# Algebra liniowa w analizie danych. Projekt 2. Kody liniowe.

### Kacper Rodziewicz, Gaspar Sekula

### 10.05.2023

## Zadanko 1.

Dowód. Wykażemy, że odległość Hamminga jest metryką.

Rozważmy funkcję  $D:V\times V\to\mathbb{R}$  będącą odległością Hamminga, gdzie  $V\subseteq\mathbb{K}^n$ ,  $\mathbb{K}^n$  jest przestrzenią liniową nad ciałem  $\mathbb{K}$  i V jest niepustym zbiorem.

To, że pierwsze dwa warunki są spełnione, jest oczywiste. Jednak gwoli profesjonalizmu, wyjaśnimy tę oczywistość. Weźmy dowolne  $u, v, w \in V$ .

- (1) Równość D(u,v) = 0 zachodzi wtedy i tylko wtedy, gdy wszystkie współrzędne wektorów u i v są równe, co oznacza, iż u = v.
- (2) Symetria wynika bezpośrednio z równoważności: u różni się od v o k współrzędnych wtedy i tylko wtedy, gdy v różni się od u o k współrzędnych.
- (3) Wykażemy, że  $D(u, w) \leq D(u, v) + D(v, w)$ . Niech  $i \in [n]$ . Możliwe są dwa przypadki:
  - $(\cancel{A})$   $u_i \neq w_i$  Możliwe są trzy przypadki:
    - ( $\blacksquare$ )  $u_i \neq v_i \land v_i \neq w_i$
    - (1)  $u_i = v_i \wedge v_i \neq w_i$
    - ( $\mathbf{L}$ )  $u_i \neq v_i \wedge v_i = w_i$

Przypadek  $u_i = v_i \wedge v_i = w_i$  nie zachodzi, bowiem wówczas  $u_i = w_i$ .

- ( $\blacktriangleright$ )  $u_i = w_i$  Możliwe sa dwa przypadki:
  - $(\blacksquare) \ u_i = v_i \wedge v_i = w_i$
  - ( $\square$ )  $u_i \neq v_i \land v_i \neq w_i$

Przypadki  $u_i = v_i \wedge v_i \neq w_i$  oraz  $u_i \neq v_i \wedge v_i = w_i$  nie zachodzą, gdyż  $u_i = w_i$ .

Zauważmy, że licząc odległość Hamminga, iterujemy po współrzędnych od 1 do n. Gdy wartość D(u, w) rośnie o 1, to wartość D(u, v) + D(v, w) rośnie o 1 lub 2, podobnie gdy wartość D(u, w) nie zmienia się, to wartość D(u, v) + D(v, w) rośnie o 0 lub 2. Z tych obserwacji wynika, że  $D(u, w) \leq D(u, v) + D(v, w)$ .

Toteż z (1), (2) i (3) odległość Hamminga jest metryka.

# Zadanko 2.

Dow'od. Niech  $\mathcal{B}=(e_1,e_2,...,e_k)$  będzie bazą  $\mathcal{C},$   $\mathbb{G}$  będzie macierzą generującą (n,k)-kodu liniowego  $\mathcal{C}$  nad

$$\mathbb{K}$$
, powstałą z bazy  $\mathcal{B}$  oraz  $v = \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ \vdots \\ a_k \end{pmatrix}$ ,  $a_i \in \mathbb{K}$ ,  $i \in [k]$ . Należy wykazać, że  $w = (v^T \cdot \mathbb{G})^T \in \mathcal{C}$ .

Mamy więc

$$w = (v^T \cdot \mathbb{G})^T = \mathbb{G}^T \cdot v = (e_1|e_2|...|e_k) \cdot v = a_1 \cdot e_1 + a_2 \cdot e_2 + ... + a_k \cdot e_k,$$

gdzie  $a_1 \cdot e_1 + a_2 \cdot e_2 + ... + a_k \cdot e_k$  jest kombinacją liniową wektorów z bazy  $\mathcal{B}$ , stąd  $w \in \mathcal{C}$ .

### Zadanko 3.

Dowód. Wykażemy, że dla dowolnego (n,k)-kodu liniowego  $\mathcal C$  nad skończonym ciałem  $\mathbb K$  i jego macierzy generującej  $\mathbb G$  powstałej z bazy kodu  $\mathcal B$  algorytm MinimizeHammingDistance użyty do dekodowania słowa kodowego  $w \in \mathcal{C}$  zwróci taki wektor  $v \in \mathbb{K}^k$ , który w wyniku zakodowania go z użyciem macierzy  $\mathbb{G}$  da wektor w.

