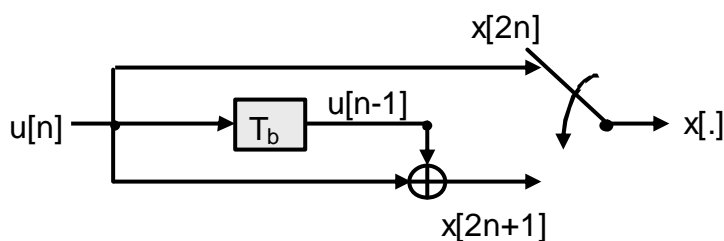


## Übung 15: Faltungscodierung

### Aufgabe 1: $R=1/2$ , $M=1$ , Faltungscode.

Gegeben ist der folgende  $R=1/2$ ,  $M=1$  Faltungscoder:

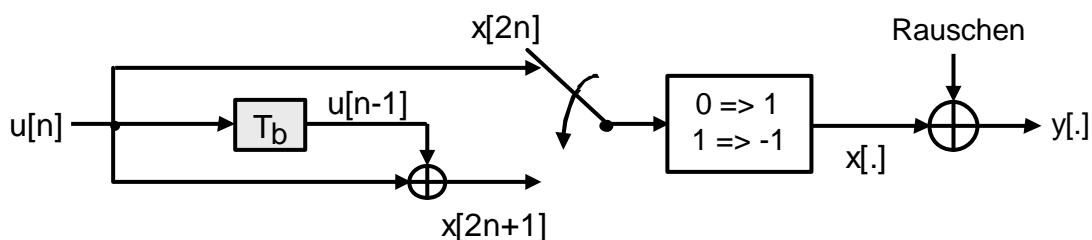


- Zeichnen Sie das Zustandsdiagramm für diesen Encoder.
- Bestimmen Sie die Minimaldistanz  $d_{\min}$  bzw. die freie Distanz  $d_{\text{free}}$  dieses Codes.
- Zeichnen Sie das Trellisdiagramm für diesen Encoder, wenn 5 Infobits und 1 Tail-Bit encodiert werden und der Encoder am Anfang im Nullzustand ist.
- Bestimmen Sie das Codewort  $\underline{x}$  zum Infowort  $\underline{u} = [1 \ 0 \ 1 \ 1 \ 1 \ 0]$ .
- Sie empfangen den Vektor  $\underline{y} = [10 \ 01 \ 11 \ 00 \ 10 \ 01]$ .

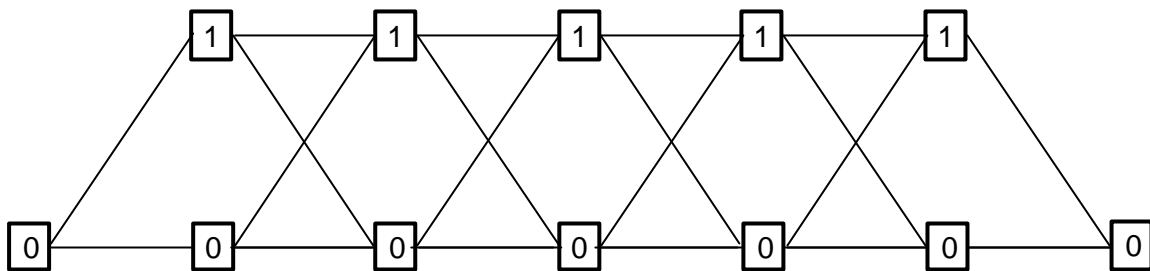
Bestimmen Sie mit dem Viterbi-Dekoder das Codewort  $\underline{x}_e$ , das am wahrscheinlichsten über den BSC gesendet worden ist, sowie die dekodierte Informationssequenz  $\underline{u}_e$ .

### Aufgabe 2: Faltungscode, soft- und hard-decision decoding.

Betrachten Sie nochmals den  $R=1/2$ ,  $M=1$  Faltungscoder aus Aufgabe 1, dessen bipolare Codesequenzen  $x[.]$  über einen AWGN-Kanal (Basisband-Darstellung) übertragen werden.



