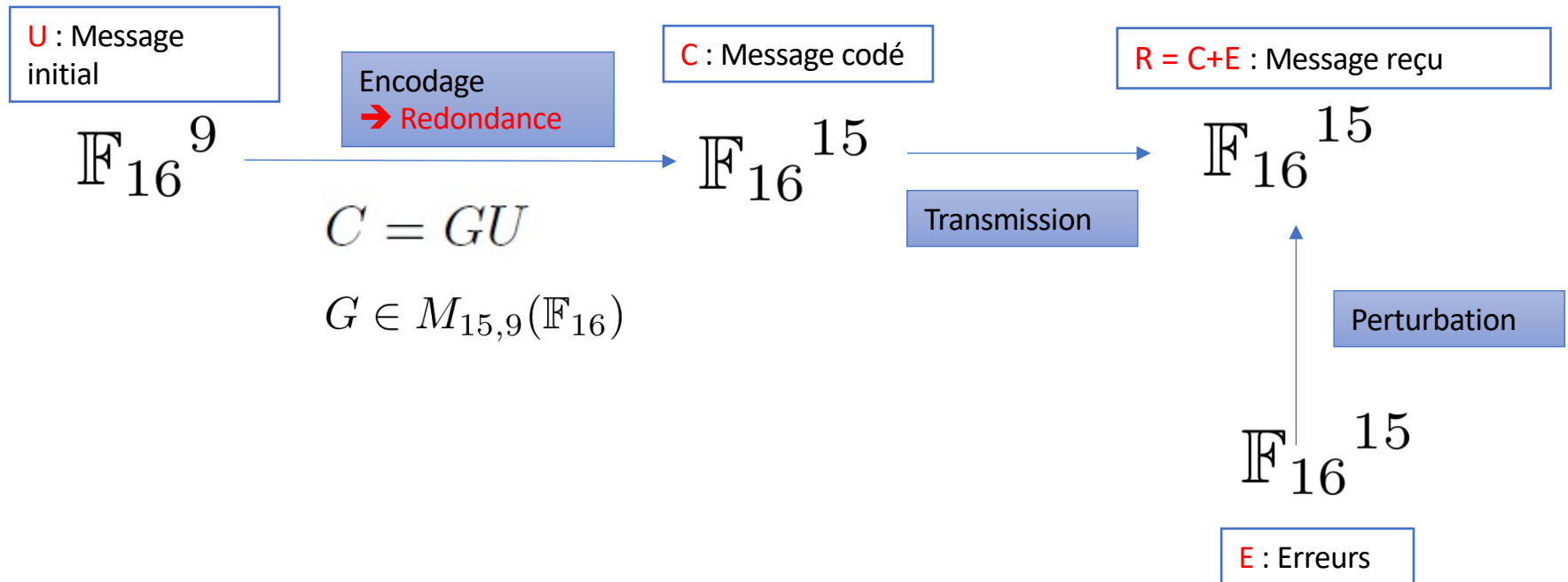
- Matrice d'encodage :

$$G = \begin{pmatrix} 1 & 1 & \cdots & 1 \\ 1 & \alpha & \cdots & \alpha^8 \\ & & \vdots & \\ 1 & \alpha^{15} & \cdots & \alpha^{14 \times 8} \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_{15,9}(\mathbb{F}_{16})$$

- Matrice de contrôle :

$$H = \begin{pmatrix} 1 & \alpha & \cdots & \alpha^{14} \\ 1 & \alpha^2 & \cdots & \alpha^{2 \times 14} \\ & & \vdots & \\ 1 & \alpha^6 & \cdots & \alpha^{6 \times 14} \end{pmatrix} \in \mathcal{M}_{6,15}(\mathbb{F}_{16})$$

