

1. KOMBINATORISCHE LOGIK

Einfache logische Operationen ohne Speicher.

Die Ausgänge ändern sich nur in Abhängigkeit von den Eingängen. Jeder Ausgang y_i lässt sich durch eine boolesche Funktion f_i aller Eingänge beschreiben: $y_i = f_i(x_0, x_1, \dots, x_n)$

Für N Eingänge gibt es 2^N Eingangskombinationen.

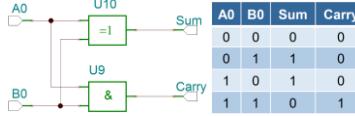
Logische Operatoren

Function	Boolean Algebra	IEC 60617-12 since 1997
AND	$A \& B$	
OR	$A \# B$	
Buffer	A	
XOR	$A \$ B$	
NOT	$\text{!}A$	
NAND	$\text{!}(A \& B)$	
NOR	$\text{!}(A \# B)$	
XNOR	$\text{!}(A \$ B)$	

A	B	$\text{!}A$	$A \& B$	$A \# B$	$A \$ B$
0	0	1	0	0	1
0	1	1	0	1	0
1	0	0	0	1	0
1	1	0	1	1	1

1-Bit Halb-Addierer (HA)

Bildet die Summe und Carry von zwei Bits.

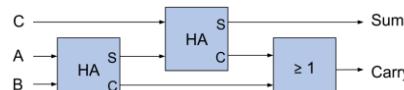


Sum = $A0 \& B0$

Carry = $A0 \# B0$

1-Bit Voll-Addierer (FA)

Bildet die Summe und Carry von zwei Bits und vorherigem Carry.



C

A

B

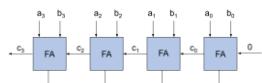
S

C

Sum

Carry

4-Bit Addierer

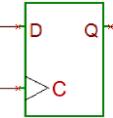


2. SEQUENTIELLE LOGIK

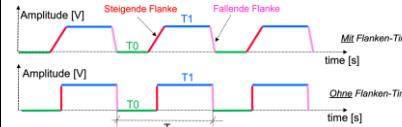
Sequentielle Logik hat gegenüber der Kombinatorischen Logik mehrere Zustände und enthält Speicher. Grundelement dafür sind D-Flip-Flops.

D-Flip-Flop

Wert am Eingang D wird gespeichert und an den Ausgang Q übertragen, wenn C von 0 auf 1 wechselt.
Ein Flip-Flop hat 2 Zustände.
 N Flip-Flops haben 2^N Zustände.



Clock Signal



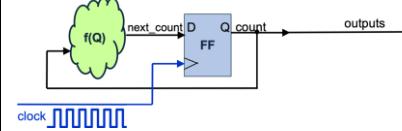
Periode $T = T_0 + T_1 [s]$

Frequent $f = \frac{1}{T} [\text{Hz}]$

Duty Cycle $\frac{T_1}{T}$

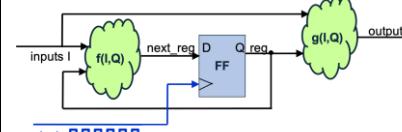
Zähler (Counter)

Reihenfolge der Zustände und Zustand vom Ausgang hängt vom internen Zustand/Logik ab.



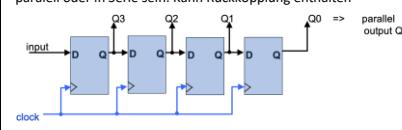
Zustandsautomaten (Finite State Machine / FSM)

Der Ausgang ist abhängig vom Input und dem Status des Speichers. Der FF-Ausgangswert Q entspricht dem Zustand des Automaten.



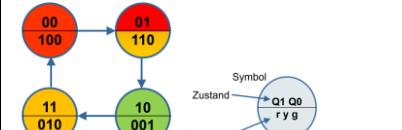
Schieberegister

Jedes FF verzögert den Input um einen Takt. Schieberegister können parallel oder in Serie sein. Kann Rückkopplung enthalten.



Zustandsdiagramm (Bsp. Ampel)

Um ein Zustandsautomat von einem Zustandsdiagramm zu bauen, muss man die Funktion $f(Q)$ für den nächsten Zustand und die Funktion $g(Q)$ für den Output ermitteln.