- a) Ergänzen Sie den folgenden Trellis mit den bipolaren Codebits  $x[2n]$ ,  $x[2n+1]$ .



- b) Bestimmen Sie für das Infowort  $\underline{u}=[1\ 0\ 1\ 1\ 1\ 0]$  das bipolare Codewort  $\underline{x}$ .

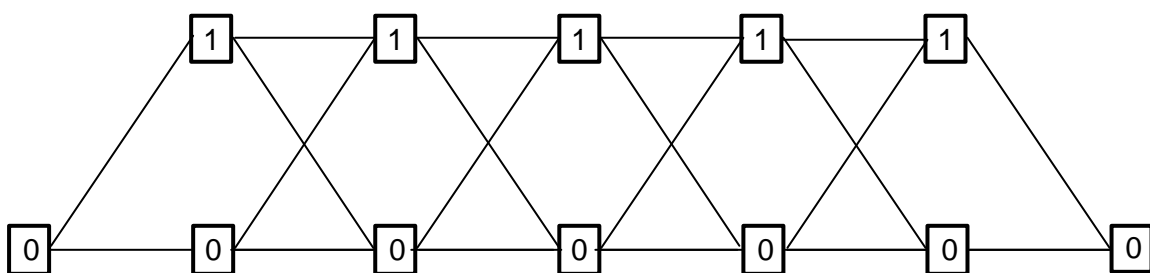
- c) Die verrauschte Empfangssequenz  $\underline{y}$  sei

$$\underline{y} = [-0.5\ 0.2\ 1.2\ 0.1\ -0.7\ -1.1\ -0.3\ 0.1\ -0.9\ 1.0\ 0.6\ 0.1]$$

Bestimmen Sie mit dem Viterbi-Algorithmus die Infosequenz  $\underline{u}_e$ , die mit grösster Wahrscheinlichkeit gesendet worden ist, wenn alle  $u[.]$ -Sequenzen gleich wahrscheinlich sind.

- d) Für welche Infosequenz  $\underline{u}_e$  würde sich ein Hard-Decision-Dekoder entscheiden?

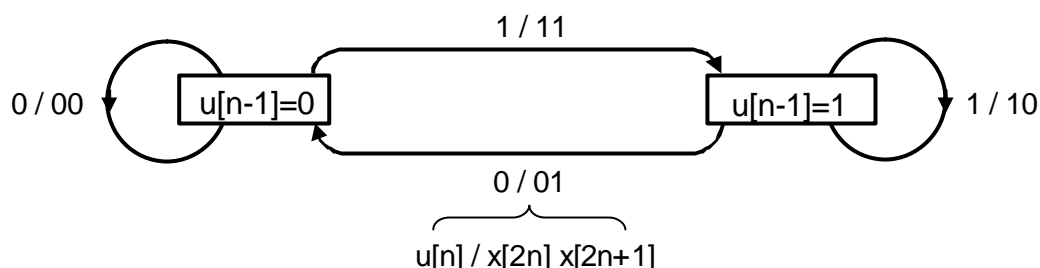
Hinweis: Quantisieren Sie bitte die Empfangssequenz  $\underline{y}_Q$  und bestimmen Sie die Metrik für den Viterbi-Dekoder.