# Encodage Reed-Solomon:



# Décodage de Reed-Solomon par la méthode des polynômes

Soit  $Q(X, Y) = Q_0(X) + Y.Q_1(X)$  tel que  $\forall i \in \llbracket 1, 15 \rrbracket, Q(\alpha^{i-1}, r_i) = 0$

$$Q \in \mathbb{F}_{16}[X, Y]$$

$$U(X) = u_0 + u_1X + \cdots + u_8X^8 \quad \forall i \in \llbracket 1, 15 \rrbracket, U(\alpha^{i-1}) = c_i$$

$$P = Q(X, U(X)) = 0 \quad \longrightarrow \quad P = 0 \text{ i.e. } U = -\frac{Q_0}{Q_1}$$

# Décodage de Reed-Solomon par la méthode des syndromes

On appelle **Syndrome** le vecteur  $S$  :

$$S = HR = H(C + E) = HE$$

- Si  $S$  est nul alors le message est correct donc  $\mathbf{C} = R$
- Sinon :
  - **$Q_1$  étant localisateur d'erreurs**, on trouve les indices de présence d'erreurs
  - On extrait de  $HE = S$  le système réduit :

$$\begin{pmatrix} \alpha^{i_1-1} & \alpha^{i_2-1} & \alpha^{i_3-1} \\ \alpha^{2 \times (i_1-1)} & \alpha^{2 \times (i_2-1)} & \alpha^{2 \times (i_3-1)} \\ \alpha^{3 \times (i_1-1)} & \alpha^{3 \times (i_2-1)} & \alpha^{3 \times (i_3-1)} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} e_{i_1} \\ e_{i_2} \\ e_{i_3} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} S_1 \\ S_2 \\ S_3 \end{pmatrix}$$

- On retrouve  $\mathbf{C}$  car  $C = R - E$
- Ayant  $C$  on retrouve  $\mathbf{U}$  en inversant  $G$  à gauche



# Implémentation en Python

## Modules Utilisés :

- **Pyfinite** :
  - **ffield** : Corps fini  $F_{16}$
  - **GenericMatrix** : Matrices à coefficient dans  $F_{16}$
- **Matplotlib** : Traitement et affichage de l'image

# Fonctions créées dans les fichiers python

## Fonctions de l'algorithme de Reed-Solomon

- encode ( 3 lignes)
- decode.polynomes ( 29 lignes)
- decode.syndromes ( 48 lignes)
- erreur (7 lignes)
- mesure\_temps (9 lignes)

## Fonction du Corps

- puissance (4 lignes)
- deg (5 lignes)
- simple (7 lignes)
- div\_euclid (20 lignes)

## Fonctions de traitement d'une image

- hexa (4 lignes)
- unhexa ( 8 lignes)
- convert\_t\_l (11 lignes)
- convert\_l\_t ( 6 lignes)
- cut (7 lignes)
- uncut (10 lignes)
- modification\_tableau\_rs ( 8 lignes)
- modification\_tableau (6 lignes)

## Au total

4 fichiers python  
**385 lignes de code**

# Préparation de l'image



R<256  
V<256  
B<256

→ Hexa(R) :  $R_1, R_2 < 16$

On code chaque Composante  
comme deux éléments de

On concatène ces doublets dans une liste R (taille = 22365)

