50 数据完整性(下):如何还原犯罪现场?

讲完校验码之后,你现在应该知道,无论是奇偶校验码,还是 CRC 这样的循环校验码,都只能告诉我们一个事情,就是你的数据出错了。所以,校验码也被称为检错码(Error Detecting Code)。

不管是校验码,还是检错码,在硬件出错的时候,只能告诉你"我错了"。但是,下一个问题,"错哪儿了",它是回答不了的。这就导致,我们的处理方式只有一种,那就是当成"哪儿都错了"。如果是下载一个文件,发现校验码不匹配,我们只能重新去下载;如果是程序计算后放到内存里面的数据,我们只能再重新算一遍。

这样的效率实在是太低了,所以我们需要有一个办法,不仅告诉我们"我错了",还能告诉我们"错哪儿了"。于是,计算机科学家们就发明了**纠错码**。纠错码需要更多的冗余信息,通过这些冗余信息,我们不仅可以知道哪里的数据错了,还能直接把数据给改对。这个是不是听起来很神奇?接下来就让我们一起来看一看。

海明码:我们需要多少信息冗余?

最知名的纠错码就是海明码。海明码(Hamming Code)是以他的发明人 Richard Hamming(理查德·海明)的名字命名的。这个编码方式早在上世纪四十年代就被发明出来了。而直到今天,我们上一讲所说到的 ECC 内存,也还在使用海明码来纠错。

最基础的海明码叫**7-4 海明码**。这里的"7"指的是实际有效的数据,一共是 7 位(Bit)。而这里的"4",指的是我们额外存储了 4 位数据,用来纠错。

首先,你要明白一点,纠错码的纠错能力是有限的。不是说不管错了多少位,我们都能给纠正过来。不然我们就不需要那7个数据位,只需要那4个校验位就好了,这意味着我们可以不用数据位就能传输信息了。这就不科学了。事实上,在7-4海明码里面,我们只能纠正某1位的错误。这是怎么做到的呢?我们一起来看看。

4 位的校验码,一共可以表示 2⁴ = 16 个不同的数。根据数据位计算出来的校验值,一定是确定的。所以,如果数据位出错了,计算出来的校验码,一定和确定的那个校验码不同。那可能的值,就是在 2⁴ - 1 = 15 那剩下的 15 个可能的校验值当中。

1 of 7

15 个可能的校验值,其实可以对应 15 个可能出错的位。这个时候你可能就会问了,既然我们的数据位只有 7 位,那为什么我们要用 4 位的校验码呢?用 3 位不就够了吗?2^3 - 1 = 7,正好能够对上 7 个不同的数据位啊!

你别忘了,单比特翻转的错误,不仅可能出现在数据位,也有可能出现在校验位。校验位本身也是可能出错的。所以,7 位数据位和 3 位校验位,如果只有单比特出错,可能出错的位数就是 10 位,2³ - 1 = 7 种情况是不能帮我们找到具体是哪一位出错的。

事实上,如果我们的数据位有 K 位,校验位有 N 位。那么我们需要满足下面这个不等式,才能确保我们能够对单比特翻转的数据纠错。这个不等式就是:

 $K + N + 1 \le 2^N$

在有7位数据位,也就是K=7的情况下,N的最小值就是4。4位校验位,其实最多可以支持到11位数据位。我在下面列了一个简单的数据位数和校验位数的对照表,你可以自己算一算,理解一下上面的公式。

数据码位数	1	2~4	5~11	12~26	27~57	58~120	121~247
校验码位数	2	3	4	5	6	7	8

海明码的纠错原理

现在你应该搞清楚了,在数据位数确定的情况下,怎么计算需要的校验位。那接下来,我们就一起看看海明码的编码方式是怎么样的。

为了算起来简单一点,我们少用一些位数,来算一个**4-3 海明码**(也就是 4 位数据位,3 位校验位)。我们把 4 位数据位,分别记作 d1、d2、d3、d4。这里的 d,取的是数据位 data bits 的首字母。我们把 3 位校验位,分别记作 p1、p2、p3。这里的 p,取的是校验位 parity bits 的首字母。