Ustalmy  $w \in \mathcal{C}$ . Zauważmy, że  $|C| < |\mathbb{K}^k| = |\mathbb{K}|^k \in \mathbb{N}$ , ponieważ  $|\mathbb{K}|$  jest skończona. Znalezienie m odbywa się w skończonej liczbie kroków, bowiem wystarczy przeiterować po każdym  $v \in \mathcal{C}$  i liczyć d(v, w). Szukane m=0, gdyż  $w\in\mathcal{C}$  i znajdziemy  $v\in\mathcal{C}$ , takie że d(v,w)=0 (innymi słowy, w zbiorze  $\mathcal{C}$  znajdziemy v=w). Drugi etap polega na wzięciu ze zbioru L wektora w (zbiór L jest jednoelementowy, bowiem d(v,w)=0wtedy i tylko wtedy, gdy v = w).

Pozostało zapisać wektor w w bazie  $\mathcal{B}$ , co, jak w poprzednich etapach, odbywa się w skończonej liczbie kroków.

Niech 
$$\mathcal{B} = (e_1, e_2, ..., e_k)$$
 będzie bazą  $\mathcal{C}$  ( $e_i$  zapisujemy pionowo),  $v = \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ \vdots \\ a_k \end{pmatrix}$  będzie zapisem współrzędnych

wektora 
$$w$$
 w bazie  $\mathcal{B}$ ,  $w=a_1\cdot e_1+a_2\cdot e_2+\ldots+a_k\cdot e_k$  oraz niech  $\mathbb{G}$  będzie macierzą generującą kodu  $\mathcal{C}$ , z definicji macierzy generującej kodu liniowego  $\mathbb{G}=\begin{pmatrix} e_1^T\\ e_2^T\\ \vdots\\ e_k^T \end{pmatrix}$ . Wówczas  $(v^T\cdot\mathbb{G})^T=\mathbb{G}^T\cdot v=a_1\cdot e_1+a_2\cdot e_2+\ldots+a_k\cdot e_k=w$ .

Wówczas 
$$(v^T \cdot \mathbb{G})^T = \mathbb{G}^T \cdot v = a_1 \cdot e_1 + a_2 \cdot e_2 + \dots + a_k \cdot e_k = w.$$

# Zadanko 4.

Dowód. Ustalmy  $u,v,x\in V$ . Wykażemy, że d(u,v)=d(u+x,v+x). Niech d(u,v)=k, gdzie  $k\in [n]\cup\{0\}$ , czyli wektory u i v różnią sie na k indeksach. Dodawszy do u i v wektor x, wektory u+x i v+x wciąż różnią się na k indeksach. Gwoli wyjaśnienia, dzieje się tak dlatego, że jeśli  $u_i\neq v_i$  dla  $i\in [n]$ , to  $u_i+x_i\neq v_i+x_i$ ; paralelnie jeśli  $u_i=v_i$  dla  $i\in [n]$ , to  $u_i+x_i=v_i+x_i$ .

Napisane przez nas programy, na podstawie których rozwiązaliśmy zadania 5-8, dostępne są w repozytorium.

### Zadanko 5.

Niech  $u:=(1,2,0,1)^T$ ,  $v:=(0,0,0,1)^T$ . Łatwo zauważyć, że odległość Hamminga między wektorami u i v wynosi 2, sprawdzamy to w Mathematice i rzeczywiście jest to 2. Niech  $w_1:=(1,2,1,2,0)^T$ ,  $w_2:=(1,1,1,1,1)^T$ ,  $w_3:=(0,0,2,1,1)^T$ ,  $w_4:=(2,2,2,1,0)^T$ . Korzystamy z dobrze znanego programu Mathematica i otrzymujemy:

```
d(w_1,w_2)=3, d(w_1,w_3)=5, d(w_1,w_4)=3, d(w_2,w_3)=3, d(w_2,w_4)=4, d(w_3,w_4)=3, wobec czego najbliżej w sensie Hamminga są w_1 i w_2,w_1 i w_4,w_2 i w_3 oraz w_3 i w_4.
```