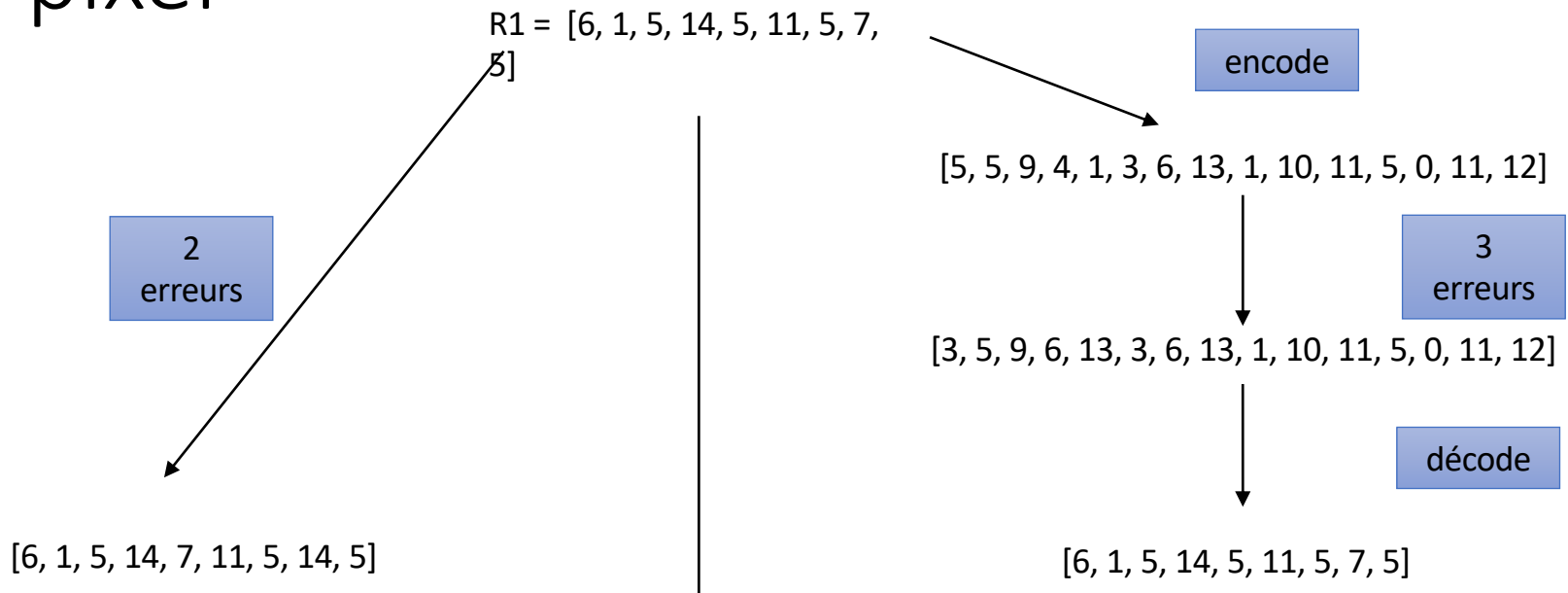
R = [6, 1, 5, 14, 5, 11, 5, 7, 5, 3, 4, 14, 4, 9, 4, 7, 4, 1, 4, 3, 4, 6, 4, 1, 4, 5, 4, 9, 4, 7, ...]

On découpe cette liste en sous-liste de taille 9 pour l'envoi par Reed-Solomon

R = [[6, 1, 5, 14, 5, 11, 5, 7, 5], [3, 4, 14, 4, 9, 4, 7, 4, 1], [4, 3, 4, 6, 4, 1, 4, 5, 4], [9, 4, 7, ...]]