从 4 位的数据位里面,我们拿走 1 位,然后计算出一个对应的校验位。这个校验位的计算用之前讲过的奇偶校验就可以了。比如,我们用 d1、d2、d3 来计算出一个校验位 p1; 用 d1、d3、d4 计算出一个校验位 p2; 用 d2、d3、d4 计算出一个校验位 p3。就像下面这个对应的表格一样:

d1	d2	d3	d4
----	----	----	----

p1	参与计算	参与计算	不参与	参与计算
p2	参与计算	不参与	参与计算	参与计算
р3	不参与	参与计算	参与计算	参与计算

这个时候,你去想一想,如果 d1 这一位的数据出错了,会发生什么情况?我们会发现,p1 和 p2 和校验的计算结果不一样。d2 出错了,是因为 p1 和 p3 的校验的计算结果不一样;d3 出错了,则是因为 p2 和 p3;如果 d4 出错了,则是 p1、p2、p3 都不一样。你会发现,当数据码出错的时候,至少会有 2 位校验码的计算是不一致的。

那我们倒过来,如果是 p1 的校验码出错了,会发生什么情况呢?这个时候,只有 p1 的校验结果出错。p2 和 p3 的出错的结果也是一样的,只有一个校验码的计算是不一致的。

所以校验码不一致,一共有 2³-1=7 种情况,正好对应了 7 个不同的位数的错误。我把这个对应表格也放在下面了,你可以理解一下。

	p1校验结果	p2校验结果	p3校验结果		
出错位					
无	一致	一致	一致		
p1	不一致	一致	一致		
p2	一致	不一致	一致		
рЗ	一致	一致	不一致		

d1	不一致	不一致	一致
d2	不一致	一致	不一致
d3	一致	不一致	不一致
d4	不一致	不一致	不一致

可以看到,海明码这样的纠错过程,有点儿像电影里面看到的推理探案的过程。通过出错现场的额外信息,一步一步条分缕析地找出,到底是哪一位的数据出错,还原出错时候的"犯罪现场"。

看到这里,相信你一方面会觉得海明码特别神奇,但是同时也会冒出一个新的疑问,我们怎么才能用一套程序或者规则来生成海明码呢?其实这个步骤并不复杂,接下来我们就一起来看一下。

首先,我们先确定编码后,要传输的数据是多少位。比如说,我们这里的 7-4 海明码,就是一共 11 位。

然后, 我们给这 11 位数据从左到右进行编号, 并且也把它们的二进制表示写出来。

接着,我们先把这 11 个数据中的二进制的整数次幂找出来。在这个 7-4 海明码里面,就是 1、2、4、8。这些数,就是我们的校验码位,我们把他们记录做 p1~p4。如果从二进制的 角度看,它们是这 11 个数当中,唯四的,在 4 个比特里面只有一个比特是 1 的数值。

那么剩下的 7 个数,就是我们 d1-d7 的数据码位了。

然后,对于我们的校验码位,我们还是用奇偶校验码。但是每一个校验码位,不是用所有的7位数据来计算校验码。而是 p1 用 3、5、7、9、11 来计算。也就是,在二进制表示下,从右往左数的第一位比特是 1 的情况下,用 p1 作为校验码。

剩下的 p2, 我们用 3、6、10、11 来计算校验码,也就是在二进制表示下,从右往左数的 第二位比特是 1 的情况下,用 p2。那么,p3 自然是从右往左数,第三位比特是 1 的情况下的数字校验码。而 p4 则是第四位比特是 1 的情况下的校验码。

4 of 7

step 1	编号	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11
step 2	二进制表示	0001	0010	0011	0100	0101	0110	0111	1000	1001	1010	1011
step 3	2的整数次方	2^0	2^1		2^2				2^3			
step 4	校验码位	p1	p2		рЗ				p4			
step 5	数据码位	p1	p2	d1	рЗ	d2	d3	d4	p4	d5	d6	d7
	р1	×		×		×		×		×		×
	p2		×	×			×	×			×	×
	р3				×	×	×	×				
	p4								×	×	×	×

这个时候,你会发现,任何一个数据码出错了,就至少会有对应的两个或者三个校验码对不上,这样我们就能反过来找到是哪一个数据码出错了。如果校验码出错了,那么只有校验码这一位对不上,我们就知道是这个校验码出错了。

