

Ноги: набор ноговых curb.

Эффективные ноги

- количество (n) \rightarrow баланс и распределение
- способности ноги к движению

Минимум ноги $\rightarrow \mathcal{C}$ $m \cdot \mathcal{C} = \mathcal{C}$

Проверка матрица минимальная для ноги

матрица $k \times k$, строка - баланс в ряде движений

Ноговое curb - минимальное кол-во движ. степеней

$$\vec{m} = (m_1, \dots, m_k)$$

$$\vec{c} = \vec{m} \cdot \mathcal{C}$$

$$(c_1, \dots, c_n)$$

$$\vec{h} = (h_1, \dots, h_n)$$

$$\vec{e} \in \mathcal{C}$$

$$(\vec{c}, \vec{h}) = 0 \cdot e_1 h_1 + e_2 h_2 + \dots + e_n h_n = 0$$

проверка

$$\mathcal{C} \cdot h^T = 0 \quad k \times n \cdot (1 \times n)^T = k \times 1 \cdot 1 \times 1 = k \cdot 1$$

Когда проверки все выполнены проверки

$\mathcal{C} : k \times n \rightarrow k$ мин. кол-во строк

rank $\mathcal{C} = k \Rightarrow$ в матр. \mathcal{C} есть k лин. независимых

Идеально ли получив образцом проверку то
однажды мы оставляем только образцом
проверяющую свою уникальность

$$G \cdot h = \begin{pmatrix} g_{11} & g_{12} & \dots & g_{1K} & g_{1,n+1} \\ g_{21} & g_{22} & \dots & g_{2K} & g_{2,n+1} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ g_{K1} & g_{K2} & \dots & g_{KK} & g_{Kn+1} \\ g_{n+1} & g_{n+2} & \dots & g_{n+K} & g_{n+1,n+1} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} h^1 \\ h^2 \\ \vdots \\ h^K \\ h_{n+1} \end{pmatrix}$$

имагинарное реальная

$A_{K+1} \dots h_n$ - фиксированные

Комплексные $x_1 \dots x_K$ решают $G \cdot h = 0$

$$\vec{g}_1 = \begin{pmatrix} g_{11} \\ g_{21} \\ \vdots \\ g_{K1} \end{pmatrix} = g_1 x_1 + g_2 x_2 + \dots + g_K x_K + g_{n+1} h_{n+1} + \dots + g_{n+K} h_K$$

$$+ \vec{g}_{n+1} h_{n+1} = 0$$

$$\vec{g}_1 x_1 + g_2 x_2 + \dots + \vec{g}_K x_K = -(\vec{g}_{n+1} h_{n+1} + \dots + \vec{g}_{n+K} h_K)$$

$$\begin{pmatrix} g_{11} & g_{12} & \dots & g_{1K} \\ g_{21} & g_{22} & \dots & g_{2K} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ g_{K1} & g_{K2} & \dots & g_{KK} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_K \end{pmatrix} = -(\vec{g}_{n+1} h_{n+1} + \dots + \vec{g}_{n+K} h_K)$$

det $\neq 0$

таким образом можно найти K -реальную комбинацию $x_1 \dots x_K$

2^{n-K} комплексных h_{n+1}, \dots, h_n

Размерность H не превышает $n-K$.

$r=n-K$ - избыточность уравнений

$$G \cdot H^T = \emptyset$$

$$Q_{K \times n} = \begin{bmatrix} I_{K \times K} & P \end{bmatrix} - \text{матрица изменения базиса}$$

$$C = mG - \underbrace{\left(\begin{smallmatrix} m & m \\ n & n-k \end{smallmatrix} \right)}_{\kappa} P$$

$$H = (P^T I_n)$$

Решение

$$G = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{E} G_{sys} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$H = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{E} H_{sys} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$d_{min} = \min_{m \neq 0} \omega(mG)$$

$$C = mG$$

2^{k-1} способ

$$(n, k) \text{ код } R = \frac{k}{n} > \frac{1}{2} \quad n-k < k$$

$C H^T = 0$ стойдес H ини. забытое

Число единиц единиц \rightarrow единиц H надо вспомнить
и вспомнить H .

Теорема

Максимальное расстояние для (n, k) кода равно
максимальному количеству единиц, которое в $d-1$ строках H можно
и в d строках d единиц единиц

В H $n-k$ мест единиц единиц

Теорема Берлина Синицына

Минимальное расстояние (n, k) кода единиц единиц $d \leq n-k+1$.

Доказательство K единиц единиц \rightarrow единиц, первая строка
единиц которой является подстрокой единиц единиц
в H единиц.

$$G_1 \cdot H_1^T = 0 \quad G_2 = H_1, H_2 = G_1$$

Пример ногов

$$(n, n-1) - \text{ног} \quad H = (1 \dots 1)$$

$$G = \begin{pmatrix} I & 0 \\ 0 & 1_{n-1, n-1} \end{pmatrix}$$

Ноги кога симметрическим весом

Ног с проверкой на зеркальную симметрию + оценку ненулевого веса

Симметрические ноги, которые имеют $\frac{1}{2}$ единичных единиц

$$m, e = m \cdot G, \quad e + e \xrightarrow{\text{вес}} 0$$

$$(e + e) \cdot H^T = eH^T + eH^T = eH^T = eH = h$$

$$k = 2^{n-1} - n \quad [0 \dots 0 \ 1 \ 0 \ 0]$$

$$n = 2^{n-1}$$

$$n-k=3$$

$$2^{n-1} \text{ единиц в } H$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 & 5 & 6 & x \\ 1 & 0 & 1 & 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 1 & 1 & \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 1 & 1 & \end{bmatrix}$$

Бинарные ~~ноги~~ ноги Баннича

Бинарные ноги ~~Баннича~~ оптимальные в том смысле

что не существует ноги (даже переставленной) с дополнительным количеством единиц в строках и столбцах с расстоянием $d = 3$ при

такой же длине

Для бинарных ноги Баннича $d = 2^{n-1}$

Симметрические ноги - ноги, у которых ноги Баннича

расширенные ноги Баннича: добавлены "0" в конец "1" "0" в начало "1"

$$\begin{array}{cccccc} 0 & 1 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \end{array}$$

(n, k) -ноги Баннича $(7, 4)$

$(8, 4)$ -расширенные ноги Баннича.

Дублированные ноги расширены 2^{n-1} 2^{n-1} 2^{n-1}

Ноги Баннича - ноги Руга-Монтира Это ноги для