<u>altungscodes</u>

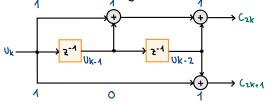
Blockcodes sind sehr effizient, um 1 Bitfehler zu korrigieren. Für Hehrbitfehler (Burst-Fehler) Stägt aber der Aufwand der Blockcodes exponentiell. Daher werden zur Korrektur von Hehrbitfehler Faltcodes eingesetzt. Diese sind lineare nicht aber systematische Codes.

Faltungscodes können beliebig lange Eingangsvektoren 🛚 (Streaming Code) verarbeiten.

<u>Kealisierung in Hardware</u>

Schieberegister muss bei jedem Start des Encoders mit Nullen initialisiert werden.

Pro Datenbit Uk erzeugt der Encoder zwei Codebits Czk und Czk+1.



Teilvektor
$$\underline{\upsilon}_{k}^{*} = (\upsilon_{k} \ \upsilon_{k-1} \ \upsilon_{k-2})$$

$$C_{2k} = \upsilon_{k} \oplus \upsilon_{k-1} \oplus \upsilon_{k-2} = C_{2k} = (111) \cdot \underline{\upsilon}_{k}^{*T}$$

$$C_{2k-1} = \upsilon_{k} \oplus \upsilon_{k-2} = C_{2k-1} = (101) \cdot \underline{\upsilon}_{k}^{*T}$$

Gedächtnislänge

 $\vdash Vektoren : \underline{\alpha} = (\alpha_1 \alpha_2 \alpha_3), \underline{b}^* (b_3 b_2 b_4)$

Einflusslänge

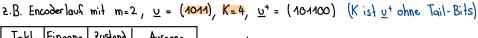
L = m + 1 (= Länge Generatoren g) 2.B. auf
$$C_{2k}$$
 = m + 1 (v_k v_{k-1} v_{k-2}) = 3

Skalar produkt: $a \cdot b^{*T} = a_1 \cdot b_3 + a_2 \cdot b_2 + a_3 \cdot b_4$

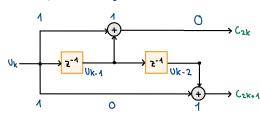
Verlängerte Nutzdatenvektor ut = (UO...O) m angefüglen Nullen = Tail-Bits, dadurch sind am Ende die Zustandbits (UK-1 UK-2) auf Null zurückgesetzt

Coderate /maximale Coderate $R = \frac{K}{N} = \frac{K}{2 \cdot (K+m)} / R_{max} \cdot K \gg m \rightarrow R \approx 0.5$

z.B gn = [110], gz = [101] Hardware



				'	
Takt	Eingang	Eustand		Ausgang	
k	υ _k	υk-1	U k-2	Czk	Czk+1
0	1	٥	0	1	1
1	0	1	0	1	0
2	1	٥	٦	0	0
3	1	1	0	O	1
4	O	1	1	0	1
5	O	0	1	1	1
٥		0	0		



Ausgangscodewort
$$\underline{c} = (11\ 10\ 00\ 01\ 01\ 11)$$

Länge des Codeworts $N = 2 \cdot (K + m) = 2 \cdot (4 + 2) = 12\ Bit$
Coderate $R = \frac{4}{2 \cdot (4 + 2)} \approx 0.333$

Dank Tail-Bits am Ende wieder initialisiert.

<u>Generatorpolynome</u>

Generatoren g können auch als Polynome dargestellt werden und die Aussgänge des Encoders durch eine Polynommultiplikation berechnet werden. (Tailbits ergeben sich bei der Multiplikation automatisch)

Generatoren g, und g2 des Encoders

$$\frac{g_2}{g_2} = (404) \rightarrow \frac{G_2(z) = z^2 + z + 1}{2}$$

$$\frac{1}{q_2} = (101) \rightarrow (\frac{1}{q_2}(\frac{1}{2}) = \frac{1}{2}$$

Nutzdatenvektor $\underline{v} = (v_0 v_1 v_2 ... v_{k-1})$

$$: \quad \overset{\circ}{Q} = (4011) \rightarrow (0.5) = \frac{5}{3} + 5 + 1$$

Generatoren $G_1(z)$, $G_2(z)$ ergeben Ausgangspolynome $C_1(z)$, $C_2(z)$: $C_1(z) = G_1(z)$, $U(z) = (z^2+z+1)(z^3+z+1)$

$$= t^{5} + t^{7} + t^{4} + t^{4} + t^{7} + t^$$

$$C_2(z) = C_2(z)$$
 $U_{(z)} = (z^2+1) \cdot (z^3+z+1)$

$$= 2^{5} + 2^{7} + 2^{1} + 2^{6} + 2 + 1 = 2^{5} + 2^{1} + 2 + 1 = 100111$$

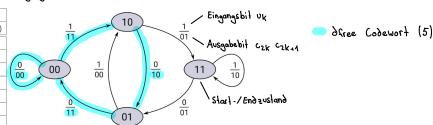
Koeffizientenvektoren Kombination ergibt Codevektor c