### Zadanko 6.

Wygenerujemy wszystkie słowa kodowe dla (5, 3)-kodu liniowego  $\mathcal{C}$  nad ciałem  $\mathbb{Z}_7$ , gdzie bazą kodu liniowego  $\mathcal{C}$  iest

$$\mathcal{B} = \begin{pmatrix} \begin{pmatrix} 1\\0\\0\\2\\4 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0\\1\\0\\1\\0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0\\0\\1\\5\\6 \end{pmatrix} \end{pmatrix}$$

Naszym celem jest znalezienie wszystkich wektorów  $v \in \mathbb{Z}_7^5$ , które są kombinacjami liniowymi wektorów z

bazy  $\mathcal{B}$ . Napisawszy prosty program w *Pythonie*, otrzymujemy wszystkie słowa kodowe (jest ich 343):

```
(0,0,0,0,0)^T, (0,0,1,5,6)^T, (0,0,2,3,5)^T, (0,0,3,1,4)^T, (0,0,4,6,3)^T, (0,0,5,4,2)^T, (0,0,6,2,1)^T, (0,1,0,1,0)^T
   \begin{array}{l} (0,1,1,6,6)^T, (0,1,2,4,5)^T, (0,1,3,2,4)^T, (0,1,4,0,3)^T, (0,1,5,5,2)^T, (0,1,6,3,1)^T, (0,2,0,2,0)^T, (0,2,1,0,6)^T\\ (0,2,2,5,5)^T, (0,2,3,3,4)^T, (0,2,4,1,3)^T, (0,2,5,6,2)^T, (0,2,6,4,1)^T, (0,3,0,3,0)^T, (0,3,1,1,6)^T, (0,3,2,6,5)^T\\ \end{array} 
     (0,3,3,4,4)^T, (0,3,4,2,3)^T, (0,3,5,0,2)^T, (0,3,6,5,1)^T, (0,4,0,4,0)^T, (0,4,1,2,6)^T, (0,4,2,0,5)^T, (0,4,3,5,4)^T, (0,4,5,4)^T, (0,4,5,5,4)^T, (0,4,5,5,4)^T, (0,4,5,5,4)^T, (0,4,5
\begin{array}{l} (0,3,3,4,4)^{-}, (0,3,4,2,3)^{-}, (0,3,5,0,2)^{-}, (0,3,6,3,1)^{-}, (0,4,0,4,0)^{-}, (0,4,1,2,0)^{-}, (0,4,2,0,3)^{-}, (0,4,3,3,4)^{-}, \\ (0,4,4,3,3)^{T}, (0,4,5,1,2)^{T}, (0,4,6,6,1)^{T}, (0,5,0,5,0)^{T}, (0,5,1,3,6)^{T}, (0,5,2,1,5)^{T}, (0,5,3,6,4)^{T}, (0,5,4,4,3)^{T}, \\ (0,5,5,2,2)^{T}, (0,5,6,0,1)^{T}, (0,6,0,6,0)^{T}, (0,6,1,4,6)^{T}, (0,6,2,2,5)^{T}, (0,6,3,0,4)^{T}, (0,6,4,5,3)^{T}, (0,6,5,3,2)^{T}, \\ (0,6,6,1,1)^{T}, (1,0,0,2,4)^{T}, (1,0,1,0,3)^{T}, (1,0,2,5,2)^{T}, (1,0,3,3,1)^{T}, (1,0,4,1,0)^{T}, (1,0,5,6,6)^{T}, (1,0,6,4,5)^{T}, \\ (1,1,0,3,4)^{T}, (1,1,1,1,3)^{T}, (1,1,2,6,2)^{T}, (1,1,3,4,1)^{T}, (1,1,4,2,0)^{T}, (1,1,5,0,6)^{T}, (1,1,6,5,5)^{T}, (1,2,0,4,4)^{T}, \\ (1,2,1,2,3)^{T}, (1,2,2,0,2)^{T}, (1,2,3,5,1)^{T}, (1,2,4,3,0)^{T}, (1,2,5,1,6)^{T}, (1,2,6,6,5)^{T}, (1,3,0,5,4)^{T}, (1,3,1,3,3)^{T}, \\ (1,3,2,1,2)^{T}, (1,3,3,6,1)^{T}, (1,3,4,4,0)^{T}, (1,3,5,2,6)^{T}, (1,3,6,0,5)^{T}, (1,4,0,6,4)^{T}, (1,4,1,4,3)^{T}, (1,4,2,2,2)^{T}, \\ (1,4,3,0,1)^{T}, (1,4,4,5,0)^{T}, (1,4,5,3,6)^{T}, (1,4,6,1,5)^{T}, (1,5,0,0,4)^{T}, (1,5,1,5,3)^{T}, (1,5,2,3,2)^{T}, (1,5,3,1,1)^{T}, \\ (1,5,4,6)^{T}, (1,5,5,4,6)^{T}, (1,5,6,2,5)^{T}, (1,6,4,6)^{T}, (1,5,6,2,5)^{T}, (1,6,4,6)^{T}, (1,5,6,2,5)^{T}, (1,6,4,6)^{T}, (1,5,6,6)^{T}, (1,5,6,6)^{
  (1,5,4,6,0)^T, (1,5,5,4,6)^T, (1,5,6,2,5)^T, (1,6,0,1,4)^T, (1,6,1,6,3)^T, (1,6,2,4,2)^T, (1,6,3,2,1)^T, (1,6,4,0,0)^T, (1,6,5,5,6)^T, (1,6,6,3,5)^T, (2,0,0,4,1)^T, (2,0,1,2,0)^T, (2,0,2,0,6)^T, (2,0,3,5,5)^T, (2,0,4,3,4)^T, (2,0,5,1,3)^T, (2,0,6,6,2)^T, (2,1,0,5,1)^T, (2,1,1,3,0)^T, (2,1,2,1,6)^T, (2,1,3,6,5)^T, (2,1,4,4,4)^T, (2,1,5,2,3)^T, (2,1,6,0,2)^T
     (2,2,0,6,1)^T, (2,2,1,4,0)^T, (2,2,2,2,6)^T, (2,2,3,0,5)^T, (2,2,4,5,4)^T, (2,2,5,3,3)^T, (2,2,6,1,2)^T, (2,3,0,0,1)^T
   \begin{array}{l} (2,3,1,5,0)^T, (2,3,2,3,6)^T, (2,3,3,1,5)^T, (2,3,4,6,4)^T, (2,3,5,4,3)^T, (2,3,6,2,2)^T, (2,4,0,1,1)^T, (2,4,1,6,0)^T\\ (2,4,2,4,6)^T, (2,4,3,2,5)^T, (2,4,4,0,4)^T, (2,4,5,5,3)^T, (2,4,6,3,2)^T, (2,5,0,2,1)^T, (2,5,1,0,0)^T, (2,5,2,5,6)^T\\ (2,5,3,3,5)^T, (2,5,4,1,4)^T, (2,5,5,6,3)^T, (2,5,6,4,2)^T, (2,6,0,3,1)^T, (2,6,1,1,0)^T, (2,6,2,6,6)^T, (2,6,3,4,5)^T\\ \end{array} 
      \begin{array}{l} (3,0,5,3,0)^T, (3,0,6,1,6)^T, (3,1,0,0,5)^T, (3,1,1,5,4)^T, (3,1,2,3,3)^T, (3,1,3,1,2)^T, (3,1,4,6,1)^T, (3,1,5,4,0)^T\\ (3,1,6,2,6)^T, (3,2,0,1,5)^T, (3,2,1,6,4)^T, (3,2,2,4,3)^T, (3,2,3,2,2)^T, (3,2,4,0,1)^T, (3,2,5,5,0)^T, (3,2,6,3,6)^T\\ (3,3,0,2,5)^T, (3,3,1,0,4)^T, (3,3,2,5,3)^T, (3,3,3,3,2)^T, (3,3,3,4,1,1)^T, (3,3,5,6,0)^T, (3,3,6,4,6)^T, (3,4,0,3,5)^T\\ \end{array} 
     (3,4,1,1,4)^T, (3,4,2,6,3)^T, (3,4,3,4,2)^T, (3,4,4,2,1)^T, (3,4,5,0,0)^T, (3,4,6,5,6)^T, (3,5,0,4,5)^T, (3,5,1,2,4)^T, (3,4,2,6,3)^T, (3,4,3,4,2)^T, (3,4,4,2,1)^T, (3,4,5,0,0)^T, (3,4,6,5,6)^T, (3,5,0,4,5)^T, (3,5
   \begin{array}{l} (3,5,2,0,3)^T, (3,5,3,5,2)^T, (3,5,4,3,1)^T, (3,5,5,1,0)^T, (3,5,6,6,6)^T, (3,6,0,5,5)^T, (3,6,1,3,4)^T, (3,6,2,1,3)^T, (3,6,3,6,2)^T, (3,6,4,4,1)^T, (3,6,5,2,0)^T, (3,6,6,0,6)^T, (4,0,0,1,2)^T, (4,0,1,6,1)^T, (4,0,2,4,0)^T, (4,0,3,2,6)^T, (4,0,4,0,5)^T, (4,0,5,5,4)^T, (4,0,6,3,3)^T, (4,1,0,2,2)^T, (4,1,1,0,1)^T, (4,1,2,5,0)^T, (4,1,3,3,6)^T, (4,1,4,1,5)^T, (4,1,2,5,0)^T, (4,1,2,5,0)^T