Zustandslogik / Ausgangslogik

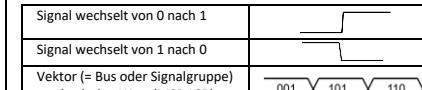
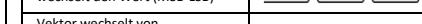
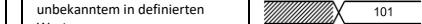
Q_1	Q_0	D_1	D_0
0	0	0	1
0	1	1	0
1	0	1	0
0	1	0	1
1	0	0	1
1	0	0	1
1	1	0	1

state	Q_1	Q_0	red_on	yellow_on	green_on
0	0	0	1	0	0
1	0	1	0	1	0
2	1	0	0	0	1
3	1	1	1	1	0

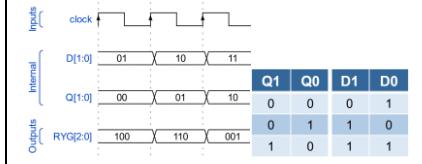
$DO = !D_0$, $D_1 = Q_0 \# Q_1$

red = $!Q_1$, yellow = Q_0 , green = $!Q_0 \& Q_1$

Zeitverlaufsdiagramme / Vektoren

Signal wechselt von 0 nach 1	
Signal wechselt von 1 nach 0	
Vektor (= Bus oder Signalgruppe) wechselt den Wert (MSB-LSB)	
Vektor wechselt von unbekanntem in definierten Wert	
Vektor wechselt von bekanntem in undefinierten Wert	

Bsp.:



3. ZAHLENSYSTEME

4 Bit -> Nibble

8 Bit -> Byte (Octet)

Dec	Bin	Hex	Oct
0	0000	0	0
1	0001	1	1
2	0010	2	2
3	0011	3	3
4	0100	4	4
5	0101	5	5
6	0110	6	6
7	0111	7	7
8	1000	8	10
9	1001	9	11
10	1010	A	12
11	1011	B	13
12	1100	C	14
13	1101	D	15
14	1110	E	16
15	1111	F	17

Stellenwertsysteme

Um in Zahlen in dezimal umzurechnen, kann folgende formel verwendet werden, wobei i die Stelle (begonnen bei 0), b die Basis und a_i die Ziffer an Stelle i :

$$Z = \sum a_i \cdot b^i$$

Das Schieben um s Stellen wird wie folgt berechnet:

$$Z_{\text{neu}} = Z \cdot b^s$$

Addition

$$\begin{array}{r} \text{Erster Summand} & 1 \ 1 \ 0 \ 1 \ . \ 0 \\ \text{Zweiter Summand} & + \ 1 \ 0 \ 1 \ 1 \ . \ 1 \\ \text{Carry} & \text{Sum} \\ \hline & 1 \ 1 \ 0 \ 0 \ . \ 1 \end{array}$$

Subtraktion

$$\begin{array}{r} \text{Minuend} & 1 \ 1 \ 0 \ 1 \ . \ 0 \\ \text{Subtrahend} & - \ 1 \ 0 \ 1 \ 1 \ . \ 1 \\ \text{Carry} & \text{Sum} \\ \hline & 1 \ 1 \ 1 \ . \ 1 \end{array}$$

Differenz

$$0 \ 0 \ 0 \ 1 \ . \ 1$$

Multiplication

$$\begin{array}{r} 1 \ 0 \ 1 \times 1 \ 1 \ 1 \ 0 \\ \quad \quad \quad 1 \ 1 \ 1 \ 0 \\ \quad \quad \quad + 0 \ 0 \ 0 \ 0 \\ \hline \quad \quad \quad 1 \ 1 \ 1 \ 0 \\ \quad \quad \quad + 1 \ 0 \ 0 \ 0 \ 1 \ 1 \ 0 \\ \hline 1 \ 0 \ 0 \ 0 \ 1 \ 1 \ 0 \end{array}$$

Division

$$\begin{array}{r} 1 \ 1 \ 0 \ 1 \ 1 \ 0 \div 1 \ 0 \ 1 \ 0 = 1 \ 0 \ 1 \\ \quad \quad \quad - 1 \ 0 \ 1 \ 0 \\ \quad \quad \quad 0 \ 0 \ 1 \ 1 \ 1 \\ \quad \quad \quad - 0 \ 0 \ 0 \ 0 \\ \hline \quad \quad \quad 0 \ 1 \ 1 \ 1 \ 0 \\ \quad \quad \quad - 1 \ 0 \ 1 \ 0 \\ \hline \quad \quad \quad 0 \ 1 \ 0 \ 0 \end{array}$$

