

RAPPORT DE TP - SY26

TP06 - Codes correcteurs d'erreurs

Rémi BURTIN

Cyril FOUGERAY

19 juin 2014



UNIVERSITÉ DE TECHNOLOGIE DE
COMPIÈGNE

1 Introduction

L'objectif de ce TP est la mise en œuvre du codage de canal pour simuler leur capacité de correction et en cerner les limites. Pour cela, nous utiliserons le logiciel MATLAB avec la "Communication Toolbox" et Simulink. Nous allons étudier les deux grandes familles de codeurs de canal :

- Les codes en bloc (linéaires ou cycliques), pour lesquels des blocs de k symboles d'information sont protégés indépendamment les uns des autres par m symboles de contrôle pour former des mots codes à n symboles.
- Les codes convolutifs, pour lesquels il n'y a pas de mots codes indépendants, mais où une fenêtre glissante de largeur m se déplace sur les symboles d'information et permet de coder un symbole d'information en fonction de m symboles précédents.

2 Codage de Hamming

2.1 Question 1 - Codage

Pour calculer un mot code à partir de la matrice de contrôle de parité $\mathbf{H} = [\mathbf{P}^T | \mathbf{I}_{n-k}]$ et d'un bloc d'information \mathbf{m} , il nous suffit de calculer la matrice génératrice \mathbf{G} qui est définie par $[\mathbf{I}_k | \mathbf{P}]$. Puis on obtient le mot code \mathbf{c} en multipliant \mathbf{m} et \mathbf{G} (multiplication modulo 2). Voir fonction *hamcode* en annexe A.1. La matrice de contrôle de parité \mathbf{H} est quant à elle calculer via la fonction MATLAB *hammgen*. Cette fonction prend un paramètre M permettant le calcul de la longueur du mot code en suivant la relation $N = 2^M - 1$.

2.2 Question 2 - Décodage

Afin de décoder le mot code précédemment créé, éventuellement entaché d'erreurs, nous avons mis en place une fonction *hamdecode* (cf. A.2) prenant en paramètre le mot code et la matrice de contrôle de parité. Pour cela, nous commençons par calculer le syndrome $s = r \times H^T$ (r étant le mot encodé), permettant de retrouver les éventuelles erreurs glissées dans le mot encodé. En effet, si s est différent de 0, alors il existe une erreur dans le mot encodé. Cette erreur se retrouve facilement une fois la table des syndromes calculée. Ici, nous ajoutons trois bits de redondance au mot à encoder, il y aura donc 2^3 syndromes possibles. Pour chacun de ces syndromes, on cherche si il existe une configuration e de 1 erreur, puis de 2 erreurs, puis de 3... telle que $s = e \times H^T$. Pour $s = 0$, $e = 0$: il n'existe pas d'erreur. Ainsi, nous pouvons détecter des erreurs dans $2^3 - 1$ mots encodés. Une fonction MATLAB permet de calculer directement la table des syndromes en lui passant la matrice de contrôle de parité : *syndtable*. Sur chaque ligne de la matrice retournée

par *syndtable* apparait *e*, correspondant à la position du ou des bits d'erreur. Une opération logique XOR permet donc de corriger l'erreur dans le mot à décoder et de retourner le bon mot code. Nous avons fait le test en insérant une erreur :

```
>> H = hamngen(3); % creation de la matrice de controle de parite
>> c = hamcode([1 0 1 0], H) % encodage du mot 0101
c =
    0    0    1    |    1    0    1    0

% decodage avec inclusion d'une erreur
>> cdecode = hamdecode( xor([0 1 0 0 0 0 0], c), H)
cddecode =
    0    0    1    |    1    0    1    0
```

Nous observons que l'erreur est corrigé.

3 Codage BCH

Pour récupérer le polynôme générateur BCH permettant de corriger 3 erreurs sur 15 bits, on appelle la fonction *bchgenpoly* en lui passant les valeurs de *n* et *k*, qui sont en l'occurrence 15 et 5. Nous générons ensuite un message aléatoire de longueur *k* avec la fonction *randi*, que nous mettons sous forme de tableau d'éléments du corps de Galois grâce à la fonction *gf*.

Pour coder le message généré, on le passe avec *n* et *k* à la fonction *bchenc*. Puis on ajoute 3 erreurs aléatoires :

```
code_bruite = code + randerr(1,n,3)
```

Une fois bruité, on peut effectuer le décodage avec la fonction *bchdec* qui nous renvoie le message décodé ainsi que le nombre d'erreurs corrigées. Voir code en annexe A.3.

4 Conclusion

Ce TP nous a permis de mieux comprendre comment fonctionnent les codes correcteurs d'erreurs.

A Codes source MATLAB

A.1 Code de Hamming : Codage

```
1 function [ c ] = hamcode( m, H )
2 M = size(H, 1);
3 n = size(H, 2);
4
5 %H = (H(1:3,4:7) H(1:3,1:3));
6
7 G = [H(1:M,(n-M):n)' eye(n-M)];
8
9 c = m*G;
10
11 c = mod(c,2);
12
13 end
```

A.2 Code de Hamming : Décodage

```
1 function decode = hamdecode(r,H)
2
3 % Calcul du syndrome
4 s = mod(r*H', 2);
5 % Conversion de s (syndrome),
6 i = bi2de(s,2,'left-msb');
7
8 if i~= 0
9     % Calcul du vecteur d'erreur
10    i = i+1;
11    table = syndtable(H)
12
13    e = table(i,:);
14
15    % Mot decode suppose emis
16    decode = xor(r,e);
17 else
18    decode = r;
19 end;
20
21 end
```

A.3 Test codage BCH

```
1  m = 4;
2
3  %Longueur du mot code (15)
4  n = 2^m-1;
5
6  %Longueur du message
7  k = 5;
8
9  %Message aleatoire
10 msg = gf(randi([0 1],1,k));
11
12 %Calcul polynome generateur
13 [gen, t] = bchgenpoly(n,k);
14
15 %Codage du message
16 code = bchenc(msg,n,k)
17
18 %Ajout de t erreurs aleatoires
19 code_bruite = code + randerr(1,n,t)
20
21 %Decodage
22 [msg_decode,nb_err] = bchdec(code_bruite,n,k)
```