 \begin{array}{l} (4,0,5,0)^T, (4,1,6,0,3,4)^T, (4,2,0,3,2)^T, (4,2,1,1,1)^T, (4,2,2,6,0)^T, (4,2,3,4,6)^T, (4,2,4,2,5)^T, (4,2,5,0,4)^T\\ (4,2,6,5,3)^T, (4,3,0,4,2)^T, (4,3,1,2,1)^T, (4,3,2,0,0)^T, (4,3,3,5,6)^T, (4,3,4,3,5)^T, (4,3,5,1,4)^T, (4,3,6,6,3)^T\\ (4,4,0,5,2)^T, (4,4,1,3,1)^T, (4,4,2,1,0)^T, (4,4,3,6,6)^T, (4,4,4,4,5)^T, (4,4,5,2,4)^T, (4,4,6,0,3)^T, (4,5,0,6,2)^T\\ (4,5,1,4,1)^T, (4,5,2,2,0)^T, (4,5,3,0,6)^T, (4,5,4,5,5)^T, (4,5,5,3,4)^T, (4,5,6,1,3)^T, (4,6,0,0,2)^T, (4,6,1,5,1)^T\\ \end{array} 
  (4,6,2,3,0)^T,(4,6,3,1,6)^T,(4,6,4,6,5)^T,(4,6,5,4,4)^T,(4,6,6,2,3)^T,(5,0,0,3,6)^T,(5,0,1,1,5)^T,(5,0,2,6,4)^T\\ (5,0,3,4,3)^T,(5,0,4,2,2)^T,(5,0,5,0,1)^T,(5,0,6,5,0)^T,(5,1,0,4,6)^T,(5,1,1,2,5)^T,(5,1,2,0,4)^T,(5,1,3,5,3)^T\\ (5,1,4,3,2)^T,(5,1,5,1,1)^T,(5,1,6,6,0)^T,(5,2,0,5,6)^T,(5,2,1,3,5)^T,(5,2,2,1,4)^T,(5,2,3,6,3)^T,(5,2,4,4,2)^T\\ (5,1,4,3,2)^T,(5,1,5,1,1)^T,(5,1,6,6,0)^T,(5,2,0,5,6)^T,(5,2,1,3,5)^T,(5,2,2,1,4)^T,(5,2,3,6,3)^T,(5,2,4,4,2)^T\\ (5,1,4,3,2)^T,(5,1,5,1,1)^T,(5,1,6,6,0)^T,(5,2,0,5,6)^T,(5,2,1,3,5)^T\\ (5,1,4,3,2)^T,(5,1,5,1,1)^T,(5,1,6,6,0)^T,(5,2,0,5,6)^T\\ (5,1,4,3,2)^T,(5,1,5,1,1)^T,(5,1,6,6,0)^T,(5,2,0,5,6)^T\\ (5,1,4,3,2)^T,(5,1,5,1,1)^T,(5,1,6,6,0)^T\\ (5,1,4,3,2)^T,(5,1,5,1,1)^T\\ (5,1,4,3,2)^T,(5,1,4,2)^T\\ (5,1,4,3,2)^T,(5,1,4,2)^T\\ (5,1,4,3,2)^T\\ (5,1,4
     (5, 2, 5, 2, 1)^T, (5, 2, 6, 0, 0)^T, (5, 3, 0, 6, 6)^T, (5, 3, 1, 4, 5)^T, (5, 3, 2, 2, 4)^T, (5, 3, 3, 0, 3)^T, (5, 3, 4, 5, 2)^T, (5, 3, 5, 3, 1)^T
  (5,3,6,1,0)^T,(5,4,0,0,6)^T,(5,4,1,5,5)^T,(5,4,2,3,4)^T,(5,4,3,1,3)^T,(5,4,4,6,2)^T,(5,4,5,4,1)^T,(5,4,6,2,0)^T,(5,5,1,6,5)^T,(5,5,2,4,4)^T,(5,5,3,2,3)^T,(5,5,4,0,2)^T,(5,5,5,5,1)^T,(5,5,6,3,0)^T,(5,6,0,2,6)^T,(5,6,1,0,5)^T,(5,6,2,5,4)^T,(5,6,3,3,3)^T,(5,6,4,1,2)^T,(5,6,5,6,1)^T,(5,6,6,4,0)^T,(6,0,0,5,3)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,(6,0,1,3,2)^T,
     (6,1,3,0,0)^T, (6,1,4,5,6)^T, (6,1,5,3,5)^T, (6,1,6,1,4)^T, (6,2,0,0,3)^T, (6,2,1,5,2)^T, (6,2,2,3,1)^T, (6,2,3,1,0)^T, (6,2,4,6,6)^T, (6,2,5,4,5)^T, (6,2,6,2,4)^T, (6,3,0,1,3)^T, (6,3,1,6,2)^T, (6,3,2,4,1)^T, (6,3,3,2,0)^T, (6,3,4,0,6)^T, (6,3
```