Darstellung negativer Zahlen

Binär	Dezimal	Sign+Magn.	Einerkompl.	Zweierkompl.	Excess-8
1111	-15	-7	0 - 0	+ -1	0 - 7
1110	14	-6	1 - 1	-2	+ 6
1101	13	-5	2 - 2	-3	+ 5
1100	12	-4	3 - 3	-4	+ 4
1011	11	-3	4 - 4	-5	+ 3
1010	10	-2	5 - 5	-6	+ 2
1001	9	-1	6 - 6	-7	+ 1
1000	8	0	7 - 7	-8	0
0111	7	+ 7	8 + 7	+ 7	-1
0110	6	+ 6	7 + 6	+ 6	-2
0101	5	+ 5	6 + 5	+ 5	-3
0100	4	+ 4	5 + 4	+ 4	-4
0011	3	+ 3	4 + 3	+ 3	-5
0010	2	+ 2	3 + 2	+ 2	-6
0001	1	+ 1	2 + 1	+ 1	-7
0000	0	+ 0	1 + 0	0	-8

4. INFORMATIONSTHEORIE

Discrete Memoryless Source (DMS)

Eine diskrete gedächtnislose Quelle (DMS) ist ein Modell, das eine Informationsquelle beschreibt, die eine endliche Menge von Symbolen $S = \{s_1, s_2, \dots, s_m\}$ mit bestimmten Wahrscheinlichkeiten $P = \{p(s_1), p(s_2), \dots, p(s_m)\}$ erzeugt, wobei jedes Symbol unabhängig von den vorherigen Symbolen ausgewählt wird.

Binary Memoryless Source (BMS)

Eine binäre gedächtnislose Quelle (BMS) ist ein Spezialfall der DMS, bei dem die Symbolmenge auf zwei Symbole $S = \{0, 1\}$ beschränkt ist. Die Wahrscheinlichkeiten für die beiden Symbole sind $P = \{p(0), p(1)\}$, wobei $p(0) + p(1) = 1$ gilt.

Auftretenswahrscheinlichkeit

Die Auftretenswahrscheinlichkeit eines Symbols s_i in einer Nachricht wird durch die relative Häufigkeit

$$p(s_i) = \frac{N_i}{N}$$

bestimmt, wobei N_i die Anzahl der Vorkommen des Symbols s_i und N die Gesamtanzahl der Symbole in der Nachricht ist.

Informationsgehalt

Der Informationsgehalt $I(s_i)$ eines Symbols s_i wird durch die Formel

$$I(s_i) = -\log_2(p(s_i)) \text{ [Bit]}$$

definiert. Er gibt an, wie viel Information das Symbol liefert, wobei seltener Symbole mehr Information enthalten.

Mittlere Informationsgehalt (Entropie)

Der mittlere Informationsgehalt $H(X)$ einer diskreten Zufallsvariable X mit den möglichen Symbolen $S = \{s_1, s_2, \dots, s_m\}$ und den Wahrscheinlichkeiten $P = \{p(s_1), p(s_2), \dots, p(s_m)\}$ wird durch die Formel

$$H(X) = -\sum_{i=1}^N p(s_i) \cdot \log_2(p(s_i)) \text{ [Bit]} \text{ / Symbol}$$

definiert. Er gibt den durchschnittlichen Informationsgehalt pro Symbol an.