## Musterlösung

### Aufgabe 1

#### a) Zustandsdiagramm



#### b) Analyse der Umwege weg vom Nullzustand in den Nullzustand zurück

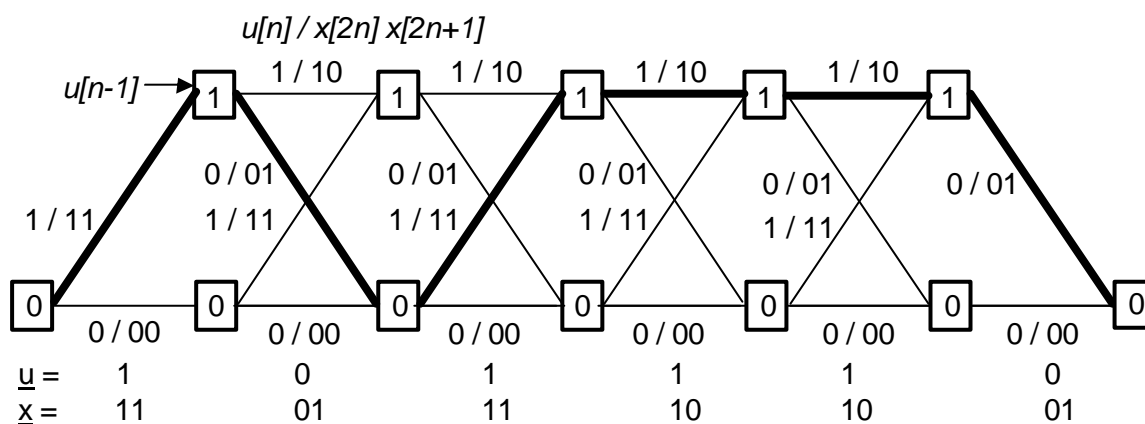
Umweg mit 2 Pfaden (Infosequenz 10): Hamming-Distanz = 3

Umweg mit 3 Pfaden (Infosequenz 110): Hamming-Distanz = 4

...

Die minimale Hamming-Distanz aller Umwege bzw. die freie Distanz  $d_{\text{free}} = 3$

#### c) Das resultierende Trellisdiagramm sieht wie folgt aus, wenn im Nullzustand gestartet und (nach 5 Infobits und 1 Tail-Bit) zum Nullzustand zurückgekehrt wird.