 $(6,3,5,5,5)^T, (6,3,6,3,4)^T, (6,4,0,2,3)^T, (6,4,1,0,2)^T, (6,4,2,5,1)^T, (6,4,3,3,0)^T, (6,4,4,1,6)^T, (6,4,5,6,5)^T, (6,4,6,4,4)^T, (6,5,0,3,3)^T, (6,5,1,1,2)^T, (6,5,2,6,1)^T, (6,5,3,4,0)^T, (6,5,4,2,6)^T, (6,5,5,0,5)^T, (6,5,6,5,4)^T, (6,6,0,4,3)^T, (6,6,1,2,2)^T, (6,6,2,0,1)^T, (6,6,3,5,0)^T, (6,6,4,3,6)^T, (6,6,5,1,5)^T, (6,6,6,6,4)^T.$ 

# Zadanko 7.

Nietrudno zauważyć, że macierz generująca  $\mathbb{G} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 2 & 4 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 5 & 6 \end{pmatrix}$ . Niech  $v = (2, 1, 3, 6, 0)^T$ , oczywiście

 $v \in \mathbb{Z}_7^5$ . Zaimplementowaliśmy algorytm Minimize Amming Distance w Pythonie, wykorzystując bibliotekę scipy. spatial.distance i otrzymaliśmy, że najbliższy v w sensie Hamminga jest wektor  $w=(2,1,3,6,5)^T$  oraz, że wektor r współrzędnych wektora w w bazie  $\mathcal B$  to r=(2,1,3). Sprawdzamy "manualnie" zgodność z prawdą i otrzymujemy pozytywny wynik  $\mathbf \Theta$ .

### Zadanko 8.

W celu symulacji zaimplementowaliśmy odpowiedni kod w Pythonie, obliczenia wykonujemy dla stałego ziarna generatora liczb losowych random.seed = 2137.

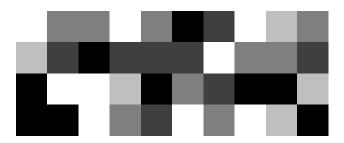
(a) Losowo wygenerowana macierz o 10 kolumnach i 4 wierszach, o elementach z ciała  $\mathbb{Z}_5$  to

$$A = \begin{pmatrix} 4 & 2 & 2 & 4 & 2 & 0 & 1 & 4 & 3 & 2 \\ 3 & 1 & 0 & 1 & 1 & 1 & 4 & 2 & 2 & 1 \\ 0 & 4 & 4 & 3 & 0 & 2 & 1 & 0 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & 4 & 2 & 1 & 4 & 2 & 4 & 3 & 0 \end{pmatrix}.$$