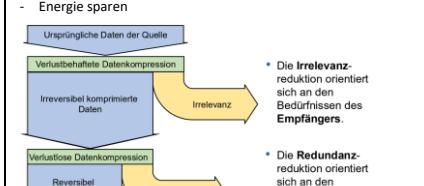
Wenn alle Symbole die gleiche Wahrscheinlichkeit haben, vereinfacht sich die Formel zu:

$$H(X) = \log_2(N) \text{ [Bit]} \text{ / Symbol}$$

5. QUELLENCODIERUNG

Ziel:

- Speicherplatz sparen
- Bandbreite reduzieren
- Übertragungszeit reduzieren
- Energie sparen



Irrelevanzreduktion: Für den Empfänger bedeutungslose Datei weglassen (Verlustbehaftet)

Redundanzreduktion: Redundante Informationen weglassen (Verlustfrei). Es entsteht, wenn die Codierung mehr Bit umfasst als dessen Informationsgehalt (z.B. Morse Code: Heufige Buchstaben -> kurzer Codes)

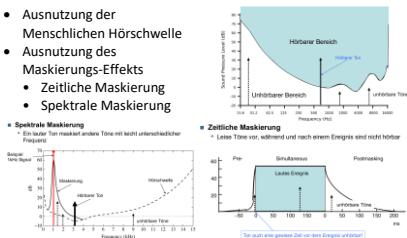
Codes unterschiedlicher Länge

Codes unterschiedlicher Länge sind möglich, solange sie Präfixfrei (kein Code bildet den Anfang eines anderen Codes) sind. Bsp:

Symbol	Code	Codewortlänge
x_0	$c_0 = (10)$	$\ell_0 = 2$ Bit
x_1	$c_1 = (110)$	$\ell_1 = 3$ Bit
x_2	$c_2 = (1110)$	$\ell_2 = 4$ Bit

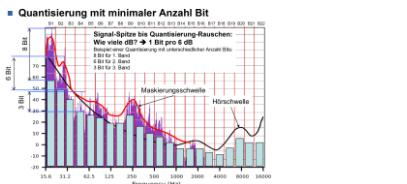
Verlustbehaftete Codierung

- Ausnutzung der Menschlichen Hörschwelle
- Ausnutzung des Maskierungs-Effekts
 - Zeitliche Maskierung
 - Spektrale Maskierung



Sub-Band Coding

- Das Audiosignal wird in mehrere Frequenzbänder (Sub-Bänder) aufgeteilt.
- Jedes Sub-Band wird separat quantisiert und kodiert.
- Ermöglicht eine effizientere Nutzung der Bitrate, da weniger wichtige Bänder mit geringerer Qualität kodiert werden können.



8. KANALCODIERUNG

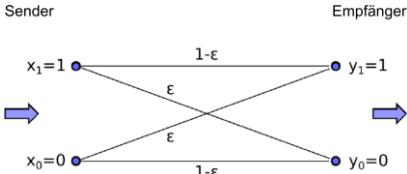
Bit Error Rate (BER)

Die Bitfehlerwahrscheinlichkeit ϵ gibt die Wahrscheinlichkeit an, dass ein einzelnes Bit während der Übertragung fehlerhaft empfangen wird.

Ein asymmetrischer Kanal hat unterschiedliche Fehlerwahrscheinlichkeiten für $\epsilon_{0 \rightarrow 1}$ und $\epsilon_{1 \rightarrow 0}$, abhängig davon, ob ein 0-Bit oder ein 1-Bit fehlerhaft übertragen wird.

Binary Symmetric Channel (BSC)

Die Bitfehlerwahrscheinlichkeit ϵ ist für beide Bitwerte gleich.



Fehlerwahrscheinlichkeit eines Blocks

Mit der BER ϵ kann man die Wahrscheinlichkeit $P_{0,N}$ ausrechnen, mit der eine Sequenz von N Datenbits korrekt (d.h. mit 0 Bitfehlern) übertragen wird:

$$\text{Erfolgswahrscheinlichkeit: } P_{0,N} = (1 - \epsilon)^N$$

$$\text{Fehlerwahrscheinlichkeit: } P_{\text{fehler},N} = 1 - P_{0,N} = 1 - (1 - \epsilon)^N$$

Mehr-Bit Fehlerwahrscheinlichkeit einer Sequenz

Die Wahrscheinlichkeit, dass in einer Sequenz von N Bits genau F Bitfehler auftreten, ist gegeben durch:

$$P_{F,N} = \binom{N}{F} \epsilon^F (1 - \epsilon)^{N-F}$$

Für die Wahrscheinlichkeit, dass höchstens F Bitfehler auftreten, gilt:

$$P_{\leq F,N} = \sum_{i=0}^F \binom{N}{i} \epsilon^i (1 - \epsilon)^{N-i}$$

Für die Wahrscheinlichkeit, dass mehr als F Bitfehler auftreten, gilt:

$$P_{> F,N} = 1 - P_{\leq F,N} = \sum_{i=F+1}^N \binom{N}{i} \epsilon^i (1 - \epsilon)^{N-i}$$

