

① Incertitude, Information, Entropie ①

- Incertitude de $X = x$ $\text{Incert}(x) = -\log_2(p(x))$ en bit
- Incertitude moyenne : Entropie de Shannon
 $H(X) = -\sum_{x \in \Omega} p(x) \log_2(p(x))$
- Questionnaire sur X
 - ↳ # de questions $N \geq \lceil H(X) \rceil$
 - ↳ Questionnaire binaire optimal : Découpage en ensemble \approx équiprobable.
- ↳ maximisante
minimisante $0 \leq H(p_1, \dots, p_N) \leq \log_2(N)$ bits
 - ↳ $H = 0 \Leftrightarrow X$ déterministe
 - ↳ $H = \log_2 N \Leftrightarrow X$ est une forme : $(p_i) = \frac{1}{N}$

② Transformation

- Entropie conjointe $H(X, Y) = -\sum_{x \in \Omega_X} \sum_{y \in \Omega_Y} p(x, y) \log_2(p(x, y))$ bit
 - ↳ $0 \leq H(X, Y) \leq H(X) + H(Y)$
- Entropie conditionnelle $H(X|Y) = -\sum_{x \in \Omega_X} \sum_{y \in \Omega_Y} p(y) H(X|Y=y)$
avec $H(X|Y=y) = -\sum_{x \in \Omega_X} p(x|y) \log_2(p(x|y))$
or $p(x|y) = \frac{p(x, y)}{p(y)}$ d'où $H(X|Y) = -\sum_{x \in \Omega_X} \sum_{y \in \Omega_Y} p(x, y) \log_2(p(x|y))$
 - ↳ $H(X, Y) = H(X) + H(Y|X) = H(Y) + H(X|Y)$
 - ↳ $H(X|Y) \leq H(X)$

• Divergence de Kullback (entropie relative)

(2)

$$D(p||q) = \sum_{x \in A} p(x) \log_2 \left(\frac{p(x)}{q(x)} \right) \geq 0$$

• Information mutuelle

$$I(X;Y) = D(p(x,y) || p(x)p(y)) = \sum_{x \in A_X} \sum_{y \in A_Y} p(x,y) \log_2 \left(\frac{p(x,y)}{p(x)p(y)} \right)$$

$$\hookrightarrow I(X;Y) = H(X) - H(X|Y) = I(Y;X)$$

③ Compressibilité & Entropie

On veut coder la source avec $C: A_X \rightarrow D^*$ où $|D^*| < |A_X|$
 $x \mapsto C(x)$

• Compacité $\bar{v} = \sum_{x \in A_X} p(x) l(x)$ où l = longueur du mot code $\hookrightarrow l(C(x))$

• Code non singulier $\Leftrightarrow C$ est injective.

• Code instantané \Leftrightarrow Décodage pas à pas possible

Inégalité de Kraft Un code instantané existe $\Leftrightarrow \sum_{i=1}^N d^{-l_i} \leq 1$

• Efficacité d'un code $0 \leq \text{Eff} = \frac{H(X)}{\bar{v} \log_2(d)} \leq 1$

1^{er} théorème de Shannon $\bar{v} \geq H_d(X) = \frac{H(X)}{\log_2(d)}$

et égalité $\Leftrightarrow l(x_i) = -\log_d(p(x_i))$

Codage par bloc $Y = (x_1, \dots, x_s) \Rightarrow H_d(Y) \leq J_s \leq H_d(Y) + 1$ et $H(Y) = sH(X)$
 $\Rightarrow H_d(X) \leq J \leq H_d(X) + \frac{1}{s}$

④ Algorithme de Compression

③

Req $p_i = p(x_i)$ et $l_i = l(x_i)$

Condition d'optimalité ① $p_j > p_k \Rightarrow l_j \leq l_k$

② $l_N = l_{N-1}$

③ faire les mots de longueur l_N , au moins deux ne diffère que par le dernier caractère

• Il est intéressant de coder les extensions de source

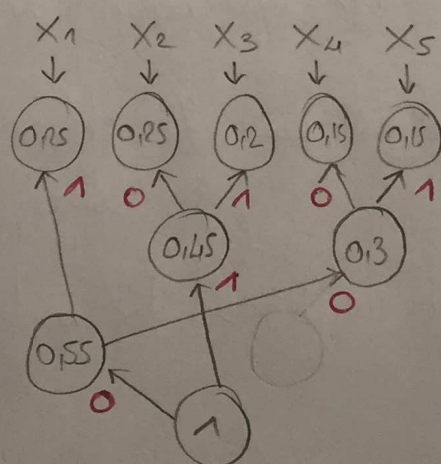
• Codage de Fano-Shannon principe du questionnaire ; On divise l'ensemble en deux sous ensembles \approx équiprobable.

• Codage de Huffman On regroupe les deux événements les moins probables pour créer un nouvel événement