(b) Normujemy macierz A do przedziału [0,1], dzieląc każdy jej element przez 4. Otrzymujemy:

$$X = \begin{pmatrix} 1 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & 1 & \frac{1}{2} & 0 & \frac{1}{4} & 1 & \frac{3}{4} & \frac{1}{2} \\ \frac{3}{4} & \frac{1}{4} & 0 & \frac{1}{4} & \frac{1}{4} & \frac{1}{4} & 1 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & \frac{1}{4} \\ 0 & 1 & 1 & \frac{3}{4} & 0 & \frac{1}{2} & \frac{1}{4} & 0 & 0 & \frac{3}{4} \\ 0 & 0 & 1 & \frac{1}{2} & \frac{1}{4} & 1 & \frac{1}{2} & 1 & \frac{3}{4} & 0 \end{pmatrix}.$$

W celu stworzenia obrazu macierzy X, korzytsamy z funkcji Image w Mathematice, otrzymujemy:



Rysunek 1: Obraz macierzy X.

(c)  $Dow \acute{o}d$ . Wykażemy, że istnieje (11,4)-kod liniowy  $\mathcal{C}$  nad ciałem  $\mathbb{Z}_6$ ,

taki że 
$$\mathbb{G} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 4 & 4 & 2 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 3 & 0 & 2 & 2 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 2 & 0 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 4 & 3 & 0 \end{pmatrix}$$
 jest macierzą generującą kodu  $\mathcal{C}$ .

Niech  $v_i$  będzie i-tym wektorem macierzy  $\mathbb{G}$ ,  $i \in [4]$  oraz  $\mathcal{C} = \mathcal{L}(v_1, v_2, v_3, v_4)$  (nad ciałem  $\mathbb{Z}_5$ ). Zbiór  $(v_1, v_2, v_3, v_4)$  jest liniowo niezależny, więc jest bazą  $\mathcal{C}$ . Ponadto  $\mathcal{C} < \mathbb{Z}_5^{11}$ , gdzie  $\mathbb{Z}_5^{11}$  jest przestrzenią liniową nad ciałem  $\mathbb{Z}_5$ . Ciało  $\mathbb{Z}_5$  ma skończoną liczność. Wobec tego  $\mathcal{C}$  jest (11,4)-kodem liniowym nad ciałem  $\mathbb{Z}_5$ ,  $\mathcal{B} = (v_1, v_2, v_3, v_4)$  - bazą kodu  $\mathcal{C}$ , toteż  $\mathbb{G}$  macierzą generującą kodu  $\mathcal{C}$ .

 $\text{(d) Mamy daną macierz generującą } \mathbb{G} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 4 & 4 & 2 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 3 & 0 & 2 & 2 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 2 & 0 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 4 & 3 & 0 \end{pmatrix}.$ 

Niech v:= pierwsza kolumna macierzy A, czyli  $v=(4,3,0,0)^T$  oraz w:= kodowanie wektora v przy użyciu macierzy generującej  $\mathbb{G}$ ,  $w=(v^T\cdot\mathbb{G})^T$ . Oczywiście, każdy wektor musi mieć elementy z ciała  $Z_5$ , toteż działania wykonujemy modulo 5. Otrzymujemy  $w=(4,3,0,0,0,0,1,4,1,2,4)^T$ .

(e) Kodujemy każdą kolumnę  $v_i$  ( $i \in [10]$ ) macierzy A. Zapisujemy zakodowane wektory w macierzy A', wówczas  $A' = (w_1, w_2, ..., w_{10})$ , gdzie  $w_i = (v_i^T \cdot \mathbb{G})^T$ ,  $i \in [10]$ . Oczywiście, każdy wektor musi mieć elementy z ciała  $Z_5$ , toteż działania wykonujemy modulo 5. Mamy:

$$A' = \begin{pmatrix} 4 & 2 & 2 & 4 & 2 & 0 & 1 & 4 & 3 & 2 \\ 3 & 1 & 0 & 1 & 1 & 1 & 4 & 2 & 2 & 1 \\ 0 & 4 & 4 & 3 & 0 & 2 & 1 & 0 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & 4 & 2 & 1 & 4 & 2 & 4 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 4 & 2 & 1 & 4 & 2 & 4 & 3 & 0 \\ 0 & 4 & 1 & 0 & 1 & 2 & 3 & 2 & 3 & 2 \\ 1 & 3 & 3 & 1 & 3 & 0 & 4 & 1 & 2 & 3 \\ 4 & 0 & 3 & 3 & 1 & 4 & 1 & 2 & 0 & 4 \\ 1 & 1 & 0 & 3 & 1 & 0 & 2 & 0 & 1 & 0 \\ 2 & 2 & 3 & 4 & 1 & 0 & 2 & 3 & 4 & 1 \\ 4 & 1 & 1 & 2 & 2 & 2 & 2 & 2 & 4 & 3 & 0 \end{pmatrix}.$$