Kanalkapazität

Die Kanalkapazität C eines Binary Symmetric Channels (BSC) ist definiert als die maximale Übertragungsrate, bei der eine fehlerfreie Kommunikation möglich ist. Sie wird berechnet als:

$$C_{BSC} = 1 - H_b(\epsilon) \quad \text{bit/bit}$$

wobei $H_b(\epsilon)$ die binäre Entropie-Funktion der Störquelle ist:

$$H_b(\epsilon) = -\epsilon \log_2(\epsilon) - (1-\epsilon) \log_2(1-\epsilon)$$



Ein- und Ausgangswahrscheinlichkeiten

Die Ein- und Ausgangswahrscheinlichkeiten eines BSC sind wie folgt definiert:

$$\begin{aligned} P(y_1) &= P(x_1)(1 - \epsilon) + P(x_0)\epsilon \\ P(y_0) &= P(x_0)(1 - \epsilon) + P(x_1)\epsilon \\ P(x_1) &= x_1 = 1 \cdot P(x_1) \cdot (1 - \epsilon) \\ &\quad P(x_1) \cdot \epsilon \\ P(x_0) &= x_0 = 0 \cdot P(x_0) \cdot \epsilon \\ &\quad P(x_0) \cdot (1 - \epsilon) \end{aligned}$$

Summe = 1

Summe = 1

Summe = 1

Ein- und Ausgangsentropie

$$\begin{aligned} P(x_1) &= x_1 = 1 \cdot P(x_1) \cdot (1 - \epsilon) \\ &\quad P(x_1) \cdot \epsilon \\ P(x_0) &= x_0 = 0 \cdot P(x_0) \cdot \epsilon \\ &\quad P(x_0) \cdot (1 - \epsilon) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{Entropie am Eingang: } H(X) &= \sum_{x=0}^1 P(x_i) \cdot \log_2 \frac{1}{P(x_i)} \\ \text{Entropie am Ausgang: } H(Y) &= \sum_{y=0}^1 P(y_i) \cdot \log_2 \frac{1}{P(y_i)} \end{aligned}$$

Gemeinsame Informationen

Die Informationen die trotz Fehler übertragen werden können, sind diejenigen, die der Ein- und Ausgang gemein haben.

$$\begin{aligned} I(X, Y) &= H(Y) - H(e) \quad \text{bit/bit} \\ &\quad \left\{ \begin{array}{l} H(e) \\ H(X) - I(X, Y) \end{array} \right\} \end{aligned}$$

Hamming-Distanz

Die Hamming-Distanz d zwischen zwei Codewörtern ist die Anzahl der Positionen, an denen sich die Codewörter unterscheiden.

Die minimale Hamming-Distanz d_{min} eines Codes ist die kleinste Hamming-Distanz zwischen allen möglichen Paaren von Codewörtern.

Ein Code heißt perfekt, wenn alle Codewörter die gleiche Hamming-Distanz aufweisen.

$$\text{Korrigierbare Bitfehler: } t = \left\lfloor \frac{d_{min}-1}{2} \right\rfloor$$

$$\text{Erkennbare Bitfehler: } d_{min} - 1$$

Hamming-Gewicht

Informationsvektor u Encoder → Codewort c . Das Hamming-Gewicht w eines Codeworts ist die Anzahl der Einsen in diesem Codewort.

Das minimale Hamming-Gewicht w_{min} eines Codes ist das kleinste Hamming-Gewicht aller möglichen Codewörter.

Die minimale Hamming-Distanz d_{min} zweier Codewörter ist gleich dem Hamming-Gewicht des XORs der beiden Codewörter:

$$d_{min}(c_1, c_2) = w(c_1 \oplus c_2)$$

Coderate

Die Coderate R eines Codes ist definiert als das Verhältnis der Anzahl der Informationsbits K zur Gesamtanzahl der Bits N im Codewort:

$$R = \frac{K}{N}$$

Kanalcodierungstheorem

Möchte man die Restfehlerwahrscheinlichkeit eines Fehlerschutzcodes beliebig klein machen, so muss $R < C$ sein.