Ex Codage de Huffman de $X = \{1, 2, 3, 4, 5\}$

de jeu de probabilités $\pi = (0,25; 0,25; 0,2; 0,15; 0,15)$

\Rightarrow Arbre de Huffman



X	$\rightarrow M$	$\rightarrow l$
1	01	2
2	10	2
3	11	2
4	000	3
5	001	3

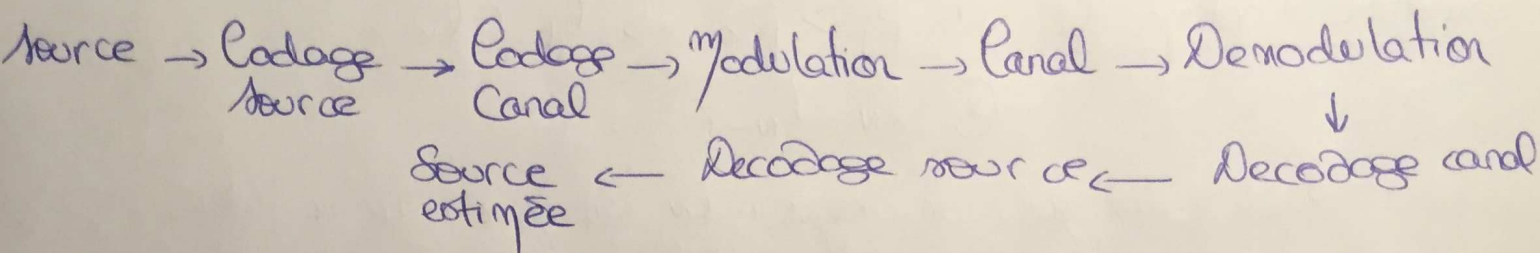
On a $\bar{l} = 2,3$ et $H(X) = 2,28 \Rightarrow$ Code optimal

⑤ Canal & Capacité

④

$\mathcal{A}_N = \{x_1, \dots, x_N\}$ alphabet Entrée
 $\mathcal{A}_M = \{y_1, \dots, y_M\}$ alphabet Sortie

Chaîne de l'information



• Canal définit par $p(y_1, \dots, y_p; x_1, \dots, x_p; \text{état}) = \mathcal{P}$

• Canal sans mémoire $\mathcal{P} = p(y_1, x_1) \times \dots \times p(y_p, x_p)$

• Matrice de Transition $\underline{\Pi} = [\pi_{ij}] = [p(y_j | x_i)] \begin{matrix} i=1, \dots, N \\ j=1, \dots, M \end{matrix}$

$\hookrightarrow \underline{P}_Y = (P_{Y^1}, \dots, P_{Y^M}) = \underline{\Pi} \underline{P}_X$

• Canal uniforme % entrée \Leftrightarrow Les symboles sont tous affectés de la même façon par les erreurs
 \Leftrightarrow Les lignes de $\underline{\Pi}$ sont identiques à une permutation près
 \hookrightarrow Alors $H(Y|X) = H(Y|X=x_i)$ pour i.c.s

• Canal uniforme % sortie \Leftrightarrow Les colonnes de $\underline{\Pi}$ sont identiques à une permutation près

\hookrightarrow Alors $(P_X \text{ uniforme}) \Rightarrow (P_Y \text{ uniforme})$

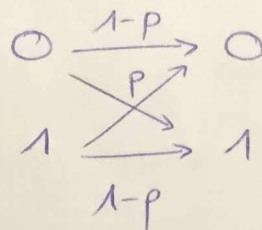
• Canal symétrique \Leftrightarrow uniforme en entrée et sortie et $N=M$

- Canaux à bruit additif gaussien $y_k = x_k + b_k$ où $(b_k) \sim \mathcal{N}(0, \sigma^2)$ ⑤

Donc lors $p(y_k | x_k) = \frac{1}{\sigma \sqrt{2\pi}} e^{-\frac{|y_k - x_k|^2}{2\sigma^2}}$

- Canal binaire symétrique

D'où $\underline{\pi} = \begin{pmatrix} 1-p & p \\ p & 1-p \end{pmatrix}$



- Capacité d'un canal $C = \max_{P_x} I(X, Y)$

$\hookrightarrow C \leq \log_2(\min(M, N))$

\hookrightarrow Pour un CS, $C = \log M + \sum_{j=1}^M p(y_j | x_i) \log p(y_j | x_i)$

- Probabilité d'erreur $P_e \rightarrow$ Proba de décider x_i alors qu'on a envoyé x_j où $j \neq i$

Second théorème de Shannon

Lorsque $R = \frac{k}{n} < C$, il existe un code dont la P_e est aussi faible que l'on veut si $n \uparrow$

⑥ Codage Canal en Pratique

$\mathbb{F}_2 = \{0, 1, \oplus, \cdot\}$

- Codage par bloc On applique $C: \begin{cases} \mathbb{F}_2^k \rightarrow \mathbb{F}_2^n \\ u \mapsto v \end{cases}$ où $n > k$
- Codage linéaire par bloc \Leftrightarrow la répartition des mots codes formant un SEV de \mathbb{F}_2^n
- Matrice génératrice $G_{k \times n}$ tel $C(m) = mG$
- G écrit de manière systématique $G = \begin{bmatrix} I_k & P_{k, n-k} \end{bmatrix}$

source \leftarrow
 \rightarrow redondance

• Matrice de contrôle de parité

⑥

$$H_{(n-k) \times n} \quad G^t H = O_{k \times (n-k)}$$

↳ Si G est sous forme systématique : $H = \begin{bmatrix} P_{(n-k) \times k} & I_{(n-k)(n-k)} \end{bmatrix}$

Puisq les mots codes sont dans $\text{Ker } H$

• Syndrome d'une séquence reçue x

$$s(x) = x^t H \begin{cases} \neq 0 \Rightarrow \text{Une erreur s'est produite} \\ = 0 \Rightarrow x \text{ est un mot code mais pas forcément le bon} \end{cases}$$

↳ s est la somme des colonnes de H d'indices égaux aux positions des erreurs

• Distance minimale $d_{\min} = \min_{i \neq j} d_H(u, v) = \min_{i \neq j} \sum_{k=1}^n u_k \oplus v_k$

• Pond de Hamming Si $z = (z_1, \dots, z_n)$ $P_z = \sum_{k=1}^n z_k$

↳ Dans le cas d'un codage linéaire par bloc

$$d_{\min} = \min_{z(\text{not code})} P_z$$

• Capacité de Détection $C_{\text{det}} = d_{\min} - 1$

Correction $C_{\text{cor}} = \left\lfloor \frac{d_{\min} - 1}{2} \right\rfloor$