= 1110 00 01 01 11

Zustands beschreibung_

Eingangsvektor $\underline{\upsilon}$ = (1011), $\underline{\upsilon}$ (101100), Ausgangsvektor $\underline{\upsilon}$ = (11 10 00 01 01 11)

Takt	Eingang	Startzustand	Endzustand	Ausgang
k	u_k^+	$(u_{k-1}^+ u_{k-2}^+)$	$(u_k^+ u_{k-1}^+)$	$(c_{2k} c_{2k+1})$
0	1	(00)	(10)	(11)
1	0	(10)	(01)	(10)
2	1	(01)	(10)	(00)
3	1	(10)	(11)	(01)
4	0	(11)	(01)	(01)
5	0	(01)	(00)	(11)
0		(00)		



Freie Distanz

Man spricht nicht von minimaler Hamming-Distanz sondern einer Greien Distanz direc (faktisch gleich). Gesucht ist ein Codewort, welches so wenige Einsen wie möglich auswist (aber mind. eine Eins). Im Zustandsdiagramm ein Codewort, welches immer im Zustand (00) verharrt und nur einmal verlässt,

um auf dem kürzesten Weg (wenigsten Einsen am Ausgang) wieder dorthin zurück zu kehren.

2.B. Codewort c = (00 00 11 10 11 00 00)

Freie Distanz daree = 5

Erkennbase Fehler = Ofree-1 = 4 Bit

Korrigierbare Fehler = $\left[\frac{\partial g_{ree} - 1}{2}\right] = 2 Bit$

m	$\gamma = 2$ Generatoren	d_{free}	
2	$(101_b, 111_b)$	5	
3	$(1101_b, 1111_b)$	6	
4	$(10011_b, 11101_b)$	7	
5	$(101011_b, 111101_b)$	8	
6	$(1011011_b, 1111001_b)$	10	
7	$(10100111_b, 11111001_b)$	10	
8	$(101110001_b, 111101011_b)$	12	

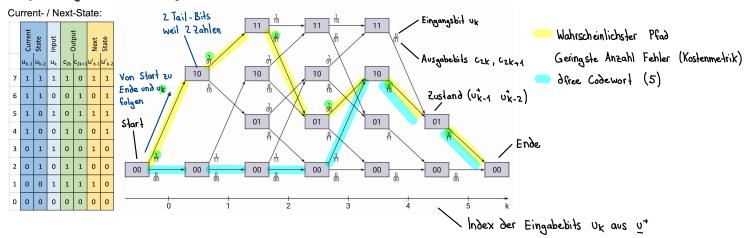
Es gibl zu jedem Wertepaar (y; m) eine maximal mögliche freie Distanz diree. Diese nennt man Optimum Free Distance (OFD) und Codes welche diese freie Distanz erreichen OFD-Codes. ① y = Anzahl Generatoren, m = Anzahl Tail-Bits z B. m = 2, y = 2 (101b, 111b), diree = 5

Decoder

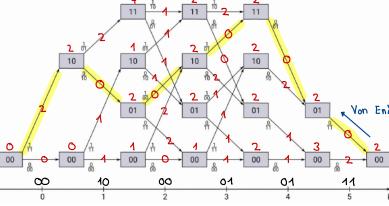
Soll zu möglicherweise fehlerhaften Bitmuster 🖺 das wahrscheinlichste Codewort 🗘 finden und dies zu 🖸 codieren. Die Schätzung 🐧 und in Folge 🗓 könnte falsch sein, daher mit Dach Amarkiert. Es wird mit dem Maximum-Likelihood-Algorithmus (Viterbi-Decoder) decodiert, basierend auf Trellis-Diagramm.

Trellis - Diagramm

Zeigt alle möglichen Zustandsabfolgen im zeitlichen Verlauf. UK = (110101), È=(1101010010010)



<u> Viterbi - Decoder</u>



- 1. Zustände mit Code vergleichen
- 2. Fehler eintragen (immer kleinster wählen)
- 3. Verbindung einzeichnen (mit kleinster Anzahl totaler Fehler)
- 4. Bits entsprechend anpassen: 00 10 00 01 01 11

411 10 00 01 01 11

Von Ende zu Start und geringste Anzahl Fehler folgen

$$\underline{\mathring{0}}^+ = (101100) \rightarrow \text{Anzahl Tail} - \text{Bits } m = 2$$

$$\underline{\mathring{0}} = (1011)$$