Eigenschaften von Codes

- Systematik:** Ein Code ist systematisch, wenn die ursprünglichen Datenbits unverändert im Codewort enthalten sind.



- Linearität:** Ein Code ist linear, wenn die XOR-Verknüpfung zweier Codewörter ebenfalls ein gültiges Codewort ergibt. Alle linearen Codes sind das Nullcodewort.
- Zyklizität:** Ein Code ist zyklisch, wenn eine zyklische Verschiebung eines Codeworts ebenfalls ein gültiges Codewort ergibt.

9. FEHLERERKENNUNG

Parity

Ein Parity-Bit bestimmt ob die Anzahl Einer in einem Codewort gerade oder ungerade ist

Even Parity	Odd Parity
1 0 1 0 1 0 1 1	0 1 0 1 0 1 1 0
Parity Daten	Parity Daten

Beide sind gleichwertig, wobei nur even Parity linear ist.

Prüfsumme

Die Prüfsumme ist die Summe aller Elemente eines Datenblocks.

$$P = \sum_{i=0}^{n-1} D_i$$

Dabei ist P die Prüfsumme, D_i die Datenblockelemente und n die Anzahl der Elemente.

1-Bit Arithmetic

Bei der 1-Bit Arithmetic wird die Addition und Multiplikation modulo 2 durchgeführt. Dies bedeutet, dass Überträge ignoriert werden. Die Operationen entsprechen dabei XOR (Addition/Subtraktion) und AND (Multiplikation).

1-Bit Polynom-Arithmetik

In der 1-Bit Polynom Arithmetik werden Datenblöcke als Polynome über dem Körper GF(2) dargestellt.

$$U(z) = x_n z^n + x_{n-1} z^{n-1} + \dots + x_1 z + x_0$$

Dabei sind die Koeffizienten x_i entweder 0 oder 1.

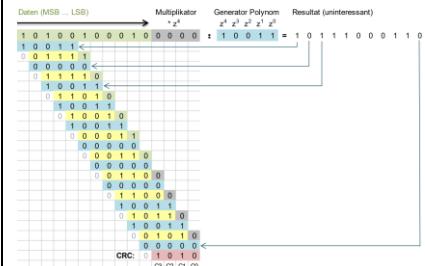
Cyclic Redundancy Check (CRC)

Voraussetzungen

- Generatorpolynom g vom Grad m
- Polynom p (Nachricht der Länge k)

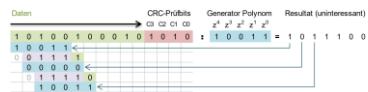
Encoder:

Beim encoden werden die Daten um m stellen nach links verschoben und dann mittels 1-Bit Arithmetik durch das Generatorpolynom geteilt. Der entstandene Rest (CRC) wird in die m stellige lücke eingefügt.



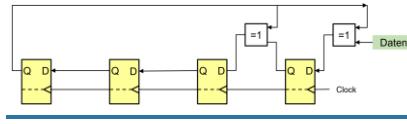
Decoder:

Beim decoden wird das Codeword erneut durch das Generatorpolynom geteilt. Falls Rest = 0, kein Fehler. Sonst Fehler.



CRC Hardware Implementierung

Beispiel für: $g = z^4 + z + 1$



10. FEHLERKORREKTUR

Backward Error Correction: Fehlererkennung und Korrektur durch erneute Übertragung der fehlerhaften Daten (Blockcodes, CRC)

Forward Error Correction: Fehlerkorrektur durch Hinzufügen von Redundanzbits (Blockcodes, Minimum-Distanz-Codes, Faltungscodes)

Repetition Code R^3

Im Repetition Code R^3 wird jedes Bit dreimal hintereinander gesendet. Er hat daher eine Hamming-Distanz von 3 und kann somit 1 Bit-Fehler korrigieren.

Hamming-Distanz

Hamming-Distanz d zwischen zwei Codewörtern ist die Anzahl der Positionen, an denen sich die Codewörter unterscheiden.

Hamming-Gewicht

Das Hamming-Gewicht w eines Codeworts ist die Anzahl der Einsen in diesem Codewort.