上面这个方法,我们可以用一段确定的程序表示出来,意味着无论是几位的海明码,我们都不再需要人工去精巧地设计编码方案了。

海明距离:形象理解海明码的作用

其实,我们还可以换一个角度来理解海明码的作用。对于两个二进制表示的数据,他们之间有差异的位数,我们称之为海明距离。比如 1001 和 0001 的海明距离是 1,因为他们只有最左侧的第一位是不同的。而 1001 和 0000 的海明距离是 2,因为他们最左侧和最右侧有两位是不同的。

数据1	1	0	0	1	海田野南	
数据2	0	0	0	0	海明距离	
各位距离	1	0	0	0	1	

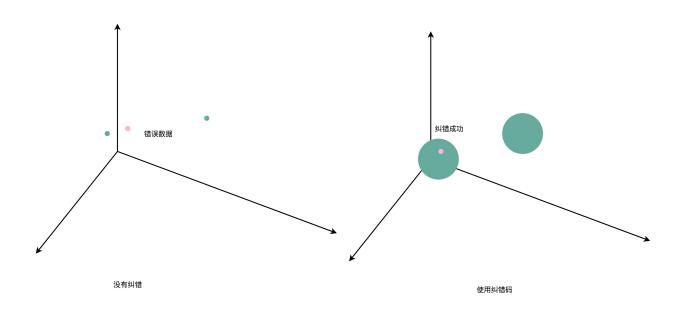
数据1	1	0	0	1	海明宪政	
数据2	0	0	0	0	海明距离	
各位距离	1	0	0	1	2	

于是,你很容易可以想到,所谓的进行一位纠错,也就是所有和我们要传输的数据的海明距离为 1 的数,都能被纠正回来。

而任何两个实际我们想要传输的数据,海明距离都至少要是 3。你可能会问了,为什么不能 是 2 呢?因为如果是 2 的话,那么就会有一个出错的数,到两个正确的数据的海明距离都 是 1。当我们看到这个出错的数的时候,我们就不知道究竟应该纠正到那一个数了。

在引入了海明距离之后,我们就可以更形象地理解纠错码了。在没有纠错功能的情况下,我们看到的数据就好像是空间里面的一个一个点。这个时候,我们可以让数据之间的距离很紧凑,但是如果这些点的坐标稍稍有错,我们就可能搞错是哪一个点。

在有了 1 位纠错功能之后,就好像我们把一个点变成了以这个点为中心,半径为 1 的球。 只要坐标在这个球的范围之内,我们都知道实际要的数据就是球心的坐标。而各个数据球不 能距离太近,不同的数据球之间要有 3 个单位的距离。



总结延伸

好了,纠错码的内容到这里就讲完了。你可不要小看这个看起来简单的海明码。虽然它在上世纪 40 年代早早地就诞生了,不过直到今天的 ECC 内存里面,我们还在使用这个技术方

案。而海明也因为海明码获得了图灵奖。

通过在数据中添加多个冗余的校验码位,海明码不仅能够检测到数据中的错误,还能够在只有单个位的数据出错的时候,把错误的一位纠正过来。在理解和计算海明码的过程中,有一个很重要的点,就是不仅原来的数据位可能出错。我们新添加的校验位,一样可能会出现单比特翻转的错误。这也是为什么,7位数据位用3位校验码位是不够的,而需要4位校验码位。

实际的海明码编码的过程也并不复杂,我们通过用不同过的校验位,去匹配多个不同的数据组,确保任何一个数据位出错,都会产生一个多个校验码位出错的唯一组合。这样,在出错的时候,我们就可以反过来找到出错的数据位,并纠正过来。当只有一个校验码位出错的时候,我们就知道实际出错的是校验码位了。

推荐阅读

这一讲的推荐阅读,还是让我们回到教科书。我推荐你去读一读《计算机组成与设计:软件/硬件接口》的 5.5 章节,关于可信存储器的部分。

另外,如果你想在纠错码上进一步深入,你可以去了解一下纠删码,也就是 Erasure Code。最好的学习入口当然还是Wikipedia。

7 of 7