Dla każdego zakodowanego wektora (tj. kolumny macierzy) zasymulujemy wysłanie go do pewnego użytkownika poprzez kanał, który dla przesyłanego wektora v dla każdej pozycji dodaje modulo 5 losową liczbę ze zbioru  $\{0,3\}$ . Mamy więc M:= "przesłana" macierz A':

$$M = \begin{pmatrix} 4 & 2 & 2 & 4 & 2 & 0 & 1 & 2 & 3 & 2 \\ 3 & 1 & 3 & 1 & 1 & 1 & 4 & 2 & 2 & 1 \\ 0 & 4 & 2 & 3 & 0 & 2 & 1 & 0 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & 4 & 2 & 4 & 4 & 2 & 4 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 4 & 2 & 1 & 4 & 2 & 4 & 3 & 0 \\ 3 & 4 & 1 & 0 & 1 & 2 & 1 & 2 & 3 & 2 \\ 1 & 3 & 3 & 1 & 3 & 0 & 4 & 1 & 2 & 3 \\ 4 & 0 & 3 & 3 & 1 & 4 & 1 & 2 & 0 & 4 \\ 1 & 1 & 0 & 3 & 1 & 0 & 2 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 2 & 3 & 4 & 4 & 0 & 2 & 3 & 4 & 1 \\ 4 & 1 & 1 & 2 & 0 & 2 & 2 & 4 & 3 & 0 \end{pmatrix}.$$

(f, g) Dla każdego zakodowanego wektora (każdej kolumny macierzy B) odkodowujemy przy użyciu algorytmu MinimizeHammingDistance. Wyniki zapisujemy w macierzy  $\mathcal{M}$  tak, że i-ta kolumna odpowiada i-temu wektorowi współrzędnych zakodowanego i przesłanego wektora r współczynników wektora w w bazie  $\mathcal{B}$  (oznaczenia jak w algorytmie MinimizeHammingDistance), gdzie  $\mathcal{B} = ((1,0,0,0,0,4,4,2,0,1,1)^T, (0,1,0,0,0,3,0,2,2,1,0)^T, (0,0,1,0,0,2,0,1,1,1,1)^T, (0,0,0,1,1,0,0,0,4,3,0)^T). Mamy:$ 

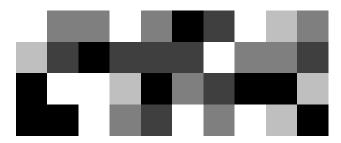
$$\mathcal{M} = \begin{pmatrix} 4 & 2 & 2 & 4 & 2 & 0 & 1 & 4 & 3 & 2 \\ 3 & 1 & 0 & 1 & 1 & 1 & 4 & 2 & 2 & 1 \\ 0 & 4 & 4 & 3 & 0 & 2 & 1 & 0 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & 4 & 2 & 1 & 4 & 2 & 4 & 3 & 0 \end{pmatrix}.$$

(h) Zauważamy, że wszystkie kolumny zostały dobrze odkodowane ②.

(i) Normujemy macierz  $\mathcal{M}$  do przedziału [0,1], dzieląc każdy jej element przez 4. Otrzymujemy:

$$Y = \begin{pmatrix} 1 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & 1 & \frac{1}{2} & 0 & \frac{1}{4} & 1 & \frac{3}{4} & \frac{1}{2} \\ \frac{3}{4} & \frac{1}{4} & 0 & \frac{1}{4} & \frac{1}{4} & \frac{1}{4} & 1 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & \frac{1}{4} \\ 0 & 1 & 1 & \frac{3}{4} & 0 & \frac{1}{2} & \frac{1}{4} & 0 & 0 & \frac{3}{4} \\ 0 & 0 & 1 & \frac{1}{2} & \frac{1}{4} & 1 & \frac{1}{2} & 1 & \frac{3}{4} & 0 \end{pmatrix}.$$

Tworzymy obraz macierzy Y, korzytsamy z funkcji Image w Mathematice, otrzymujemy:



Rysunek 2: Obraz macierzy Y.