Korrektur eines Einbitfehlers zum wahrscheinlichsten Codewort

Blockcodes

Ein Blockcode der Länge N besteht aus K Datenbits und p Paritybits

$$K \text{ Datenbits} \quad p = N - K \text{ Paritybits}$$

Um eindeutig die Position eines fehlerhaften Bits in einem Codewort mit der Länge N zu bestimmen, müssen die Paritybits mindestens die folgende Bedingung erfüllen:

$$p \geq \log_2(N+1)$$

Hamming-Codes

Spezielle Blockcodes, mit $d_{min} = 3$ und $p = \log_2(N+1)$ besitzen genau die minimale Anzahl an Paritybits, um 1 Bit-Fehler zu korrigieren.

Lineare Blockcodes

Lineare Blockcodes werden über eine Generatormatrix definiert. Eine Generatormatrix (N, K) setzt sich zusammen aus einer Paritätsmatrix und einer Einheitsmatrix.

Paritätsmatrix Einheitsmatrix

Paritätsmatrix	Einheitsmatrix
1 1 0 1 0 0 0 0	0 1 0 1 0 0 0 0
0 1 1 0 1 0 0 0	1 0 1 0 1 0 0 0
1 1 1 1 0 1 0 0	0 0 1 1 1 0 0 0
1 0 0 1 0 0 1 0	0 0 0 0 0 1 0 0

K Zeilen

N-K Spalten K Spalten

Das Codewort entsteht indem die Daten mit der Generatormatrix multipliziert werden.

Bildung der Generatormatrix

Die Zeilen in der Generatormatrix G müssen linear unabhängig sein. Jede Zeile muss mindestens d_{min} 1-Bits haben.

000	Von 8 möglichen Bitmustern bleiben 4 übrig: genau so viele wie für die Paritätsmatrix benötigt werden.
001	
010	
011	
101	
110	
111	

Deren Reihenfolge in der Paritätsmatrix kann beliebig gewählt werden:

1 1 0	1 0 0 0 0 0 0 0
0 1 1	0 1 0 0 0 0 0 0
1 0 1	1 0 1 0 0 0 0 0
0 1 0	0 0 1 0 0 0 0 0
1 0 0	0 0 0 1 0 0 0 0

Bildung der Prüfmatrix

Je nachdem, ob die Einheitsmatrix links oder rechts steht, kann die Prüfmatrix H^T durch Verschieben gebildet werden:

Generatormatrix G	Prüfmatrix H^T	Generatormatrix G	Prüfmatrix H^T
1 1 0 1 0 0 0 0	1 0 0	1 1 0 1 0 0 0 0	1 1 1 0

Durch den Austausch von G und H^T erhält man die Paritätsmatrix G^T und die Prüfmatrix H .

$$G^T = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$H = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Durch die Multiplikation des Datenvektors u mit der Prüfmatrix H^T wird das Syndrom s bestimmt:

$$\begin{aligned} s &= 000: Gültiges Codewort \\ s &\neq 000: Ungültiges Codewort. Der Index s in H^T \end{aligned}$$

Index s in H^T zum wahrscheinlichsten Codewort

$$s = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$

Daten decodiert \hat{u}

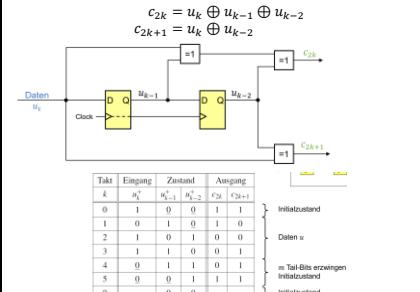
$$\hat{u} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

11. FALTUNGSCODES

- Lineare Codes
- In der Regel nicht symmetrisch
- Leicht und preiswert in HW realisierbar
- Streaming Code (Beliebig langer Eingangs-Vektor)

Encoder

Beispiel Encoder mit Gedächtnislänge $m = 2$



Faltungscode Coderate

Die Coderate R eines Faltungscodes ist definiert als

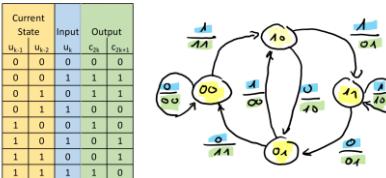
$$R = \frac{K}{2 \cdot (K + m)}$$

wobei K die Anzahl der Eingangsbits pro Zeiteinheit und m die Anzahl der Speicherzustände des Faltungscoders ist.