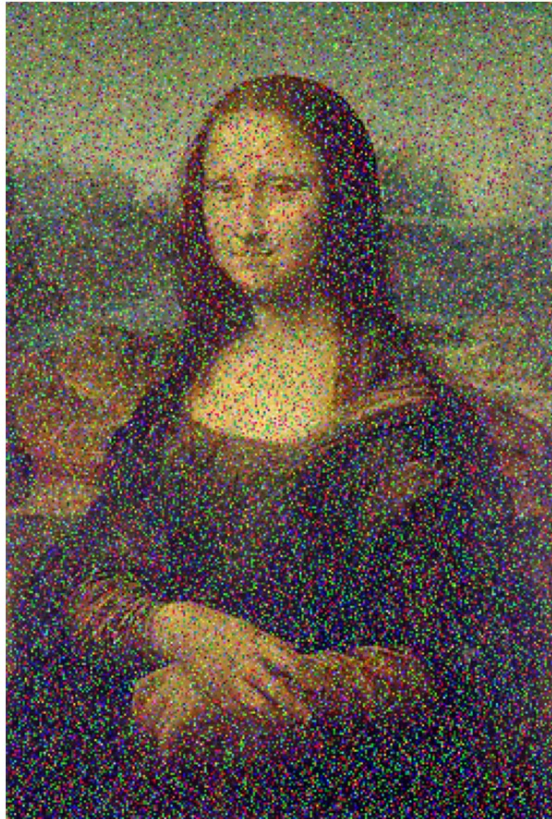
387 x  
260

# Exemple de traitement d'une composante d'un pixel



On concatène les messages reçus puis on reconstitue les composantes R, V, B de chaque Pixel

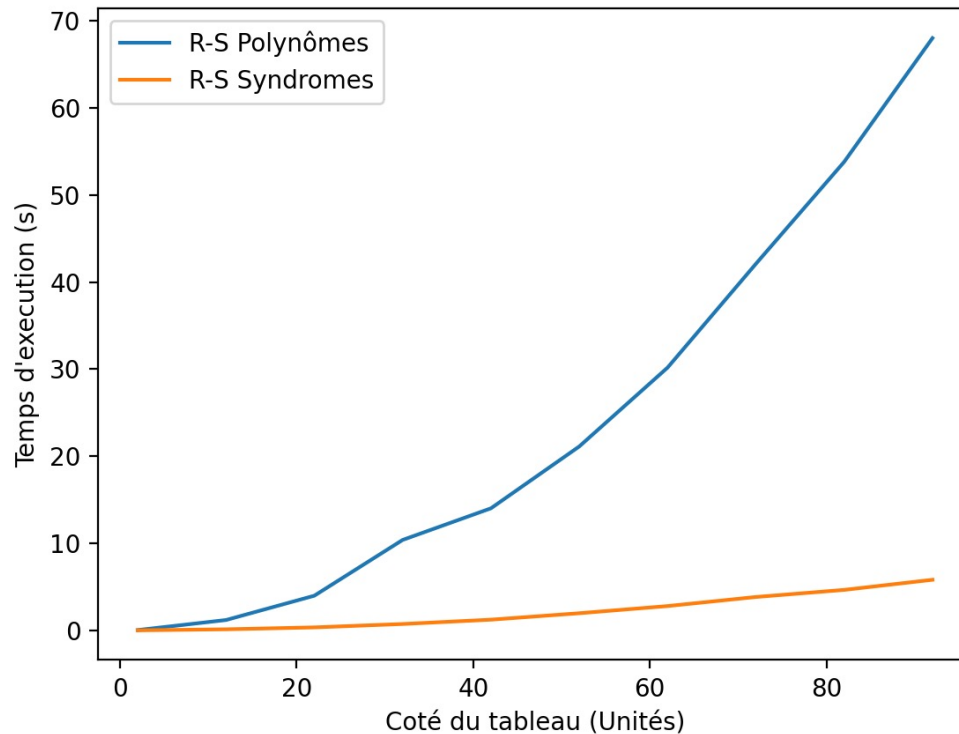
Sans Reed-Solomon



Avec Reed-Solomon



# Complexité des algorithmes de décodage



# Annexe: Démonstration de Q1 localisateur d'erreur

Pour chaque  $i$  entre 0 et 15:

$$\begin{cases} Q_0(\alpha^{i-1}) + r_i Q_1(\alpha^{i-1}) = 0 \\ Q_0(\alpha^{i-1}) + c_i Q_1(\alpha^{i-1}) = 0 \end{cases} \quad \begin{array}{l} \text{Par définition de} \\ Q \\ \text{Car P est nul} \end{array}$$

$$\text{Donc} \quad (r_i - c_i)Q_1(\alpha^{i-1}) = 0$$

Si  $r_i \neq c_i$  alors il y a une erreur, et alors :  $Q_1(\alpha^{i-1}) = 0$