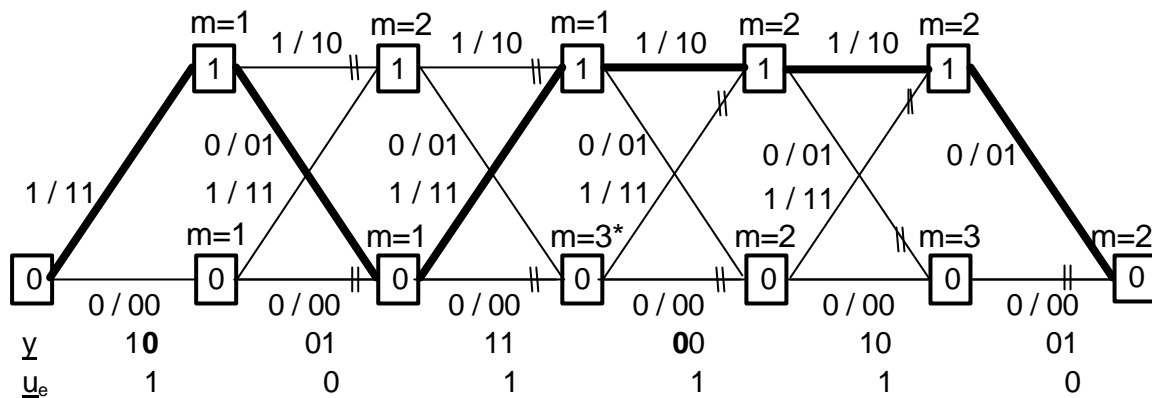


#### d) $\underline{u} = [1 0 1 1 1 0] \Rightarrow \underline{x} = [11 01 11 10 10 01]$ , siehe oben

#### e) Man muss die Metrik $m[n+1]=m[n]+d_{\text{H}}([x[2n], x[2n+1]], [y[2n], y[2n+1]])$ minimieren.

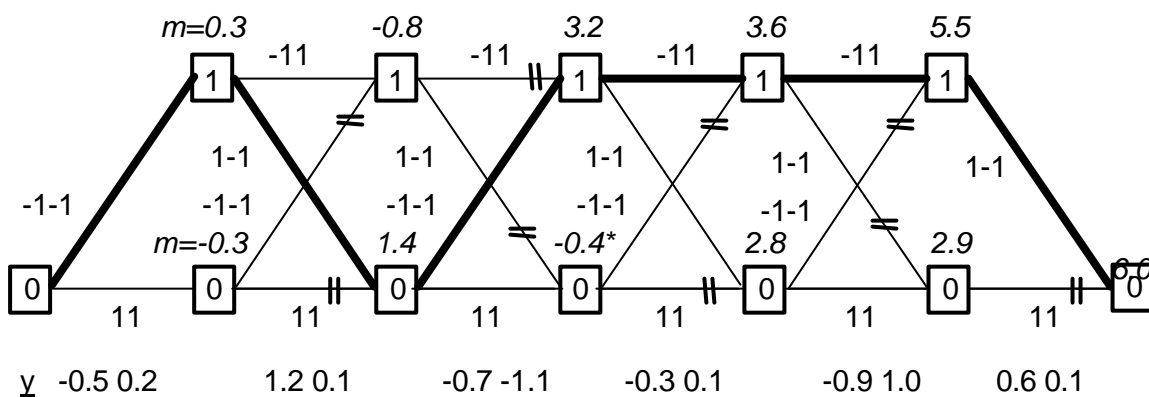
Die Pfade, die nicht mehr weiter verfolgt werden, sind mit // markiert. Bei der mit  $m=3^*$  bezeichneten Metrik führen beide einlaufenden Pfade auf die gleiche Metrik. Man kann irgendeinen „Survivor“ bestimmen.

Der Metrikwert am Schluss beträgt 2, d.h. es gibt 2 Fehler auf dem überlebenden Pfad (fett dargestellt). Die dekodierte Infosequenz ist höchstwahrscheinlich die richtige, weil 1 Fehler pro Umweg korrigiert werden kann. Das 2. und das 7. Empfangsbit (fett dargestellt) sind höchstwahrscheinlich falsch.



## Aufgabe 2

a)

b)  $\underline{u} = [1 \ 0 \ 1 \ 1 \ 1 \ 0] \Rightarrow \underline{y} = [-1 \ -1 \ 1 \ -1 \ -1 \ -1 \ -1 \ 1 \ -1 \ 1 \ 1 \ -1]$ 

c) Wegen der Übertragung über einen AWGN-Kanal muss im Viterbi-Dekoder die Metrik  $m[n+1] = m[n] + \underline{x} \cdot \underline{y}^T$  maximiert werden. Im Trellis oben sind kursiv die Metrikwerte sowie mit Doppelstrichen die Pfade gekennzeichnet, die nicht mehr weiter verfolgt werden. Bei dem mit \* gekennzeichneten Metrikwert hätte man auch den anderen einlaufenden Pfad weiterverfolgen können, ohne die Metrikwerte zu verkleinern.  $\Rightarrow \underline{u}_e = \underline{u} = [1 \ 0 \ 1 \ 1 \ 1 \ 0]!$

d) Die quantisierte Empfangssequenz  $\underline{y}_Q = [-1 \ 1 \ 1 \ 1 \ -1 \ -1 \ -1 \ 1 \ -1 \ 1 \ 1 \ 1]$ .

Der Viterbi-Dekoder würde die Codesequenz mit der kleinsten Hamming-Distanz zu  $\underline{y}_Q$  bestimmen bzw. die Metrik  $m[n+1] = m[n] + d_H(\underline{x}, \underline{y})$  minimieren, siehe unten.

Der Hard-Decision Dekoder kann die ursprüngliche Infosequenz  $\underline{u}$  aus dem verrauschten und quantisierten Empfangswort  $\underline{y}_Q$  nicht mehr zuverlässig schätzen. Er entscheidet sich (fälschlicherweise) für das bipolare Codewort  $\underline{x} = [1 \ 1 \ 1 \ 1 \ -1 \ -1 \ -1 \ 1 \ -1 \ 1 \ 1 \ 1]$  bzw. die Infosequenz  $\underline{u}_e = [0 \ 0 \ 1 \ 1 \ 1 \ 0]$ . Warum?

Bei der Übertragung sind 3 Fehler entstanden, wenn man hart quantisiert, siehe fett gedruckte  $y$ -Werte. Zum dekodierten Codewort  $\underline{x}$  weist das Empfangswort  $\underline{y}_Q$  aber nur eine Hamming-Distanz von 2 auf (minimal distance decoding), siehe Metrikwert am Schluss. Der soft-decision Decoder arbeitet mit den reellen Empfangswerten und gewichtet den 2., 4. und 12. Empfangswert nicht so stark wie der hard-decision Dekoder.