Im Grenzfall, wenn K gegen unendlich geht gilt:

$$\lim_{K \rightarrow \infty} R = \frac{1}{2}$$

Zustandsdiagramm



Freie Distanz

Die freie Distanz d_{free} eines Faltungscodes ist die minimale Hamming-Distanz zwischen zwei unterschiedlichen Codewörtern. Da Faltungscodes linear sind, gilt $d_{free} = w_{min}$.

Um d_{free} zu bestimmen, müssen alle möglichen Pfade im Zustandsdiagramm betrachtet werden, die vom Nullzustand ausgehen und wieder zu diesem zurückkehren.

Optimum Free Distance (OFD)

Die OFD ist die maximale freie Distanz, die ein Faltungscode mit gegebenem Constraint Speicher m und anzahl an Generatoren γ erreichen kann.

m	$\gamma = 2$ Generatoren	d_{free}
2	(10) _b , 111 _b	5
3	(110) _b , 1111 _b	6
4	(1001) _b , 11101 _b	7
5	(10101) _b , 111101 _b	8
6	(1010101) _b , 1100101 _b	10
7	(1010011) _b , 1111001 _b	10
8	(10110001) _b , 11110101 _b	12

m	$\gamma = 3$ Generatoren	d_{free}
2	(104) _b , 1111 _b	8
3	(1101) _b , 11011 _b , 1111 _b	10
4	(10101) _b , 11011 _b , 11111 _b	12
5	(10011) _b , 10101 _b , 111101 _b	13
6	(1011011) _b , 1100101 _b , 1111011 _b	15
7	(10010101) _b , 11011001 _b , 11100101 _b	18
8	(10110111) _b , 11011001 _b , 111001001 _b	18

Impulsantwort des Generators

Die Impulsantwort des Generators g_i ist die Ausgabe des Faltungscoders, wenn ein einzelnes 1-Bit in den Eingang gegeben wird, gefolgt von unendlich vielen 0-Bits. Für einen Faltungscode mit zwei Generatoren g_1 und g_2 sind die Impulsantworten:

$$g_1 = [g_{11}, g_{12}, \dots, g_{1(m+1)}]$$

$$g_2 = [g_{21}, g_{22}, \dots, g_{2(m+1)}]$$

Mathematische Interpretation

Die Operation des Faltungscoders kann als Polynom-Multiplikation modulo 2 interpretiert werden. Das Eingangsbstrom $u(x)$ wird mit den Generatorpolynomen $g_1(x)$ und $g_2(x)$ multipliziert, um die Ausgangspolynome $v_1(x)$ und $v_2(x)$ zu erhalten:

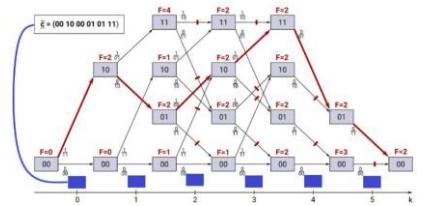
$$v_1(x) = u(x) \cdot g_1(x) \mod 2$$

$$v_2(x) = u(x) \cdot g_2(x) \mod 2$$

Viterbi-Decoder

Der Viterbi-Decoder ist ein Algorithmus zur Maximum-Likelihood-Decodierung von Faltungscodes. Er verwendet das Zustandsdiagramm des Faltungscoders, um den wahrscheinlichsten Pfad zu bestimmen, der zu dem empfangenen Codewort führt. Der Algorithmus arbeitet in zwei Hauptschritten:

- **Vorwärtsdurchlauf:** Berechnung der Pfadmetriken für alle möglichen Zustände zu jedem Zeitpunkt.
- **Rückwärtssuchlauf:** Bestimmung des optimalen Pfads durch Rückverfolgung der Zustände mit den besten Pfadmetriken.



1. Alle möglichen Pfade einzeichnen und die Fehler notieren.
2. Fehler werden summiert
3. Am Schluss Pfad mit wenigen Fehlern zurück